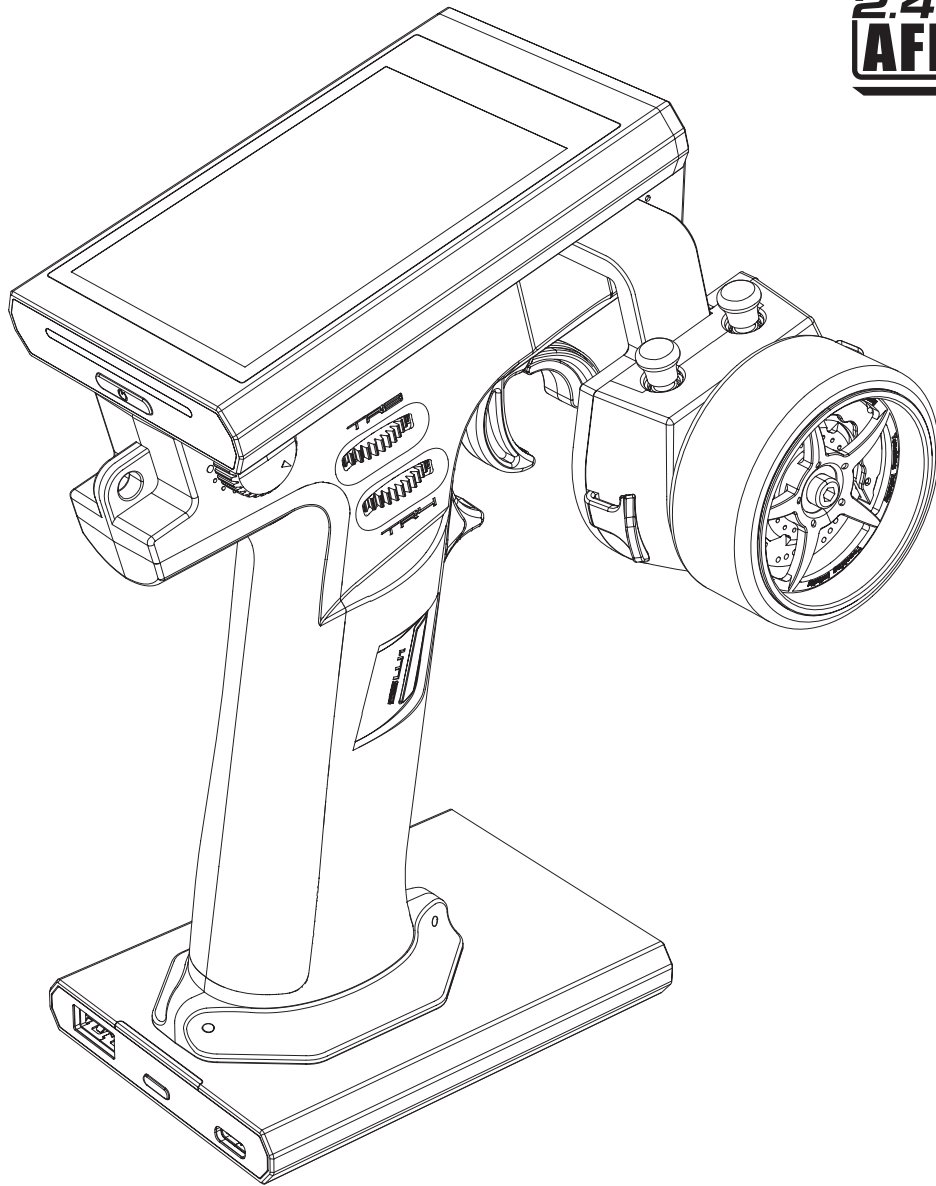


Noble NB4+

ユーザーマニュアル

2.4GHz
AFHDS 3



FLYSKY

Touching Infinity



警告：

この製品は15歳以上のみ
対象です。

目次

1. 安全性	1
1.1 安全シンボル	1
1.2 安全ガイド	1
2. はじめに	2
2.1 システム機能	2
2.2 送信機の概要	3
2.3 受信機の概要 (FGr4B)	6
2.3.1 ステータスインジケータ	6
3. 使用方法	7
3.1 ベースの取り付け方法	7
4. 操作手順	9
4.1 電源の入れ方	9
4.2 バインディング	9
4.3 LEDインジケータ	10
4.4 電源の切り方	10
5. 表示画面の解説	11
6. 機能設定	12
6.1 REV (リバース)	12
6.2 EPA (エンドポイント)	12
6.3 SUB TR (サブトリム)	13
6.4 ST DR/EXP	13
6.5 TH DR/EXP	14
6.6 ABS	14
6.7 レースタイマー	16
6.8 ボタン設定	18
6.9 名前	20
6.10 モデルメモリー	21
6.11 センサー	23
6.12 CHスピード	34
6.13 ミックス	36
6.14 アクセル比	37
6.15 スロットルニュートラル	38
6.16 スロットルカーブ	38
6.17 アイドルアップ	38
6.18 エンジンカット	39
6.19 クルーズ	39
6.20 ボート	40
6.21 サーボ表示	40
6.22 ビギナーモード	41
6.23 SVC (スマートビークルコントロール)	41
6.24 トレーナー	44

6.25 i-BUS2セット	46
6.26 ヘルプ	52
7 RX設定	53
7.1 バインド設定	53
7.2 ステアリング力調整	53
7.3 ジャイロゲイン調整	53
7.4 受信機接続プロトコル	54
7.5 フェイルセーフ	55
7.6 サーボ周波数	57
7.7 i-BUS2セットアップ	58
7.8 i-BUS設定	58
7.9 PWMコンバーターコンフィグ	59
7.10 RSSI出力設定	60
7.11 受信機バッテリーモニター	60
7.12 レンジテスト	61
7.13 BVD電圧キャリブレーション	62
7.14 低シグナルアラーム	63
7.15 信号喪失アラーム設定	63
7.16 受信機ファームウェアの更新	63
7.17 ステアリングICS	64
7.18 スロットルICS	64
8. システム	65
8.1 USBセットアップ	65
8.2 テーマ	65
8.3 壁紙	66
8.4 単位	66
8.5 バックライト調整	67
8.6 サウンド	67
8.7 バイブレーション	68
8.8 LED	68
8.9 低電力モード	69
8.10 フェイルセーフ警告	69
8.11 クイックアクセス	70
8.12 メイン画面ロック設定	70
8.13 スタンバイまでの時間	70
8.14 オートパワーオフ	71
8.15 スティックキャリブレーション	71
8.16 ファームウェア更新	72
8.17 ファクトリーリセット	72
8.18 Noble NB4+について	72
9. 送信機の仕様	73
9.1 送信機の仕様 (Noble NB4+)	73

9.2 受信機の仕様 (FGr4B).....	73
10. 分解	74
11. 手順	75
11.1 トリガースプリングの交換 (付属のソフト/ハードへ交換する場合)	75
11.2 ステアリングホイールスプリングの交換 (付属のソフト/ハードへ交換する場合)	76
11.3 トリガーの説明	81
12. 認証	82
12.1 DoC宣言	82
12.2 CE警告	82
12.3 環境に優しい廃棄	82
12.4 FCC声明	82
12.5 ISED準拠声明	83
12.6 RF曝露声明	83

1. 安全性

1.1 安全シンボル

以下のシンボルとその意味に十分注意してください。これらの警告に従わないと、損傷、怪我、または死亡につながる可能性があります。

 危険	・これらの指示に従わないと、重傷や死亡につながる可能性があります。
 警告	・これらの指示に従わないと、重大な傷害につながる可能性があります。
 注意	・これらの指示に従わないと、軽度の傷害につながる可能性があります。

1.2 安全ガイド



禁止



危険



- ・夜間や雨や雷雨などの悪天候のときは製品を使用しないでください。動作が不安定になったり、制御不能になったりする可能性があります。
- ・視界が限られているときは製品を使用しないでください。
- ・雨の日や雪の日は製品を使用しないでください。湿気（水や雪）にさらされると、動作が不安定になったり、制御不能になったりする可能性があります。
- ・干渉により制御不能になる場合があります。ご自身や他の人を守るため、次の場所では操作しないでください。
 - ・他の無線電波が使用される可能性のある場所の近く
 - ・電力線や通信放送アンテナの近く
 - ・人や道路の近く
 - ・旅客船がある水域
- ・疲れているとき、気分が悪いとき、またはアルコールや薬物の影響下にあるときは、この製品を使用しないでください。ご自身や他の人に大きな怪我を負わせる恐れがあります。
- ・この送信機は2.4GHz帯周波数を使用し、混信防止機能を備えていますが、万が一の事を考えて周囲の安全を確保してください。
- ・2.4GHzはR/C以外の機器にも使用されています。電子レンジ、無線LAN、Bluetooth、デジタルコードレス電話、ISMバンドなどに使用されているので都市部では車体の動作に影響が出る場合があります。使用する際は周囲の環境に注意し、必ず動作確認をおこない安全を確認してからお楽しみください。
- ・同一場所での走行の際、同時に使用する2.4GHzプロポの台数を15台以内にしてください。
- ・この送信機の電波到達距離は地上で約100mで設計されています。その範囲内で走行（航行）をお楽しみください。
- ・送信機のアンテナは指向性が高く電波が弱くなる方向があります。アンテナの先端が向いている方向が最も電波が弱くなりますのでアンテナを車体に向けしないでください。
- ・送信機のアンテナを持ったり金属クリップをつけないでください。
- ・受信機のアンテナは切断したり半田付けで延長しないでください。



- ・この製品を誤って使用すると、重傷や死亡事故につながる可能性があります。お客様と機器の安全を確保するため、このマニュアルを読み、指示に従ってください。
- ・製品がモデルに正しく取り付けられていることを確認してください。そうしないと、重傷を負う可能性があります。
- ・送信機をオフにする前に、受信機のバッテリーを必ず取り外してください。そうしないと、意図しない操作につながり、事故を引き起こす可能性があります。
- ・すべてのサーボが正しい方向に動作することを確認してください。

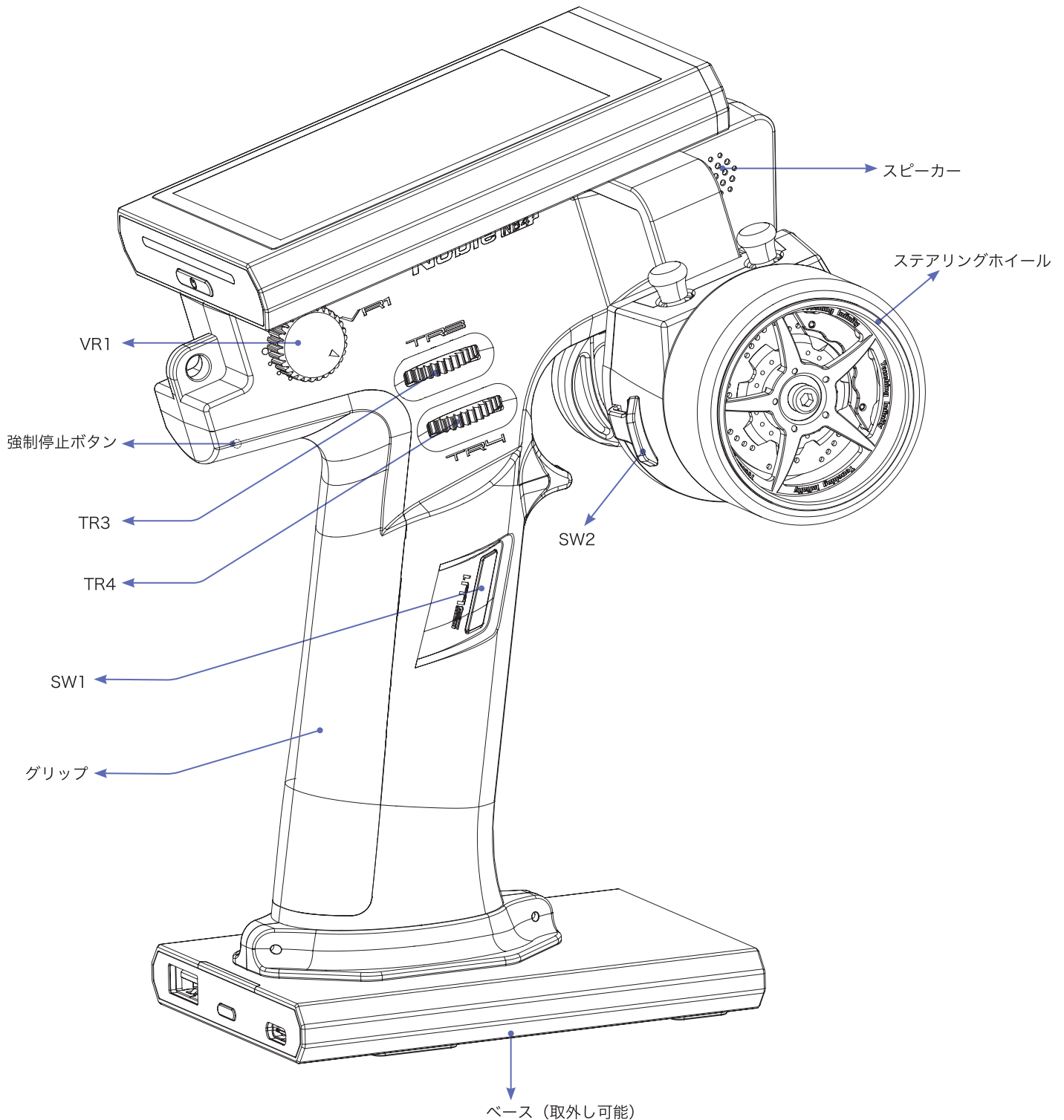
2.はじめに

この製品は、2.4GHzの第3世代AFHDS 3プロトコルを使用しています。Noble NB4+送信機とFGr4B受信機は、モデルカー、ボート、その他のモデルと互換性のあるシステムを構成し、USBシミュレーター機能もサポートしています（デフォルトで有効）。

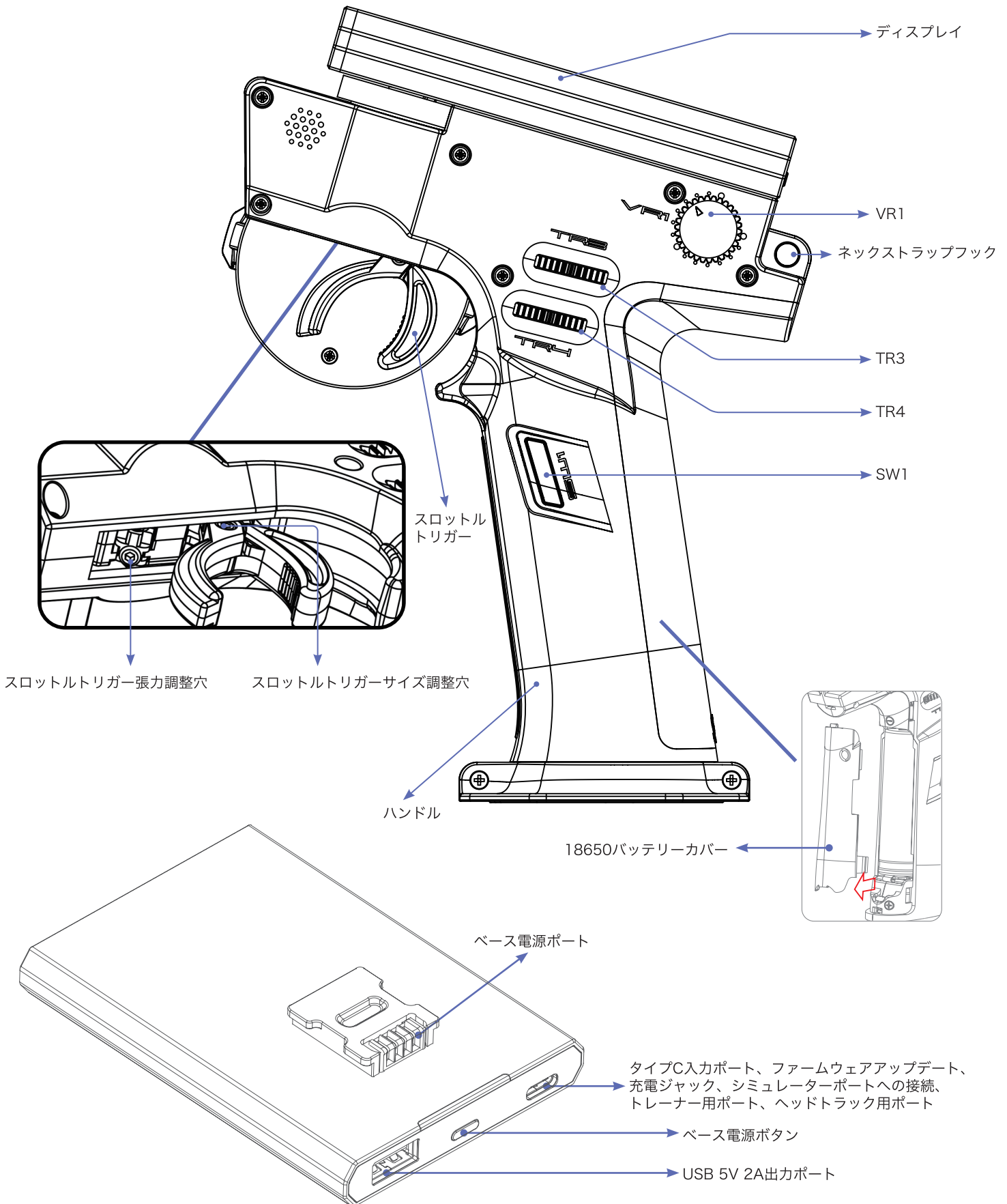
2.1 システム機能

AFHDS 3（第3世代自動周波数ホッピングデジタルシステム）は、新しく開発されたデジタルワイヤレスシステムです。単一アンテナテレメトリリアルタイムデータパケット伝送とデータストリーム伝送に対応しています。WS2Aワイヤレスシステムと新しい2.4GHzチップの利点により、システムは、チャンネル数、チャンネル解像度、範囲、干渉防止要件、および遅延を動的に設定して、さまざまなユーザーのニーズを満たすことができます。

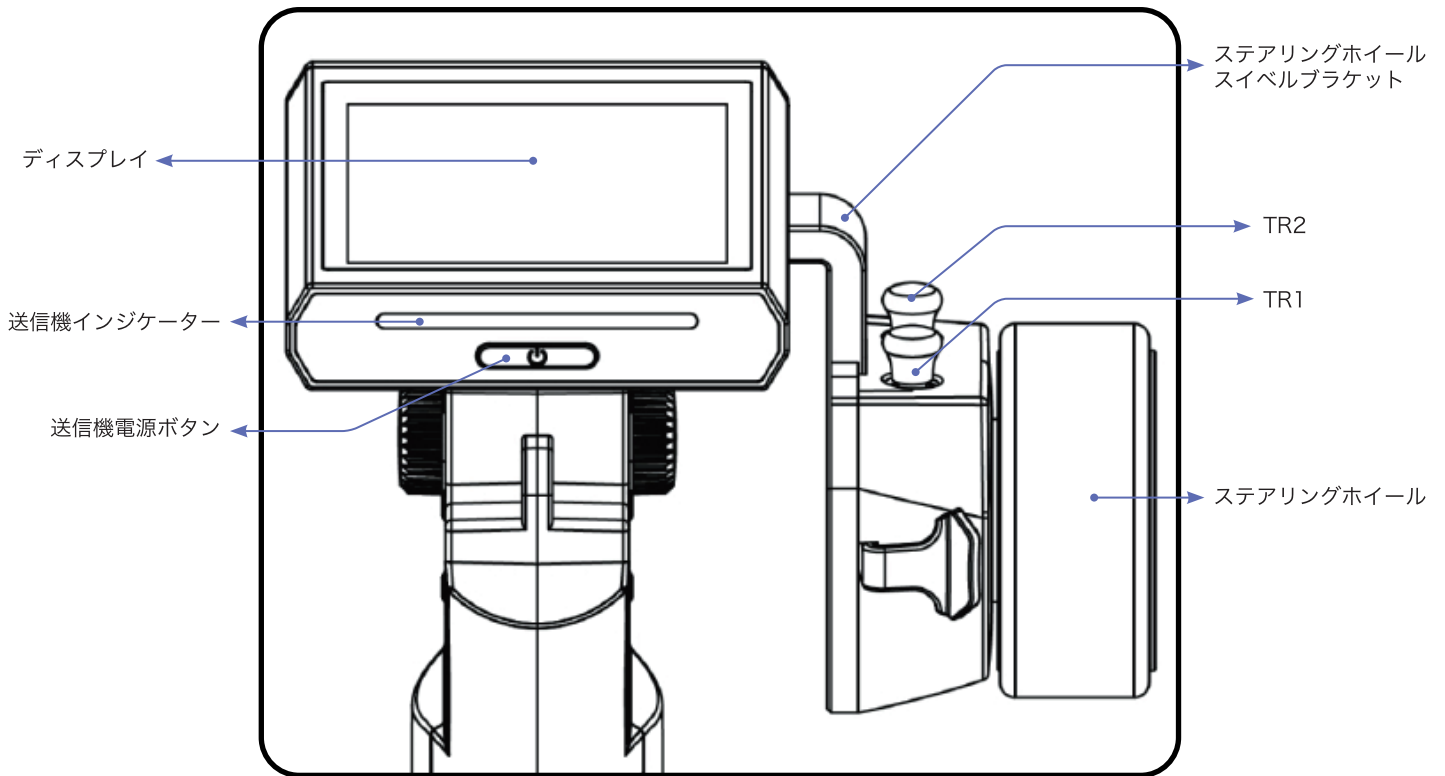
2.2 送信機の概要



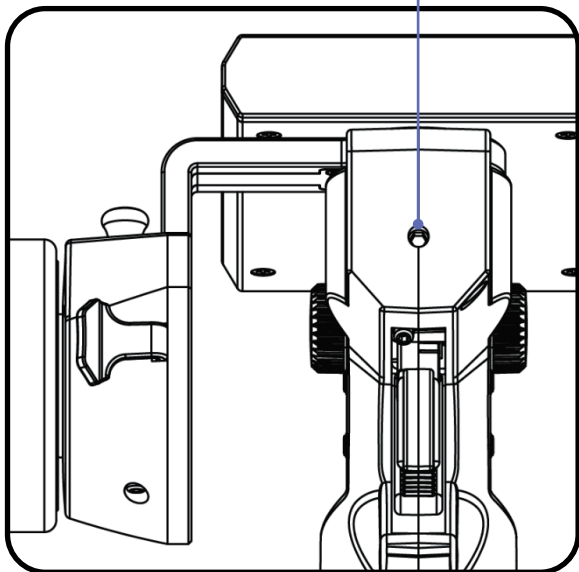
注記：送信機を適切にシャットダウンできない場合は、送信機の強制シャットダウンボタンを押して送信機をシャットダウンしてください。
 (操作：グリップ全体を取り外します (P.8参照)。細い工具を使用して、グリップの右側にある丸い穴に工具を挿入し、丸い穴にある強制ボタンを押します。ボタンを押すと、送信機はすぐにシャットダウンします。)



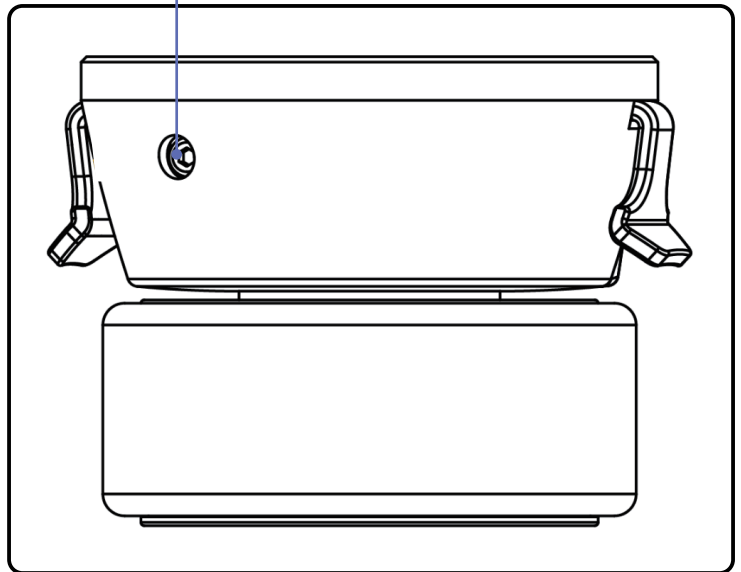
ベース電源ボタン：短く押すと、送信機ハンドルのバッテリーが充電され、外部デバイスも充電されます。2秒間押すと、電源の出力がオフになります。



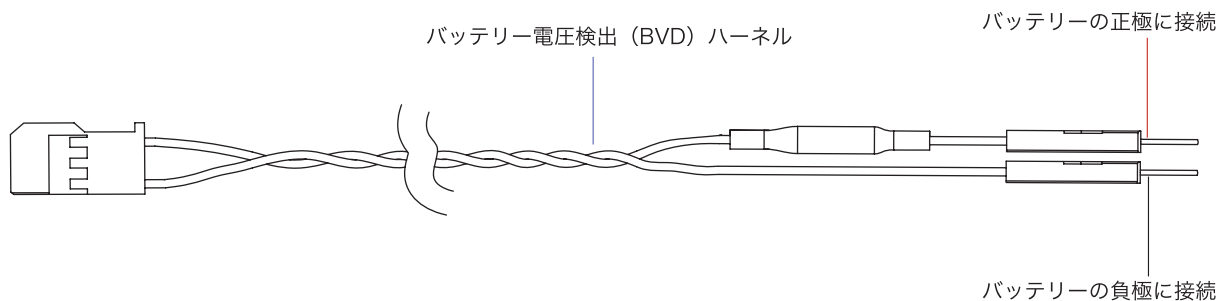
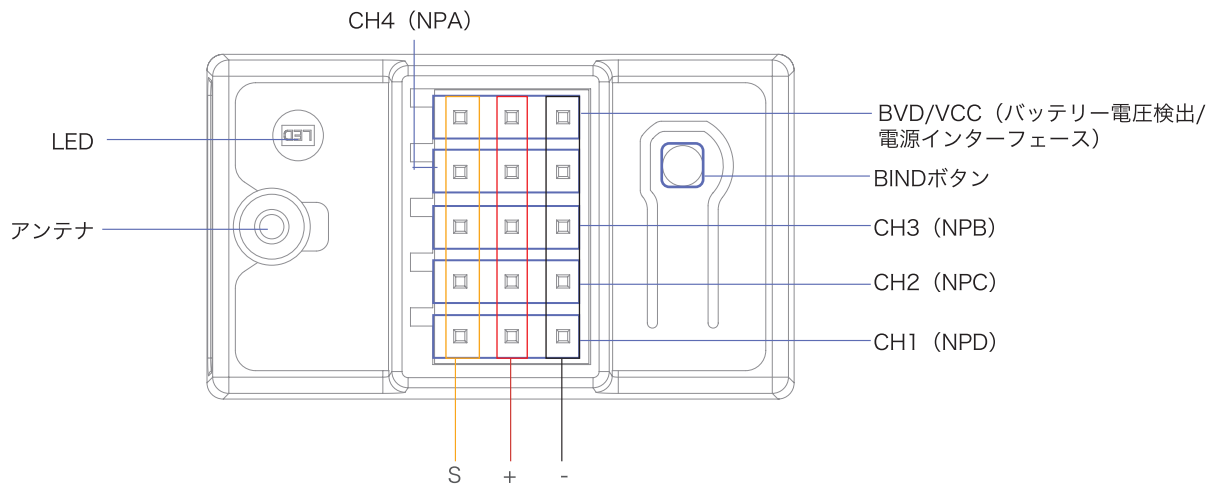
スロットトリガー構造移動調整穴



ステアリングホイール張力調整穴



2.3 受信機の概要 (FGr4B)



2.3.1 受信機のLED

受信機のLEDは、受信機の電源と動作状態を示すために使用されます。

- ・ 消灯：電源が接続されていない状態。
- ・ 赤色で点灯：受信機の電源がオンで動作している状態。
- ・ すばやく点滅：受信機がバインドモードに入っている状態。
- ・ ゆっくり点滅：バインドされた送信機がオフになっているか、信号が失われています。
- ・ 3回点滅して1回だけ点灯する状態：受信機がファームウェア更新に入っている状態。

3. 使用方法

操作する前に、以下の手順に従ってベースを取り付けてください。

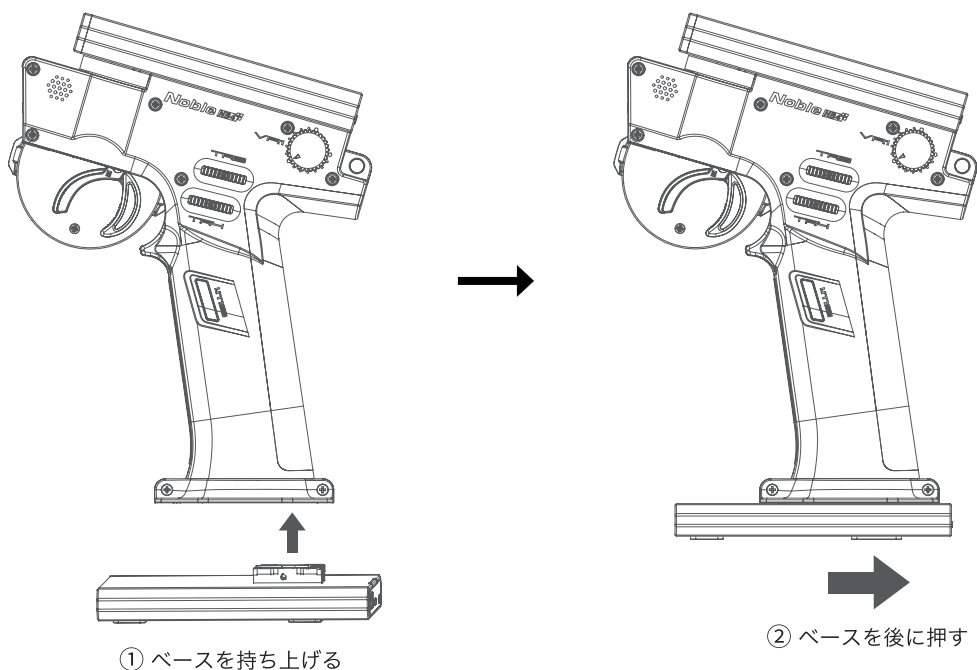
3.1 ベースの取り付け方法

Noble NB4+には2つのバッテリーがあり、1つはハンドルに、もう1つは取り外し可能なベースにあります。

 危険	・ 付属のバッテリーのみを使用してください。
 危険	・ バッテリーを開けたり、分解したり、修理しようとししないでください。
 危険	・ バッテリーを潰したり、穴を開けたり、外部接点をショートさせたりしないでください。
 危険	・ 過度の熱や液体にさらさないでください。
 危険	・ バッテリーを落としたり、強い衝撃や振動にさらさないでください。
 危険	・ バッテリーは常に涼しく乾燥した場所に保管してください。
 危険	・ 損傷したバッテリーは使用しないでください。

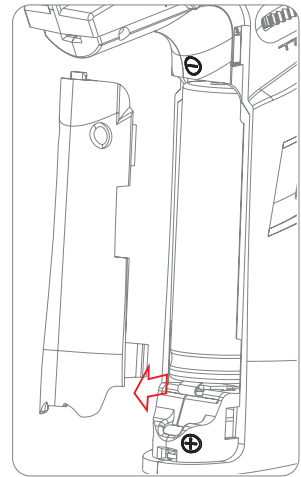
ベースの取り付け方法：

1. ベースの接点をハンドルの底にある穴に慎重に挿入します。
2. ハンドルをしっかりと持ち、バッテリーを後方に引きます。固定されると、カチッという音がします。

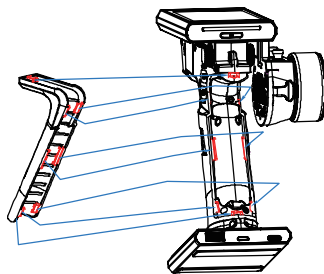


ハンドルの内蔵バッテリーを交換する手順：

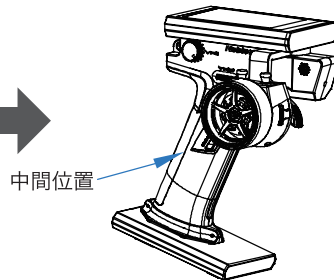
1. 送信機の電源がオフになっていて、接続が切断されていることを確認してください。
2. 最初にグリップを取り外し、次にハンドルのバッテリーカバー（18650バッテリーカバー）を取り外します。
3. 交換する 18650バッテリーを取り外し、充電した 18650バッテリーをプラスとマイナスの向きに気を付けて取り付けます。
4. ハンドルのバッテリーカバー（18650バッテリーカバー）を閉じ、グリップを取り付けて電源を入れ、送信機が正常に動作するか確認します。



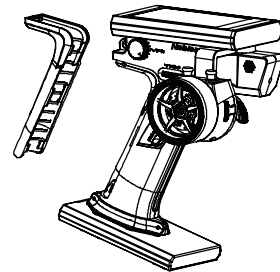
グリップを取り外す手順



- ① グリップのはめ合いは上図のようになっています。

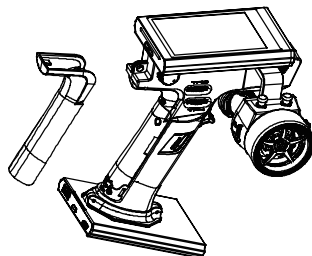
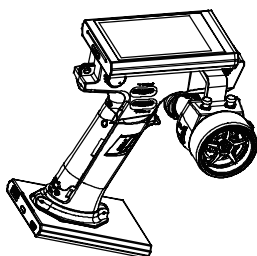


- ② グリップの中央のクリップを組み立て隙間の中央から外し、残りのクリップを中央から周囲まですべて取り外します。

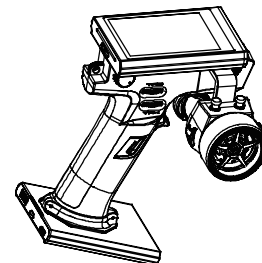


- ③ グリップ全体を自然に取り外します。

グリップの組み立て手順



- ① グリップの8つのはめ合いを合わせます。



- ② グリップをハンドルに差し込み、親指で8つのはめ合いの位置を押します。グリップの端がプラスチック部品に完全に固定されるまで、徐々に力を加えます。

4. 操作手順

設定後、以下の手順に従ってシステムを操作してください。

4.1 電源の入れ方

送信機の電源をオンにする時は、以下の手順に従ってください。

1. バッテリーが充電済みで、正しく取り付けられていること。
2. 画面が表示されるまで電源ボタンを押し続けます。

4.2 バインディング（送信機の信号を受信機に記憶させること）

送信機と受信機をバインディングする必要がある場合は、次の手順に従ってください。

注記：

1. AFHDS 3プロトコルを搭載した受信機には、クラシックエディションと拡張エディションがあります。
クラシックエディションのモデル：FGr4、FGr4S、FGr4P、FTr4、FTr10、FTr16S（ポップアップメニューが表示されます）。
拡張エディションのモデル：FGr4B、FGr8B、FGr12B、FTr8B、FTr12B、GMr、TMr。
2. RF 標準に AFHDS 3 2ウェイを選択した場合：バインディングが成功すると受信機のLEDが点灯し、送信機は自動的にバインディングを終了します。RF標準にAFHDS 3 1 ウェイを選択した場合：バインディングが成功すると受信機のLEDがゆっくり点滅します。
送信機側で  をクリックして、バインディングを終了します。
3. バインド時に、ユーザーはクラシックエディションと拡張エディションのどちらかを選択する必要があります。

バインド手順：

1. 送信機を起動し、[RX設定]に入ります。[バインド設定]をタップし、クラシック受信機または拡張受信機を選択します。[バインドスタート]をタップしてバインド状態に入ります。
2. 受信機をバインド状態に入ります。
3. すべてが期待どおりに機能していることを確認します。
そうでない場合は、上記の手順を繰り返します。

注記：

1. 拡張受信機を選択した場合は、[ダブル受信機モード]を選択できます。
デフォルトはシングル受信機モードです。このモードでは、開始チャンネルを設定し、[バインドスタート]をタップするだけでバインド状態に入ります。ダブル受信機モードでは、最初にダブル受信機モードにチェックマークを付け、先生側受信機と生徒側受信機の開始チャンネルをそれぞれ設定してから、[クラシック受信機]と[拡張受信機]をクリックしてバインド状態に入ります。



2. 先生側/生徒側受信機のデフォルトのチャンネル設定は「ステアリング」となります。デフォルトのチャンネル設定はチャンネル数に応じて自動的に調整されます。4つ以上のチャンネルがある場合、CH5がデフォルトのチャンネル設定です。
3. 受信機のモデルによって、バインド操作が若干異なります。具体的な手順については、受信機のマニュアルを参照してください。

・製品は常に更新されます。最新の送信機と受信機の互換性フォームについては、FLYSKYのWebサイトをご覧ください。

4.3 LEDインジケーター

送信機LEDの色はカスタマイズできます。また、オプションで定義されている5つの色（赤、緑、青、黄、白）のいずれかを選択することもできます。また、LEDの明るさを調整することもできます。[LED]機能を使用して、LEDディスプレイをオフにしたり、送信機のバッテリー残量を示すように設定したりすることもできます。

LEDの色を変更するには、このユーザーマニュアルの8.8 LEDを参照してください。

4.4 電源の切り方

電源を切るには、以下の手順に従ってください。

1. 最初に受信機の電源を切ります。
2. 画面がオフになるまで、送信機の電源ボタンを押し続けます。



危険

・送信機の電源を切る前に、必ず受信機の電源を切ってください。そうしないと、損傷や重傷につながる可能性があります。

5. 表示画面の解説

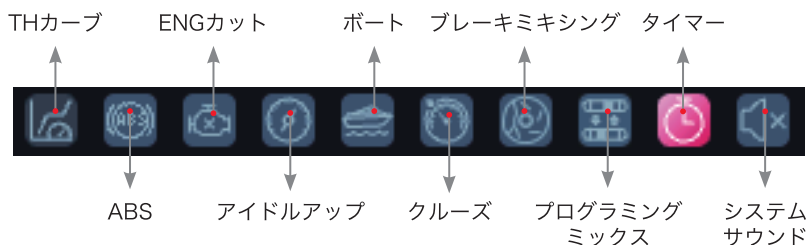
注記：この機能はバージョンによって異なることがあります。

画面には、送信機の電圧情報、機能ステータスなど、モデルに関連する情報が主に表示されます。
画面の表示は、必要に応じてカスタマイズできます。
画面の左スライド：チャンネル表示、右スライド：フェイルセーフ、上スライド：タイマー、下スライド：システム設定。
設定を変更する場合は、[8.11 クイックアクセス]をご覧ください。



機能ステータスバー

機能ステータスバーには、さまざまな機能のステータスが表示されます。機能が明るい色で表示されている場合、その機能はアクティブです。明るい灰色で表示されている場合、その機能は非アクティブです。



現在機能が無効になっており、すべての設定が無効であることを示します。



現在機能が有効化されており、すべての設定が有効であることを示します。

6. 機能設定

このセクションでは、詳細な機能とその使用方法を紹介します。

注記：

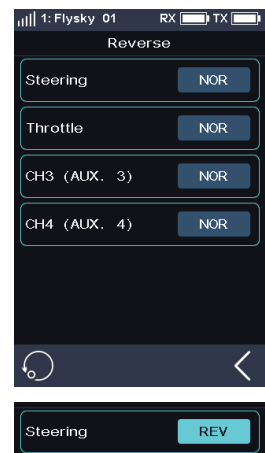
- この送信機の工場出荷時のデフォルト状態では、CH1～CH4の機能を設定できます。
6チャンネルまたは8チャンネルの設定については、6.10モデルの使用するチャンネル数を参照してください。
- 一部の機能はデフォルトで無効になっているため、設定を有効にするには、 をタップして機能を有効にする必要があります。

6.1 REV (リバース)

REV (リバース機能) は、サーボまたはモーターの方向を変更するために使用されます。

設定：

- チャンネル名の横にあるボックスをタップします。チャンネルが通常モードの場合、ボックスには「ノーマル」と表示され、逆の場合は「リバース」と表示されます。
- 動作確認をしながら調整してください。



6.2 EPA (エンドポイント)

エンドポイントは、各チャンネルの移動範囲の設定ができます。

設定：

- 変更したいチャンネルのエンドポイントボックスをタップすると、選択したエンドポイントは青色で強調表示されます。
- 「+」と「-」を使用してエンドポイントの位置を変更します（長押しすると調整が加速します）。
最大値は120%、最小値は0%です。
- 動作確認をしながら調整してください。



6.3 SUB TR (サブトリム)

サブトリムは、チャンネルのニュートラル位置を変更することができます。

たとえば、トランスミッターのステアリングホイールに触れていないときでも、車のホイールがわずかにずれている場合は、サブトリムを使用してアライメントを修正できます。

設定：

1. チャンネル名の横にあるボックスをタップして選択します。選択すると、ボックスが強調表示されます。
2. 「+」と「-」を使用してサブトリムの位置を変更します。
3. 動作確認をしながら調整してください。



6.4 ST DR/EXP

この機能は、ステアリングチャンネルの応答曲線を変更します。

この機能はデフォルトで有効になっています。☑️をクリックして機能を無効にすると、アイコンが🚫に変わります。

この機能は、SWコントロールでオンまたはオフに切り替えることができ、比率と曲線は他のトリムまたはノブで調整できます。設定については、6.8[ボタン設定]機能を参照してください。

主なパラメーターは2つあります。

[比率]：ステアリングの外側の制限を変更します。デフォルトと最大値は100%です。

[エクスポ]：ステアリングの曲線を変更します。これにより、ステアリングホイールの応答が変わります。エクスポ設定は、正または負にすることができます。

設定：

1. [比率]または[エクスポ]をタップします（オプションを選択すると、強調表示されます）。
2. 必要に応じて、「+」と「-」を使用してパーセンテージを上げたり下げたりします。「+」をタップするとレート値が増加し、「-」をタップするとレート値が減少します。
3. ☑️をタップして機能をオフにします。アイコンが🚫に変わり、機能が無効になります。
4. 動作確認をしながら調整してください。



6.5 TH DR/EXP

この機能はST DR/EXP機能に似ており、スロットルチャンネルを制御するために使用されます。

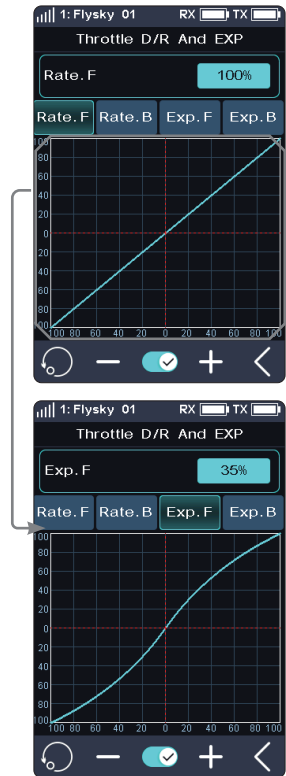
この機能はSWコントロールでオン/オフを切り替えることができ、対応する比率と曲線は他のトリムまたはノブで調整できます。設定については6.8[ボタン設定]機能を参照してください。

[D/R前進]と[D/R後進]：前進またはブレーキ曲線の傾斜を調整するために使用されます。比率を小さく設定すると、傾斜が小さくなります。最大範囲は100%です。

[Exp前進]と[Exp後進]：前進またはブレーキ曲線を変更します。値を0に設定すると、カーブは直線に変わります。設定範囲は-100% - 0 - 100%です。

設定：

1. [D/R前進]、[D/R後進]、または[Exp前進]、[Exp後進]をタップします。
2. 必要に応じて「+」と「-」を使用してパーセンテージを上げたり下げたりします。曲線の傾きは「+」に触れると増加し、「-」に触れると減少します。
3. 必要に応じて他の設定についても繰り返します。
4. 動作確認をしながら調整してください。



6.6 ABS

A.B.S.は自動ブレーキシステムの略です。この機能は、ホイールのロックを防止するために使用されます。A.B.S.は、ブレーキが使用する圧力の量を調整することでこれを管理します。これは、一定の力ではなく、ブレーキをオン/オフすることで行われます。

A.B.S.機能設定には、[ブレーキリターン]、[ディレイ]、[サイクル]、[トリガーポイント]、[デューティサイクル]、[ステアリングミックス]の6つのサブメニューがあります。サブメニューでは、パルスは矩形波として表示され、ピークはブレーキがオンであることを示し、谷はブレーキの減少を示します。値が変化すると、矩形波が変化して機能の現在の設定を表します。

トリガーポイントはグラフ上で白い線で表されます。

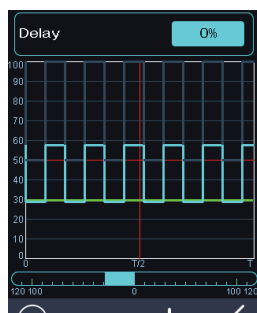
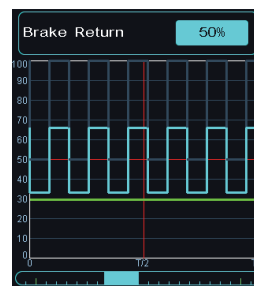
グラフの下には、リアルタイムのブレーキ位置を示すバーがあります。この機能がアクティブでブレーキがかけられている場合、緑色のバーがリアルタイムで振動し、A.B.S.の動作を示します。

この機能をアクティブにするには、を押します。アクティブになるとアイコンがに変わります。



ブレーキリターン

各パルス中のブレーキの軽減を制御します。0%から100%までの任意の値に設定できます。デフォルトでは50%に設定されています。60%に設定すると、ブレーキがアクティブなときに、システムは各パルスでブレーキの強さの60%を削除します。



ディレイ

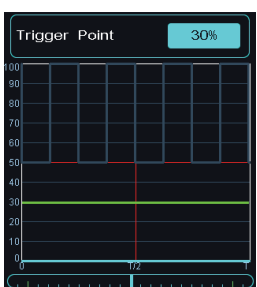
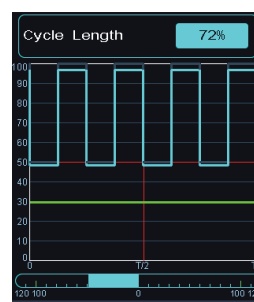
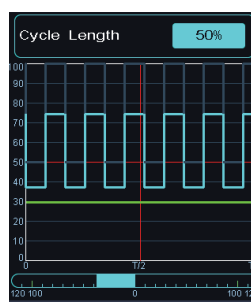
A.B.S.システムが効き始めるまでの時間を決定します。0%に設定すると、ブレーキがかかった時点でA.B.S.システムが効き始めます。値が大きいほど、A.B.S.が機能するまでの時間が長くなります。

0%に設定すると遅延はなく、ブレーキがトリガーされるとすぐに適用されます。最大設定の100%では、2秒の遅延になります。

サイクル

パルス間の時間を増減します。値が大きいほど、パルスが長くなります。

最大設定の100%では、サイクル長は0.5秒になります。



トリガーポイント

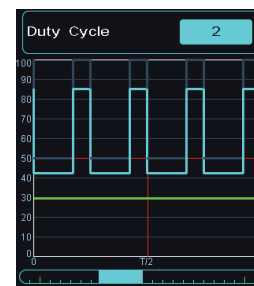
A.B.S.が機能し始めるポイントを設定します。パーセンテージが高いほど、A.B.S.をアクティブにするためにトリガーを動かす必要が高くなります。

0%~100%は、ブレーキサーボのストローク全体を表します。

デューティサイクル

各パルスの長さとパルス間の間隔を変更します。調整範囲は-4から+4サイクルです。値が変化すると、ブレーキ波のピークと谷の長さが互いに独立して変化し、対称ではなくなります。

ブレーキとリリースの比率の調整
期間が「0」に設定されている場合、比率は1:1です。
期間が「1」に設定されている場合、比率は1:2です。
期間が「-1」に設定されている場合、比率は2:1です。





ステアリングミックス

ステアリングホイールとミックスすると、旋回中にA.B.S.を自動的に有効または無効にできます。

パーセンテージは、トリガーの位置をその可動範囲全体で表します。Eは内側、Nは外側を表します。50%Nが設定されている場合、50%以内（10%N-50%N）でABS機能がオフになり、50%外（50%N-100%N）でABS機能がオンになります。

50%Eが設定されている場合、50%以内（10%E-50%E）でABS機能がオンになり、50%外（50%E-100%E）でABS機能がオフになります。

設定：

1. をタップしてこの機能を有効にします。
2. 設定をタップして選択します。
3. 「+」または「-」をタップして値を変更します。
4. 動作確認をしながら調整してください。

6.7 レースタイマー

この機能は、さまざまなタイマーを設定できます。

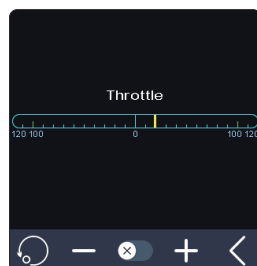
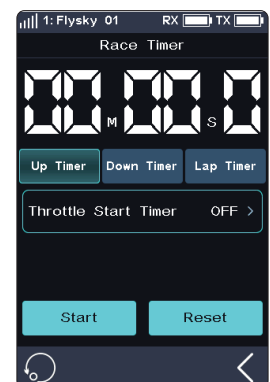
この機能は、SWコントロールによって有効、無効、またはサイクルカウントすることができ、タイマーはワンタッチでリセットできます。6.8[ボタン設定]機能を参照してください。

[アップタイマー]

1. [アップタイマー]をタップします。
2. [スタート]をタップしてタイマーを開始します。[ストップ]をタップしてタイマーを停止します。
[リセット]をタップすると、リセットされます。

[スロットルスタートタイマー]

1. [スロットルスタートタイマー]をタップします。[+]または[-]をタップしてスロットル開始値を変更します。値の範囲は-100～100です。
2. をクリックしてこの機能を有効にします。

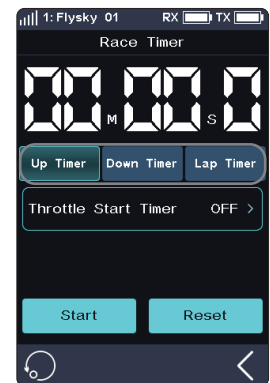


3. スロットルが設定値を超えると、計時を開始します。

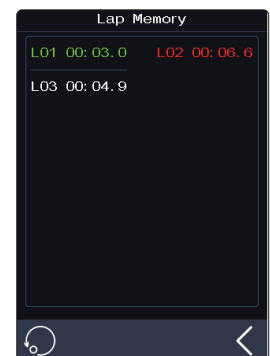
[ダウンタイマー]

ダウンタイマーは、分または秒をタップして、「+」または「-」をタップしてカウントダウンする時間を設定します。

[ラップタイマー]：各ラップの時間を測ります。最大ラップ数は99で、最小ラップ時間は3秒以上である必要があります。



[ラップメモリ]：ラップタイマーの結果を記録します。



6.8 ボタン設定

注記：この機能はバージョンによって異なることがあります。

ボタン設定は、キーまたはスイッチをさまざまな機能に割り当てて使用します。ボタンの割り当て画面内で緑色の部分は、チャンネルが割り当てられていることを示します。

SWキー

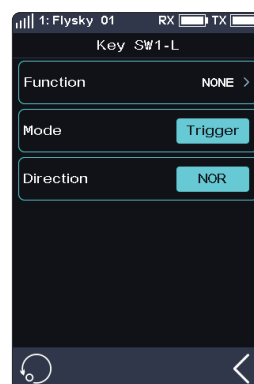
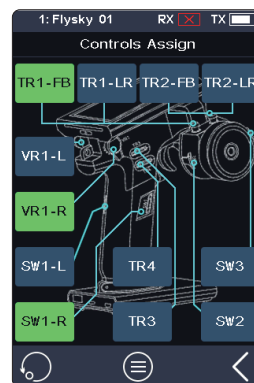
SW1L、SW1R、SW2、およびSW3のキーを使用すると、CH3からCH8および多くの機能を有効、無効、または切り替えることができます。

[ファンクション]：選択したキーまたはノブに機能を割り当てます。

[方向]：ノーマルかリバースか選択します。

[モード]：「トリガー」を選択すると、ボタンを押している間、設定が有効になります。「ターン」を選択すると、ボタンを押した後も設定が有効のままとなります。

[ステップ]：ステップは、1回の操作で変更する値を設定します。「1」は設定値を1つ移動することを意味します。値変更範囲は1～120です。



C BTN (コンビネーションボタン) への切り替え

1. [SW2]または[SW3]をクリックしてサブメニューに入り、[ボタンタイプ：シングル]をタップして[コンビネーション]へ切り替えます。

[シングル]：[SW2]のみにボタンを割り当て設定を行います。

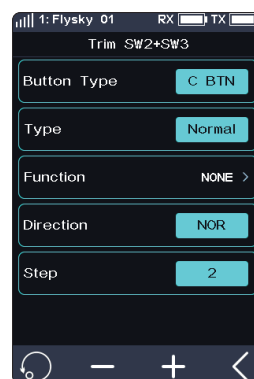
[コンビネーション]：[SW2]と[SW3]に割り当てた設定を連携することができます。

2. [タイプ]をタップし、必要に応じて[通常]、[2 POS]、[3 POS]を切り替えます。
3. タイプが「通常」に設定されている場合は、[ファンクション]をタップし、必要な機能を選択して、[OK]をタップして前の画面に戻ります。

キーまたはスイッチには1つの機能またはチャンネルを割り当てることができます。[タイプ]が[2 POS]または[3 POS]に設定されている場合、機能を割り当てることはできません。

4. [方向]をタップし、[ノーマル]または[リバース]を選択します。

5. [ステップ]をタップし、「+」または「-」を使用して値を変更します。[タイプ]で[2 POS]または[3 POS]を選択した場合、ステップ値は調整できません。



TR コントロール

6つのキーまたはノブ（TR1-FB、TR1-LR、TR2-FB、TR2-LR、TR3、およびTR4）は同じ機能を持ち、2POSまたは3POSのスイッチを割り当てて、CH3からCH8の値と複数の機能を使用できます。

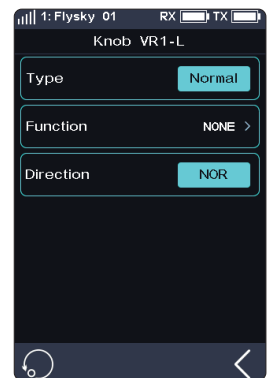
注記：制御されるチャンネルの数は、[チャンネル番号の定義]の対象となります。

この機能の操作手順は、基本的にSWキー設定と同じです。



VRキー

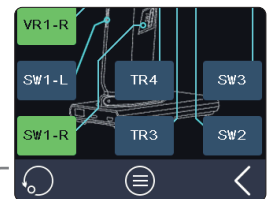
VR1-LとVR1-Rの機能は上記と同じです。ただし、ステップは調整できません。



ボタンの割り当て表

🔍 をクリックすると、[ボタンの割り当て表]に入ります。このリストでは、すべてのキーとノブの機能割り当てに関する詳細情報を表示できます。

対応するボタン機能を直接クリックして、機能を設定できます。

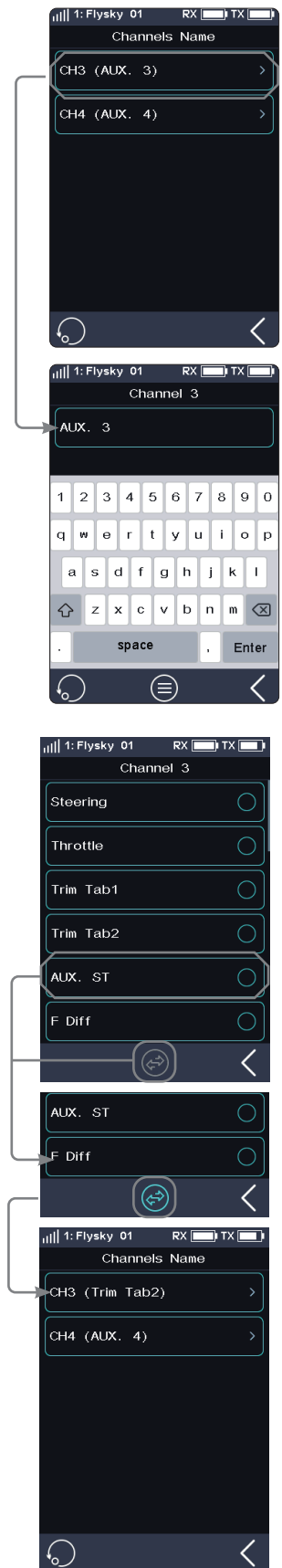


6.9 名前

チャンネル機能名に基づいて機能名をカスタマイズできます。また、プリセットの名称を選択することもできます。

設定：

1. [名前]をタップします。
2. チャンネルをタップします。名称を編集できます。
3. プリセットの名称を選択する場合は、をタップし選択します。



6.10 モデルメモリ

モデル選択

モデルを選択します。

モデル名：FlySky 01

モデルに名前を付けます。

クリックした後、画面のキーボードを使用して新しい名前を入力します。設定が完了したら、[Enter]をタップして設定を保存します。⏮をタップして戻ります。

使用するチャンネル数

この機能は、チャンネル数（2～8チャンネル）を選択するために使用されます。

注記：ユーザーが2チャンネル（高速）を選択した場合、それが最大速度モードです。



無線周波数の設定

これには、送信機と受信機のRFプロトコル設定とRFモジュールの更新が含まれます。

RF標準

[AFHDS3 1 Way]：遅延が少なく、1つの送信機で複数の受信機を接続できます。モデルが戻りデータを必要としない場合に適用されます。

[AFHDS3 2 Way]：テレメトリー機能により、受信機とセンサーからのフィードバックデータを受け取ることができます。

[Mini-Z (EVO)]：FS-minizRF3受信機と一緒に使用して、Kyosho miniZ EVO車を制御します。チャンネル数は固定です（2チャンネル）。

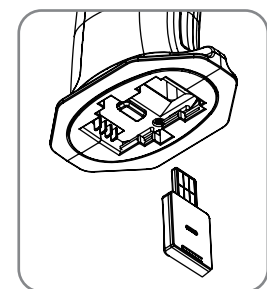
[Mini-Z (EVO2)]：FS-minizRF3受信機と一緒に使用して、Kyosho miniZ EVO2車を制御します。チャンネル数は固定です（2チャンネル：ステアリングとスロットル）。

[Mini-Z (FHSS)]：Kyosho FHSS受信機と一緒に使用して、Kyosho miniZ FHSSの車を制御します。チャンネル数は固定です（4チャンネル）。

FS-RM005 RFヘッドはNoble+送信機をサポートします。Kyosho Mini-Z (FHSS) 車にのみ対応しています。

FS-RM005 RFモジュールを使用する場合のバインディング手順：

1. ベースを取り外します。
2. FS-RM005 RFモジュールを挿入し（右図を参照）、ベースを取り付け電源を入れます。
3. [無線周波数の設定]をタップします。RF基準をタップし、RF基準をMini-Z (FHSS) に設定します。
4. 車体をバインドモードにします。バインドモードの方法は、車体及びモジュールの取扱説明書をご覧ください。



5. [RX設定]をタップします。[バインド設定]を選択します。受信機のLEDがゆっくり点滅した後、送信機は自動的にバインド状態を終了します。受信機のLEDが点灯している場合は、バインドが成功したことを示します。

6. サーボが正常に動作しているかどうかを確認します。再度バインドが必要な場合は、上記の手順を繰り返します。

RFプロトコルの変更

RF基準に切り替えると、モデルがリセットされ、再度バインドが必要になります。

アップデートRF

RF更新機能を使用して、内蔵RFモジュールのファームウェアを更新できます。送信機のファームウェアが更新された後は、受信機のRFも更新する必要があります。

[アップデートRF]をタップし、ポップアップ表示されたら[はい]をタップします。更新の進行状況が表示されます。数秒待ちます。更新が完了します。送信機は自動的に更新インターフェイスを終了します。

カスタムメインメニュー

メインメニューの並べ替えと非表示の機能をカスタマイズできます。メニューを表示するには、チェックボックスをオンにします。メニューを非表示にするには、チェックボックスをオフにします。メニューの順序を調整するには、移動するメニュー（強調表示）を選択し、下の[上に移動]または[下に移動]をクリックしてメニューの順序を変更します。

注記：デフォルトでは、「初心者モード」機能は非表示になっています。[システム]と[モデル]を除き、他のすべての機能を非表示にすることができます。

モデルのリセット

モデルをリセットします。

[モデルリセット]をタップし、リストからリセットするモデルを選択します。システムが確認を要求したら、「はい」を選択してください。

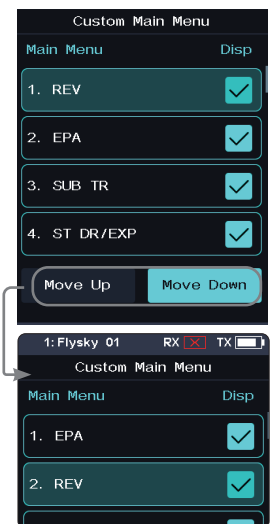
モデルのコピー

モデルを複製します。

[モデルコピー]をタップし、リストからコピーするモデルをタッチします。次に、リストからターゲットスロットを選択します。これにより、そのスロットのすべてが上書きされます。システムが確認を要求したら、「はい」を選択してください。

モデルのインポートまたはエクスポート

FlySkyアシスタントを使用してモデルをインポートおよびエクスポートできます。FlySkyアシスタントはFlySkyの公式Webサイトからダウンロードでき、PCで操作できます（送信機のメニューをクリックして戻る必要はなく、直接操作できます）。



6.11 センサー 注記：この機能はバージョンによって異なることがあります。

この機能は、受信機が受信したセンサー情報を送信機に表示できます。

この機能は、センサータイプ、ID、リアルタイム値など、受信機に接続されているすべてのセンサーを表示します。

ホーム画面からすばやくアクセスすることもできます。

この機能は、受信機がAFHDS 3 2 Wayプロトコルを使用して送信機にバインドされている場合に使用できます。

センサーの表示

このリストには、センサータイプ、ID、リアルタイム値、極性と制限値など、この送信機デバイスに接続されているすべてのセンサーデータが表示されます。

[タイプ]：センサータイプを表示します。

[ID]：センサーの番号を表示します。

デフォルトでは、リストの番号 0 には、TX 電圧、RX 電圧、信号強度、RSSI、ノイズ、SNR が含まれます。

番号1は、スレーブ（セカンダリ）受信機の戻り情報です。

2番は受信機に接続された最初の外部センサーで、以下同様に最大14個のセンサーまで表示されます。

このリストデータはリアルタイムで表示されます。受信機がセンサーに接続されると、このリストは更新され、新しいセンサーのデータが表示されます。センサーが切断されると、センサーデータは表示されません。

[値]：センサーから返されたデータを表示します。

センサー制限値：接続されたセンサーの極値情報を表示します。
 をクリックすると、制限値を表示するサブメニューに入ります。

[タイプ]：センサータイプを表示します。

[極性]：対応するセンサーによって記録される極性、最大値、最小値、または「/」を表示します。

[値]：対応するセンサーの実際の制限値を記録して表示します。

 をクリックすると、すべての記録がクリアされます。

注記：「/」は、値が記録されていないことを示します。[ボタン設定]でSWタイプのコントロールを割り当てることなくすることもできます。



1: Flysky 01 RX TX

Display Sensors

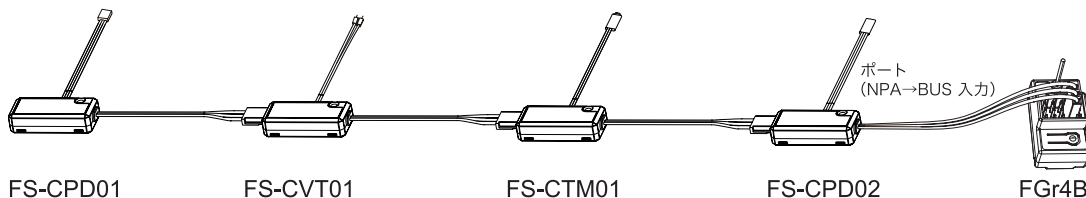
Type	ID	Value
TX Voltage	0	4.07V
RX Voltage	0	5.12V
Signal Strength	0	100
RSSI	0	-41dBm
SNR	0	62dB
Noise	0	-103dBm
BVD Voltage	0	0.01V

1: Flysky 01 RX TX

Sensors Limit Value

Type	Polarity	Value
TX Voltage	Min	3.98V
RX Voltage	Min	5.09V
Signal Strength	Min	100
RSSI	Min	-45dBm
SNR	Min	56dB
Noise	Max	-97dBm
BVD Voltage	/	0.01V

i-BUSシリーズセンサー接続図



注記：

1. AFHDS 3クラシック受信機を使用する場合は、[RX設定]メニューで[受信機接続プロトコル]を選択し、[i-BUS]を選択して、センサーを受信機のi-BUSポートに接続する必要があります。その他の手順は同じです。
2. 拡張受信機を使用する場合は、使用するポートをi-BUS入力に設定する必要があります。

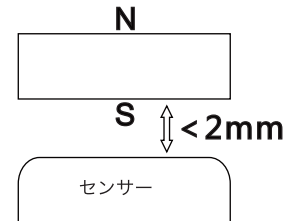
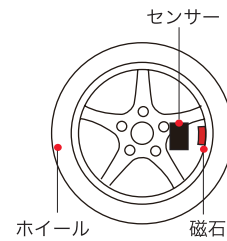
スピードセンサー (FS-CPD01、FS-CPD02)

スピードセンサーは、モーターの速度を計測するために使用されます。

- ・「モーター速度」は、「0rpm」が速度測定値です。

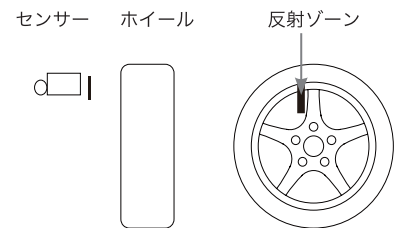
磁気誘導式スピードセンサー (FS-CPD01)

1. FS-CPD01センサーを、上記と同じ方法で受信機に接続します。
2. テストする軸回転の位置に固定された磁石の隣にセンサーを配置します
(例：モデルカーのホイールハブの内側)。
3. 磁石の南極または北極がセンサーと平行になるように、磁石から2mm以内にセンサーを配置します。
4. 送信機の電源を入れ、[センサー] > [センサーの表示]を選択します。モデルカーのホイールを回します。[タイプ]列に「RPM」と表示され、[値]列のRPM値 (0rpm) が変わったら、インストールが成功したことを示します。それ以外の場合は、上記の手順を繰り返します。



光誘導速度センサー (FS-CPD02)

1. FS-CPD02を上記と同じ接続方法で関連デバイスに接続します。
2. センサーと反射ステッカーを右図のような位置に取り付けます。
ステッカーをセンサーに対して平らで垂直に保ちます。センサーとステッカーの間に適度な距離を保ちます。(動作確認しながら調整してください。)
3. 送信機の電源をオンにし、[センサー] > [センサーの表示]を選択します。
モデルカーのホイールを回します。「タイプ」列に「RPM」が表示され、「値」列のRPM値 (0rpm) が変わったら、インストールが成功したことを示します。それ以外の場合は、上記の手順を繰り返します。



温度センサー (FS-CTM01)

さまざまなコンポーネントの温度を計測するために使用されます。コンポーネントの温度は、送信機を介して確認できます。アラームを設定できます。

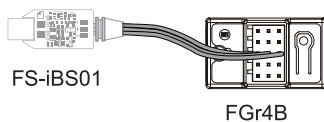
1. 他のセンサーと同じ方法で、FS-CTM01を受信機または他のセンサーに接続します。
2. スポンジ状の両面テープを使用して、温度センサーを計測対象の部品（モーター、バッテリーなど）に貼り付けます。
3. 送信機の電源をオンにし、[センサー] > [センサーの表示]に移動します。「タイプ」列に「温度」が表示され、「値」列に温度が表示されている場合は、インストールが成功しています。それ以外の場合は、上記の手順を繰り返します。

電圧センサー（FS-CVT01）

バッテリー電圧を計測するために使用されます。バッテリー電圧は送信機から確認できます。アラームを設定できます。

1. 前のページと同じ手順に従ってFS-CPD02を接続します。
2. 赤と黒のワイヤーピンをテストに使用するバッテリーのプラグに挿入します。赤いワイヤーはプラス端子へ、黒いワイヤーはマイナス端子用です。正しく接続してください。
3. 送信機をオンにし、[センサー] > [センサーの表示]メニューに入り、「タイプ」列に「外部電圧」が表示され、「値」列に電圧が表示されている場合は、インストールが成功しています。それ以外の場合は、上記の手順を繰り返します。

i-BUS2シリーズセンサー接続図



注記：

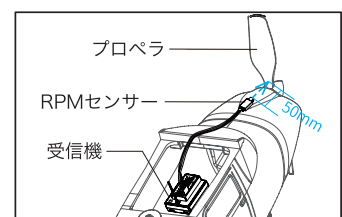
1. i-BUS2シリーズセンサーは、AFHDS 3拡張受信機とのみ互換性があります。
例として、FS-iBS01センサー接続図を取り上げます。他のi-BUS2センサーの接続方法も同じです。
2. i-BUS2シリーズセンサーは受信機のポートに接続し、[RX設定] > [受信機接続プロトコル]でNPA～NPD（ポート）をi-BUS2に設定する必要があります。

i-BUS2光感知センサー（FS-iBS01）

モーター回転速度などを計測するために使用されます。アラームを設定できます。

- ・「モーター回転速度」は、「0rpm」が速度測定値です。

1. 図に示すように、モデルの適切な場所にセンサーを固定します。
また、光感知検出部分をプロペラの反射面に対して垂直にします。
2. センサーを受信機に接続します。
3. 送信機の電源を入れ、[センサー]に入り、[センサー表示]メニューを選択します。
「タイプ」列にRPMが表示され、「数値」列にRPM値（0rpm）が表示されたら、インストールが成功したことを示します。それ以外の場合は、上記の手順を繰り返します。
・センサーとプロペラまたはローター間の距離は、50mmまたは30mm以下で使います。



注記：詳細については、FS-iBS01のマニュアルを参照してください。

i-BUS2高度センサー (FS-iBA01)

モデルの高度・高さ・気圧を計測するために使用されます。アラームを設定できます。

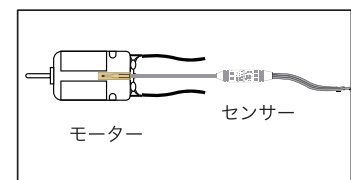
1. 両面テープを使用して、高度センサーをモデルの適切な場所に固定します。
固定面は平らである必要があります。
2. センサーを受信機に接続します。
3. 送信機の電源を入れ、[センサー]に入り、[センサー表示]メニューを選択します。
「タイプ」列に気圧、高さ、高度が表示され、「数値」列にそれらの値が表示されたら、インストールが成功したことを示します。それ以外の場合は、上記の手順を繰り返します。

注記：詳細については、FS-iBA01のマニュアルを参照してください。

i-BUS2温度センサー (FS-iBT01)

コンポーネントの温度を計測するために使用されます。アラームを設定できます。

1. 両面テープを使用して、モデルの適切な場所に温度センサーを固定します。
固定面は平らである必要があります。
2. モーター、ESC、エンジンなど、計測する部品に温度計測端子を取り付けます。
3. センサーを受信機に接続します。
4. 送信機の電源を入れ、[センサー]に入り、[センサー表示]メニューを選択します。
[タイプ]列に温度が表示され、[数値]列に値が表示されたら、インストールが成功したことを示します。それ以外の場合は、上記の手順を繰り返します。



注記：詳細については、FS-iBT01のマニュアルを参照してください。

データ記録

注記：この機能を使用する前に、[RF標準]を[AFHDS3 2 Way]に設定する必要があります。

この機能は、データ記録情報を表示および設定するために使用されます。



設定：センサー → データ記録をタップする

1. [データ記録]をタップし、をタッチしてこの機能を有効にします。この機能が有効になっていると、アイコンがに変わります。
2. をタップしてデータ記録設定メニューに入ります。
3. カーブ1～4をタップして記録したい項目を選択します。をタップして戻ります。
4. [最大値]をタップし、「+」または「-」をタップして値を変更します。[最小値]の設定も同様です。

[記録時間]：データ記録の最大時間を選択します。

[カーブ1～4]：曲線に表示される項目を選択します（設定できる項目についてはP35を参照してください）。4つの項目を設定できます。

[最大値]：項目に対応する最大値を設定します。

[最小値]：項目に対応する最小値を設定します。



サポートされているデバイス、データ記録のデフォルト値と設定範囲

デバイス	タイプ	デフォルト値		設定関連項目		
		最小値	最大値	設定範囲	ステップ	単位
送信機	電圧	3	5	0~10	1	V
受信機	電圧	4	6	0~10	1	V
	BVD電圧	5	10	0~100	1	V
電圧センサー	外部電圧	5	10	0~100	1	V
温度センサー	温度	0	80	-100~200	10	°C
高度センサー	高度	0	100	-1000~1000	10	m
RPMセンサー	回転速度	0	5000	0~99900	100	rpm
	速度	0	60	0~300	10	km/h
GPS	速度	0	60	0~300	10	km/h
	高度	0	100	-1000~1000	10	m
	加速度	0	10	-20~20	1	m/s ²
FXSサーボ (Flysky製サーボ)	角度	-80	80	-100~100	10	°
	角速度	-200	200	-1000~1000	10	°/s
	電圧	4	6	0~10	1	V
	電流	0	10	0~100	1	A
	温度	0	80	-100~200	10	°C
Power HD社製サーボ	電圧	4	6	0~20	1	V
	温度	0	80	-100~200	10	°C
	PWMデューティサイクル	0	100	0~100	10	/
HW ESC	電圧	5	10	0~100	1	V
	電流	0	10	0~1000	1	A
	回転速度	0	5000	0~99900	100	rpm
	消費電力	0	5000	0~99900	100	mAh
	ESC温度	0	80	-100~200	10	°C
	モーター温度	0	80	-100~200	10	°C
電流および電圧センサー	電圧	5	10	0~100	1	V
	最大値	5	10	0~100	1	V
	最小値	5	10	0~100	1	V
	電流	0	10	0~1000	1	A
	最大電流	0	10	0~1000	1	A
	平均電流	0	10	0~1000	1	A
	電力	0	100	0~99900	10	W
	使用容量	0	5000	0~99900	100	mAh
i-BUS2サーボ	電圧	4	6	0~20	1	V
	電流	0	80	-100~200	10	°C
	PWMデューティサイクル	0	100	0~100	10	/

速度と距離

この機能は、ホイールの回転と移動距離を計測するために使用されます。

[スピードセンサー]：対象のセンサーを選択します。センサーと受信機が接続されている場合は、このメニューに自動的に表示されます。

[回転計との距離を設定]：ホイールに速度センサーが取り付けられている場合は、回転長を定義する必要があります。この長さは、移動距離を計算するために使用されます。長さ（半径）を調整するには、「+」または「-」をタップします。

[走行距離計1をリセット]：走行距離計1は、移動距離を記録するために使用されます。

[走行距離計2をリセット]：走行距離計2は、総走行距離を記録するために使用されます。これは、各セッションからの累積距離です。



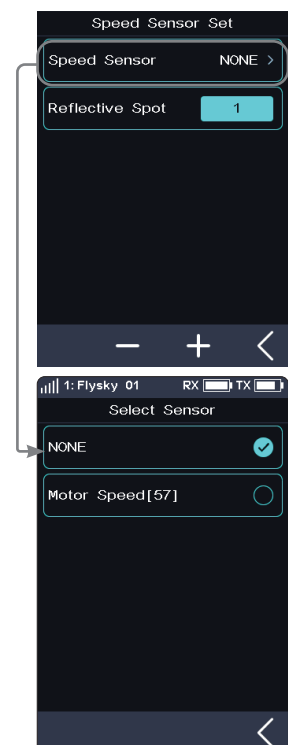
i-BUS2 速度センサー設定

この機能は、センサーの反射スポットの数を設定するために使用されます。

[速度センサー設定]：センサーを選択します。

タップしてセンサーを選択します。⏮️をタップして戻ります。

[反射スポット]：センサーの計測する回数を設定します。数値を調整するには、「+」または「-」をクリックします。



高度ゼロ設定

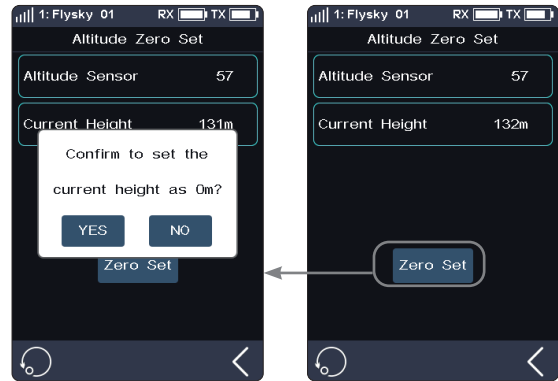
この機能は、任意の高度を0mに設定するために使用されます。

[高度センサー]：センサーのIDを表示します。複数の高度センサーが接続されている場合、デフォルトでは、最も小さいIDを持つセンサーが表示されます。

[現在の高度]：ゼロ調整を実行した後のリアルタイムの高度情報を表示します。

ゼロ調整を実行すると、[センサーリスト]にゼロ調整前とゼロ調整後の高さ情報が表示されます。

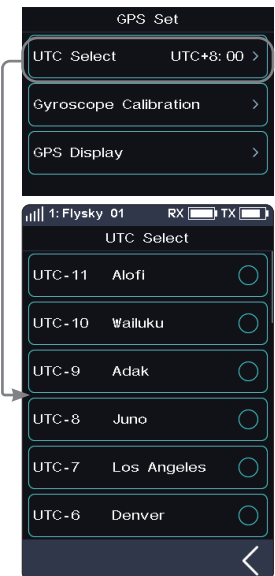
ゼロ調整した高度を実際の高度にリセットするには、 をタップします。タップ後、ポップアップ画面が表示されたら[はい]を選択します。



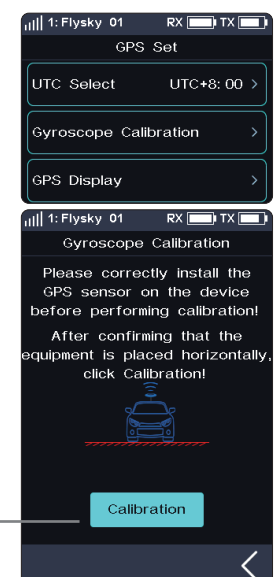
GPSセット

この機能は、i-BUS2プロトコルのGPSモジュールに適用されます。この機能を使用すると、標準タイムゾーンを設定したり、ジャイロスコープのレベル調整をしたり、GPSパラメーター表示画面を表示して関連情報を取得したりできます。

[UTC選択]：UTCを設定します。UTC選択をタップして入力し、適切なタイムゾーンをタップします。次に、 をタップして戻ります。



[ジャイロスコープのキャリブレーション]：ジャイロスコープをキャリブレーションします。キャリブレーションの前に、GPSセンサーをモデルに正しく接続し、モデルが水平に置かれていることを確認してください。ジャイロスコープのキャリブレーションをタップして入力し、キャリブレーションをします。システムが自動的にキャリブレーションを行います。キャリブレーションが成功または失敗すると、キャリブレーションの成功または失敗を示すポップアップ画面が表示されます。失敗した場合は再キャリブレーションしてください。



[GPS表示]：GPSセンサーの情報を表示します。

GPSから返された衛星の数を表示します。
表示されている衛星の数が10を超える場合、GPS測定精度は高く、そうでない場合は測定エラーがあります。

測定が成功したかどうかを表示します。
アイコンが青色の場合は測定が成功し、アイコンが灰色の場合は測定が失敗しています。

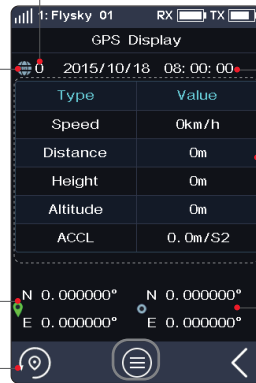
モデルのリアルタイムの緯度と経度を表示します。

リセットアイコン
開始点の位置をデフォルト値にリセットします。

日付と時刻を24時間制で表示します。

数値データ表示エリア

開始点のリアルタイムの緯度と経度を表示します。



方位角は、開始点に対するモデルの相対的な方向を示します。
緑色のアイコンで示される方向は、モデルのリアルタイムの移動方向を表します。中心点は開始位置を示し、外側の円はモデルの相対的な方向を示します。オフセット角度を変更するには、「+」または「-」をタップします。ステップは10度です。

ヨー角のデータソースを設定します。
チェックされている場合、データは計算用のジャイロスコプ角度から取得されます。
チェックされていない場合、データは実際の動作状態から取得されます。

姿勢角には、車両の先頭と末尾の接続線の方向に平行なピッチ角と、この線に垂直なロール角を含む、水平位置に対するモデルのリアルタイムの姿勢情報が表示されます。
「+」はピッチアップまたは右ロールを示し、「-」はピッチダウンまたは左ロールを示します。

電流および電圧センサーセット

この機能は、i-BUS2プロトコルの電流および電圧センサーに適合し、センサーデータおよび関連する最大/最小データをリセットします。

[電源オンリカバリデータ]：電流および電圧センサーの電源がオンになったときに、記録されたデータを自動的にクリアするかどうかを設定します。記録されたデータには、最大/最小電圧、最大電流、平均電流、バッテリー消費量、および実行時間が含まれます。項目にチェックを入れると、記録されたデータが自動的に消去されます。そうでない場合は消去されません。

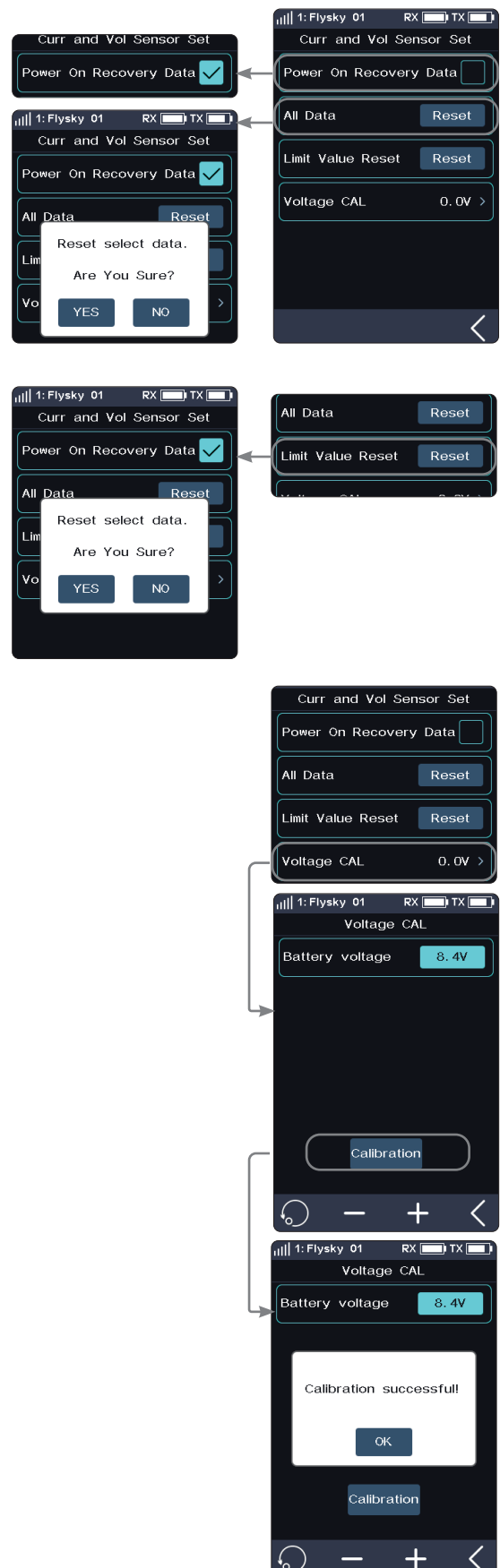
[すべてのデータ]：記録されたすべてのデータを消去します。記録されたデータには、最大/最小電圧、最大電流、平均電流、バッテリー消費量、および実行時間が含まれます。[すべてのデータ]をタップし、ポップアップ画面が表示されたら「はい」を選択します。

[限界値リセット]：最大/最小電圧と最大電流を含むすべての極値をリセットします。[限界値リセット]をタップし、ポップアップ画面が表示されたら「はい」を選択します。

[電圧キャリブレーション]：バッテリー電圧をキャリブレーションします。キャリブレーションを開始する前に、センサーの検出部分を検出対象のデバイスに正しく接続することにご注意ください。

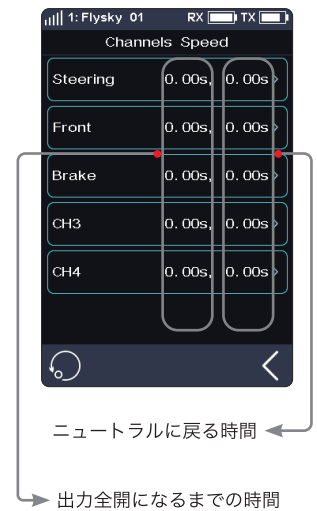
設定：

1. [電圧キャリブレーション]をタップします。
2. 「+」または「-」をタップして値を変更し、[キャリブレーション]をタップすると、キャリブレーションが成功したことを示すメッセージが表示されます。「OK」をタップしてキャリブレーションを終了します。



6.12 CHスピード

この機能を使用すると、各チャンネルの応答速度を設定できます。
最小遅延は0.00秒、最大遅延は10.00秒です。調整ステップは0.01秒です。



CHスピード - ステアリング

設定：

[ターンスピード]：ステアリングホイールがニュートラル位置から最大移動距離まで移動するときのチャンネル出力速度を遅くします。

[リターンスピード]：ステアリングホイールがニュートラル位置に戻るときのチャンネル出力速度を遅くします。

1. [ターンスピード] または [リターンスピード] をタップします。この項目は、選択すると強調表示されます。

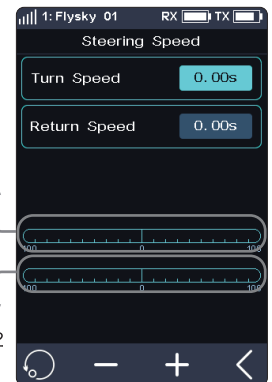
2. 必要に応じて「+」または「-」をタップして、応答時間を変更します。

インジケーター1：遅延後のチャンネル出力速度を表示します（右側に表示）。

インジケーター2：遅延が有効になる前の実際の速度を表示します（右側に表示）。

インジケーター1

インジケーター2



CHスピード - ブレーキ

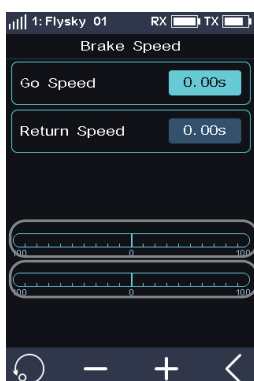
この機能は通常モードにのみ適用されます。この機能はポートモードでは表示されません。

[立ち上がり速度]：ブレーキまでの時間を設定します。

[リターンスピード]：フルブレーキからニュートラル位置に戻る時間を設定します。

インジケーター1：遅延後のチャンネル出力速度を表示します（左側に表示）。

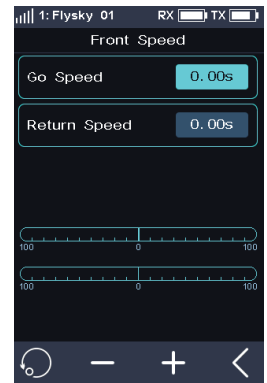
インジケーター2：遅延が有効になる前の実際の速度を表示します（左側に表示）。



CHスピード - フロント

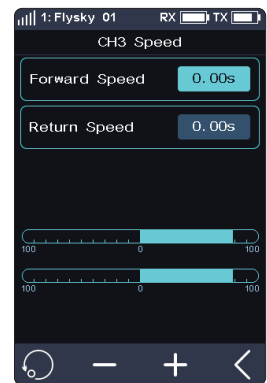
[立ち上がり速度]：フルスロットルまでの時間を設定します。

[リターンスピード]：スロットルがニュートラル位置に戻るまでの時間を設定します。



チャンネル速度 - CH3-CH8

この機能は、CH3 - CH8の出力全開とニュートラル位置に戻るまでの時間を設定するために使用されます。



6.13 ミックス

この機能では、[4WSミキシング]、[ブレーキミキシング]、[ミックス]の3つのミキシング機能を設定できます。

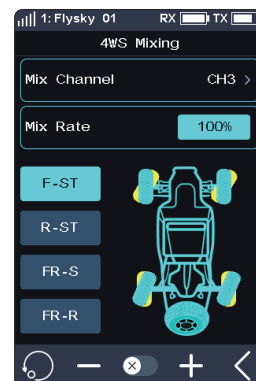
4WSミキシング

車両のステアリング機能（前輪、後輪、または4輪すべて）を制御するために使用します。この機能は、前輪と後輪の両方にステアリングがあるクローラーに適しています。デフォルトでは、この機能では前輪ステアリングが設定されます。

[ミックスレート]：ミキシングの割合を設定します。調整範囲は0～100%です。

設定：

1. [ミックスチャンネル]の右側にある[Ch3]をタップします。次に、必要に応じて対応するチャンネルを選択します。選択後、チャンネルはミキシングされます。🔍をタップすると、前の画面に戻ります。
 - ・各チャンネルには、1つのミキシング機能のみを割り当てることができます。他のチャンネルと競合することはできません。選択したチャンネルに他のミキシング機能が割り当てられている場合、システムからポップアップ画面が表示されます。
2. 必要に応じて「+」または「-」をタップしてレートを変更します。
3. 必要に応じてステアリングタイプを選択します。なお、[ボタン設定]機能でSWキーを割り当てて4つの異なる機能を切り替えることもできます。
4. 🟢をクリックしてこの機能を有効にします。この機能が有効になると、アイコンが🟢に変わります。
5. 動作確認をします。



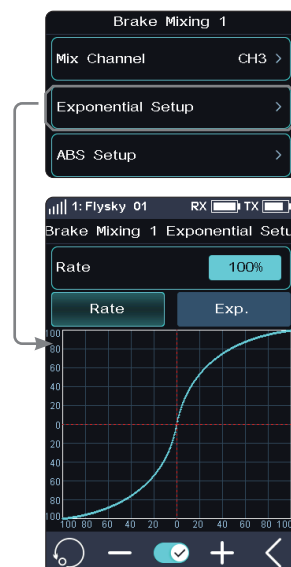
ブレーキミキシング

この機能には、ブレーキを制御するために複数のサーボを使用するため2つのブレーキミキシングコントロールができます。たとえば、フロントブレーキとリアブレーキを制御するために異なるサーボを使用するモデルなどです。

モデルが複数のチャンネルを使用してブレーキを同時に制御する場合、この機能を使用して、ブレーキチャンネルをスロットルチャンネルのミキサーチャンネルとして制御できます。

設定：

1. [ブレーキミキシング1：オフ]をタップしてサブメニューに入ります。
2. [ミックスチャンネル]の右側にある[CH3]をタップします。次に、必要に応じて対応するチャンネルをタップします。選択後、このチャンネルはミキシングされます。前の画面に戻るには、🔍をタップします。
 - ・各チャンネルには、1つのミキシング機能のみを割り当てることができます。チャンネルと競合することはできません。選択したチャンネルに他のミキシング機能が割り当てられている場合、システムからポップアップ画面が表示されます。
3. [エクスポネンシャル]および[ABSセットアップ]機能の設定手順に従って設定をします。
4. サーボ表示機能を確認します。



ミックス

ミキシング機能を使用すると、合計8つのミキシングの設定一覧が表示され、変更ができます。

設定：

1. 必要に応じて[ミックス1]またはその他のミキシングオプションをタップして、設定画面に入ります。
2.  をタップしてこの機能を有効にします。この機能が有効になると、アイコンが  に変わります。
3. [マスターチャンネル]をタップし、リストからチャンネルを選択します。選択したチャンネルは後のスレーブチャンネルとミキシングします。
4. [スレーブチャンネル]をタップし、リストからチャンネルを選択します。
5. 必要に応じて[ローサイドミックス]または[ハイサイドミックス]を選択し、「+」または「-」をタップしてパーセンテージを変更し、ローエンドまたはハイエンドのミキシングの量を調整します。設定が完了したら、 をタップしてメニューに戻ります。
6. [オフセット] をタップします。次に、「+」または「-」をタップして、スレーブチャンネルのオフセットを変更します。
7. 上記の操作を繰り返して、他のミキシングを設定します。



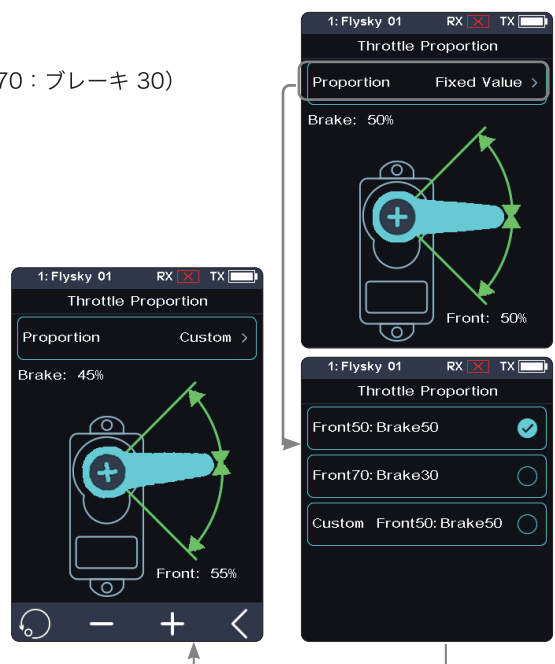
6.14 アクセル比

この機能は、スロットルとブレーキのニュートラル位置の調整ができます。

[比率]：固定レート（フロント（前進） 50：ブレーキ 50、フロント（前進） 70：ブレーキ 30）またはカスタムレートを選択できます。

設定：

1. [比率]をタップして変更します。
2. 変更後、 をタップして前の画面に戻ります。
 - ・ カスタムを選択した場合は、前の画面に戻った後、「+」または「-」をタップして変更します。
3. 動作確認をします。



6.15 スロットルニュートラル

この機能は、スロットルの「デッドゾーン」を設定するために使用されます。デッドゾーンでは、スロットルは常にニュートラル値を出力し、トリガーを動かしてもスロットルは反応しません。

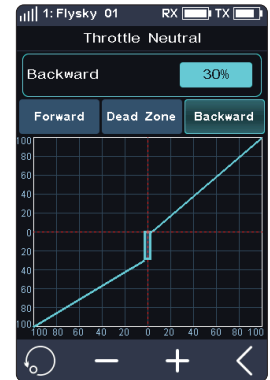
[前進]：デッドゾーンを超えると、スロットルチャンネルはこの値を直接出力して前進加速します。

[デッドゾーン]：デッドゾーンの範囲。デフォルトでは、値は0%です。

[後進]：デッドゾーンを超えると、スロットルチャンネルはブレーキをかけるか、この値を直接出力して後進加速します。

設定：

1. [前進]、[デッドゾーン]、または[後進]をタップします。
2. 「+」と「-」を使用してパーセンテージを変更します。
3. 動作確認をします。



6.16 スロットルカーブ

スロットルカーブ機能は、さまざまな位置でのスロットルの応答速度を調整するために使用されます。デフォルトでは無効になっており、スロットルカーブは直線的に出力されます。

設定：

1. をタッチして機能を有効にします。有効にすると、アイコンが に変わります。
2. 各ポイントをタップします。
3. 「+」と「-」を使用して数値を変更します。
4. 動作確認をします。



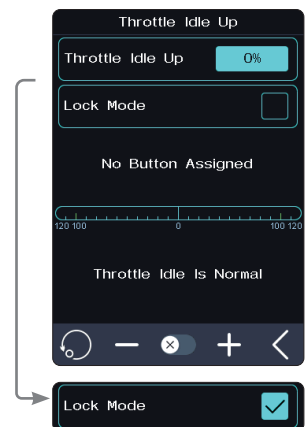
6.17 アイドルアップ

アイドルアップは、エンジンを使用するモデルに適用されます。

スロットルを0のままにしておくと、エンジンが止まってしまうため、アイドルアップによってエンジンに常にいくらかのスロットル値を入力してエンジンを止まらないようにします。

設定：

1. この機能を有効にするには、 をタップします。この機能が有効になると、アイコンが に変わります。
2. 必要に応じて「+」または「-」をタップしてパーセンテージを変更します。
3. 動作確認をします。

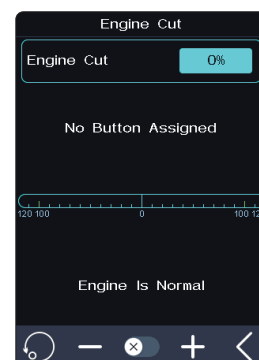


6.18 エンジンカット

ボタン設定でスイッチ/ボタンを割り当てエンジン停止する機能です。

設定：

1. [ボタン設定]機能でエンジンカット用のスイッチ/ボタンを割り当てます。
2.  をクリックしてこの機能を有効にします。この機能が有効になると、アイコンが  に変わります。
3. 必要に応じて「+」または「-」をタップしてパーセンテージを変更します。
4. 動作確認をします。

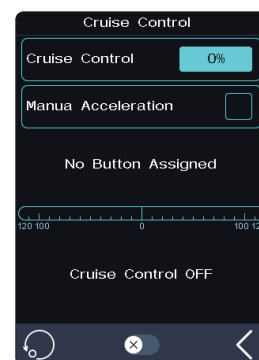


6.19 クルーズ

クルーズ機能を有効にすると、スロットルチャンネルは、機能が有効になっているときのチャンネル出力値のままになります。車両は、有効にした後も同じ速度で走行し続けることができますが、手動で速度を上げることもできます。

設定：

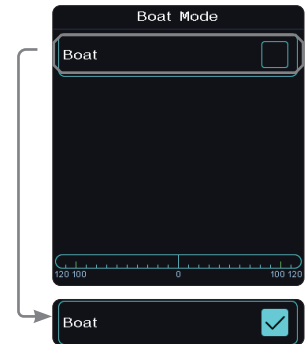
1. [ボタン設定]機能を使用して、スイッチを割り当てて機能を有効または無効にします。この機能を有効にすると、アイコンが  に変わります。
2. 必要に応じて、「+」または「-」をタップしてパーセンテージを変更します。
 - ・クルーズ機能が有効になっていない場合、パーセンテージを調整することはできません。
3. [マニュアル加速]をタップします。スロットル操作中に割り当てたスイッチを押すとクルーズ機能が起動します。
 - ・トリガーを介してスロットル容量を増やすことができます。トリガーを放すと、スロットルはクルーズ設定値に戻ります。



6.20 ボート

この機能は、模型ボートの場合にのみ使用します。この機能がアクティブになると、スロットルチャンネルはニュートラルに設定され、ブレーキ機能は無効になります。

この機能を有効にするには、[ボート]を選択してボートモードに切り替えます。切り替えが成功すると、[通常モード]が[ボートモード]に変わります。



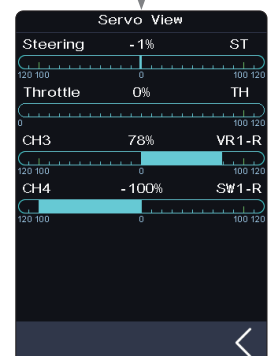
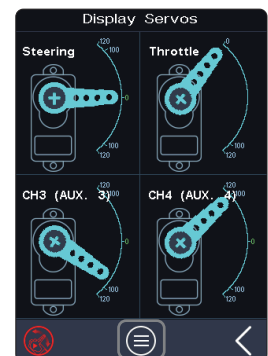
6.21 サーボ表示

この機能は、各チャンネル出力を表示し、出力とサーボ可動範囲の確認に使用できます。

- を押すとサーボ テストモードが開始され、すべてのチャンネルがゆっくりと全可動範囲を移動します。
- を押すとサーボ テストモードがオフになります。

	警告 ・テスト機能がアクティブになっている間は、モデルの電源がオフになっていることを確認してください。
--	---

☰をタップすると、チャンネル表示画面に入ります。すべてのチャンネルの出力状況を表示できます。



6.22 ビギナーモード

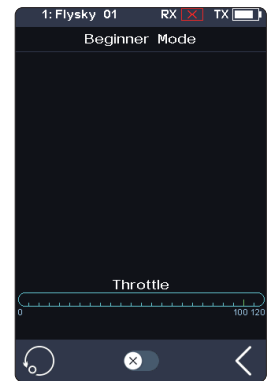
ビギナーモードは、スロットルサーボの出力を半分に制限して使用するモードです。

この機能はデフォルトでは非表示になっています。手動で有効にする必要があります。

設定：

1. [モデルメモリー]メニューバーの[カスタムメインメニュー]メニューに移動し、[ビギナーモード]チェックボックスをオンにします。選択後、この機能はメニューインターフェイスに表示されます。
2. メニューで機能を見つけて、をタップしてこの機能を有効にします。この機能が有効になると、アイコンがに変わります。

この機能を有効/無効にするには、SWコントロールを割り当てます。



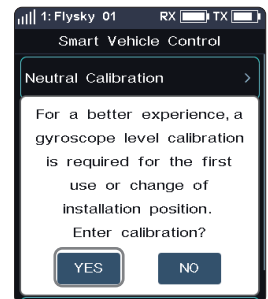
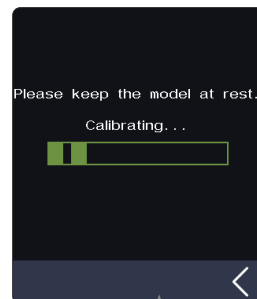
6.23 SVC (スマートビークルコントロール)

この機能は、INr4-GYB（ジャイロ内蔵）と GMr（ジャイロ内蔵）などの受信機に対応するものです。

送信機がAFHDS3 2 Wayモードで受信機とバインドした後、SVCを押して機能にアクセスします。ジャイロ受信機を初めて使用する場合は、画面の指示に従ってジャイロのキャリブレーションを完了することをお勧めします。

SWキーを割り当てて、SVC機能をすばやく有効/無効にできます。

VR/TRキーを割り当てて、ステアリングゲイン、スロットルゲインなどの機能をすばやく調整できます。



ニュートラルキャリブレーション

最適な状態になるように、ジャイロをキャリブレーションします。

SVC機能を有効にする前に、モデルのステアリングサーボボリューム、ニュートラルトリム、スロットルニュートラルを最適な状態に調整する必要があります。完了したら、ニュートラルキャリブレーションを行います。トリムまたはスロットルカーブを変更するたびに、ニュートラル位置をキャリブレーションする必要があります。キャリブレーション中は、ステアリングやスロットルに触れないでください。キャリブレーション後、 をタップしてこの機能を有効にします。

リバース

ステアリングサーボのジャイロの動作方向の設定を変更します。

ESPモード

[ノーマル]：モデルがヨーイングまたは旋回しているとき、ジャイロは、その角速度に応じて、モデルを安定させたりスピンを防止したりするために、自動的にステアリングサーボがカウンターステアをします。

[ロック]：ジャイロがヨー角に応じてステアリングサーボにカウンターステアを与えます。ヘッドロックモードです。

ステアリングゲイン

ステアリングのジャイロ感度を変更するために使用します。

スロットルゲイン

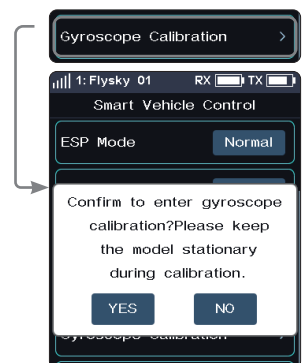
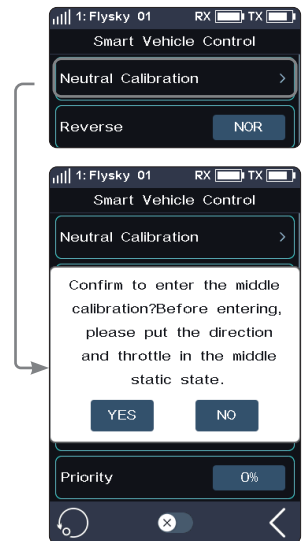
スロットルのジャイロ感度を変更するために使用します。

優先度

ジャイロ機能の介入の割合を調整できます。値が0%の場合、ジャイロの介入は最も強く、旋回半径は最大になります。値が100%の場合、ジャイロの介入は0になり、旋回半径は最小になります。

ジャイロのキャリブレーション

ジャイロを初めて使う場合、または取付位置を変更した場合に使用します。キャリブレーションをタップします。受信機が2回点滅し、自動的に終了します。これは、キャリブレーションが成功したことを示します。



高性能車

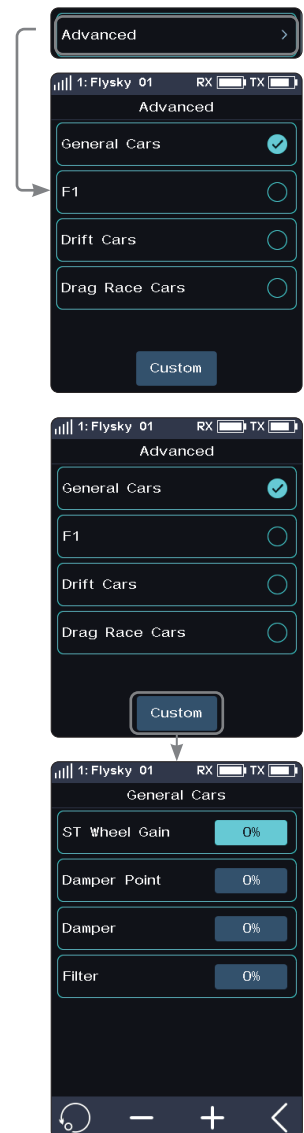
INr4-GYB受信機で使用できます。モデルカーの種類を設定し、[STホイールゲイン]、[ダンパーポイント]、[ダンパー]、[フィルター]のパラメータをカスタマイズできます。

[STホイールゲイン]：ステアリング操作時のジャイロの介入率の調整。値が大きいほどステアリング操作の感度が高くなります。

[ダンパーポイント]：カウンターステアをしている際のジャイロの介入の割合を調整できます。値が低いとモデルがクイックな動きになります。逆に値が高いとまったりとした動きになります。

[ダンパー]：ジャイロによるカウンターステアと、それをニュートラルに戻そうとするサーボの介入を調整するハンチング制御機能です。値が大きいほど、ハンチングが収まりやすくなりますが、ステアリングの動きが重くなります。

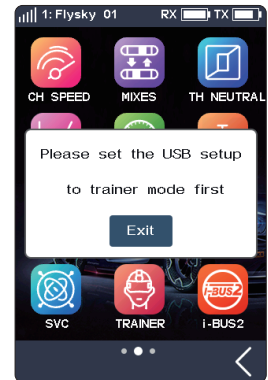
[フィルター]：ジャイロの感度を抑制するために使用します。値が高いほど、ジャイロの感度を抑えます。



6.24 トレーナー

Noble NB4+は、先生、生徒、Hトラック（ヘッドトラッキング）の3つのモードをサポートしています。先生またはHトラックモードに設定された送信機は、モデルを制御するための外部信号を受け入れます。つまり、外部の信号出力を認識する機能を備えています。

1. トレーナー機能用のケーブル（両端Type-Cケーブル）を用意します。
2. [システム] > [USBセットアップ]を選択してトレーナーモードを選択します。
3. トレーナー機能は、2つの送信機（先生モード用と生徒モード用）を両端Type-Cケーブルで接続します。
4. トレーナーのメニューにて、をタップしてこの機能を有効にします。この機能がオンになると、アイコンがに変わります。
5. [ボタン設定]画面でSWキーを割り当てて、ファンクションをトレーナーに設定すると、この機能を有効または無効にすることができます。
6. モード（デフォルトでは先生）をタップして、先生あるいは生徒に切り替えます。



モード：先生側

設定：

1. [トレーナー]メニューに入ります。
2. [先生モード設定]をタップして、[ステアリング]、[スロットル]、[CH 3-8]をオンにします。
・表示されるチャンネル数は、[モデルメモリー]の[使用するチャンネル数]に基づきます。
3. 生徒側の設定が完了したら動作確認します。

リセットするには、をタップします。ポップアップ画面で [はい]を選択すると、すべての設定がデフォルト値に復元されます。

※[ボタン設定]で割り当てたSWキーをオンにすることで先生側の操作が割り込むことができます。オフの状態では、生徒の操作のみが反映されます。



モード：生徒

[信号極性]：デフォルトでは（正）を設定しています。一部の機器では、（負）を有効な信号として認識する場合があります。その場合は（負）に設定します。

[チャンネル数]：PPM信号のチャンネル数を設定します。デフォルトでは、PPM信号には8つのチャンネルが含まれます。設定範囲は4～8です。

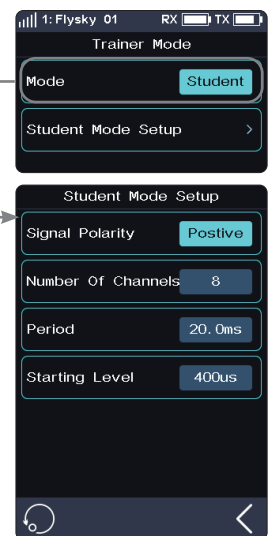
[周期]：PPM信号の送信時間を設定します。標準の8チャンネルPPM信号周期は20msです。範囲は12.5～45msで、ステップは0.5msです。

[スタートレベル]：デフォルト値は400usです。範囲は100～700msで、ステップは50usです。

設定：

1. [トレーナー]メニューに入り、モードを“生徒側”に変更します。
2.  をタップし機能を有効にします。有効になると  に変わります。
3. 先生側の設定が完了したら動作確認をします。

リセットするには、 をタップします。ポップアップ画面で[はい]を選択すると、すべての設定がデフォルト値に戻ります。



Hトラック（ヘッドトラッキング）

トレーナーモードがHトラックに設定されている場合、送信機はヘッドトラッカー機能のみをサポートします。

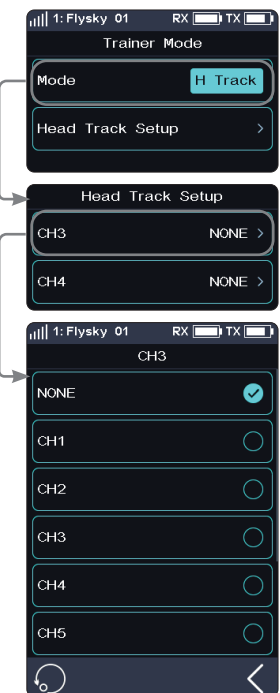
設定：

1. ヘッドトラッカー用ケーブル（片側Type-Cポート、もう片側にオーディオポート）を用意します。
2. [システム]→[USBセットアップ]を選択してトレーナーモードを設定します。
3. [トレーナー]メニューに入り、モードをHトラックに変更します。
4. リスト内の対応するチャンネルをタップして割り当てます（デフォルトでは割り当てられていません）。制御チャンネルとしてCH1～CH8を割り当てることができます。
 - ・表示されるチャンネル数は、[モデルメモリー]の[使用するチャンネル数]に基づきます。

5.  をタップし機能を有効にします。有効になると  に変わります。

6. 動作確認をします。

 をタップしてヘッドトラッカーモード機能をリセットします。ポップアップ画面で [はい] を選択すると、すべての設定がデフォルト値に戻ります。



6.25 i-BUS2セット

この機能は、FS-iBH07（コンバーター）やi-BUS2プロトコルサーボなどのi-BUS2用機器を設定するために使用されます。

- ・送信機側では、まず[RX設定]→[受信機接続プロトコル]を使用して、各ポートをi-BUS2として設定する必要があります。

受信機がi-BUS2用コンバーターに正常に接続している場合は、PWMコンバーターとして設定できます。

受信機がi-BUS2用のセンサーを正常に接続している場合は、センサー設定画面にアクセスできます。

受信機がi-BUS2用のサーボまたはESCに正常に接続している場合は、関連する機能パラメーターを設定し、チャンネルを割り当てることができます。



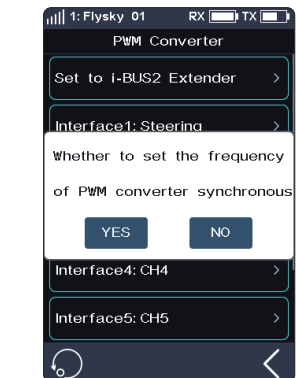
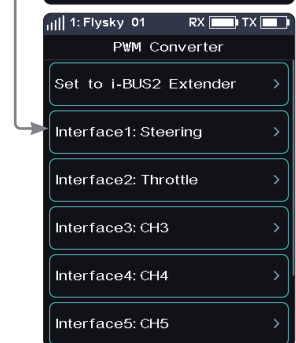
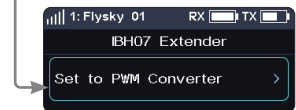
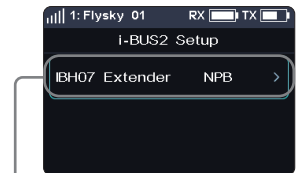
FS-iBH07（コンバーター）

この機能を使用してFS-iBH07をPWMコンバーターとして設定することができます。

設定：

1. [i-BUS2セット]をタップして設定メニューに入ります。
2. [i-BH07エクステンダーNPB]をタップします。
3. [PWMコンバーターにセット]をタップします。ポップアップ画面で[OK]をタップした後、[PWM NPB]をタップします。
4. [i-BUS2エクステンダーにセット]をタップして、コンバーターの出力チャンネルとして設定するチャンネルをタップします。
5. をタップして戻ると、「周波数をPWMコンバーターに同期させますか？」というポップアップ画面が表示されます。終了するには[はい]または[いいえ]をタップします。[はい]を選択すると同期します。

- ・FS-iBH07の電圧は、[センサー]メニューでリアルタイムに表示できます。
- ・i-BUS2プロトコルに設定したサーボが接続されている場合、[i-BUS2セット]メニューにサーボタイプが表示されます。



i-BUS2センサー

この機能でセンサーのパラメータを設定できます。
詳細については、6.11 センサーを参照してください。

i-BUS2サーボ (FXS260/380)

サーボ設定

機能パラメータを設定して、対応するサーボを調整します。
[Rx設定]→[i-BUS2セットアップ]→[FXS260/380 NPB]と各ポートのサーボの設定をします。

[ソフトスタート]：サーボの初期動作の応答速度を設定します。

[熱保護]：サーボの熱保護機能を有効/無効にします。

[パワー]：サーボが動作しているときの出力電圧を設定します。

[ブースト]：サーボの初期動作の電圧を設定します。

設定：

機能項目を選択し、「+」または「-」をタップしてパーセンテージ
またはオプションを変更します。

データモニタリング

サーボからの情報を確認します。

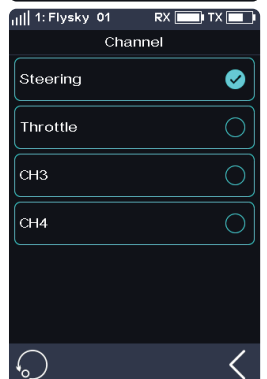
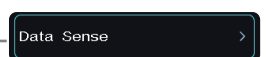
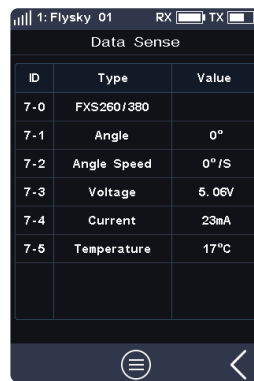
[データモニタリング]をタップして確認できます。

☰ をタップして入ることもできます。

チャンネル

このサーボを制御するために、対応するチャンネルを割り当てます。

[チャンネル：ステアリング]をタップして入り、適切なチャンネルを
タップします。その後、⌂をクリックして前の画面に戻ります。



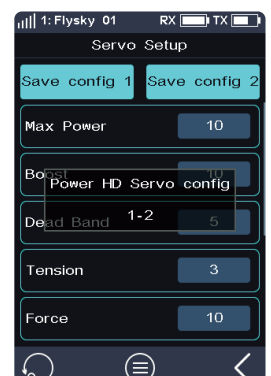
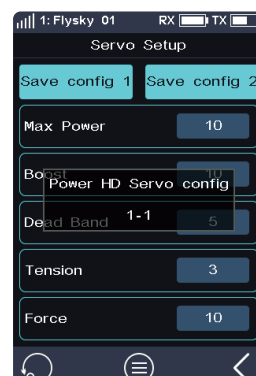
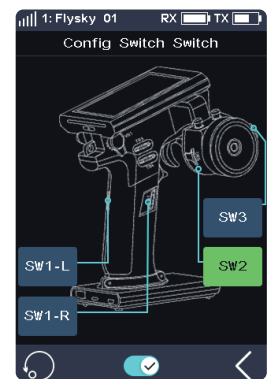
i-BUS2サーボ (Power HD社製)

Power HDサーボパラメータの設定は、FXS260/380の設定と同様です。FXS260/380サーボの説明を参照してください。Power HDサーボパラメータは、2セットのパラメータを保存できます。コントロールキーを設定することで、切り替えることができます。

設定：

1. 2セットのパラメータは、それぞれをタップすることで設定および保存できます。
2.  をタップして、設定画面に入ります。
3. コントロールキーを選択します。この機能が有効になると、 アイコンが  に変わります。その後、このコントロールキーで2セットのパラメータを切り替えることができます。

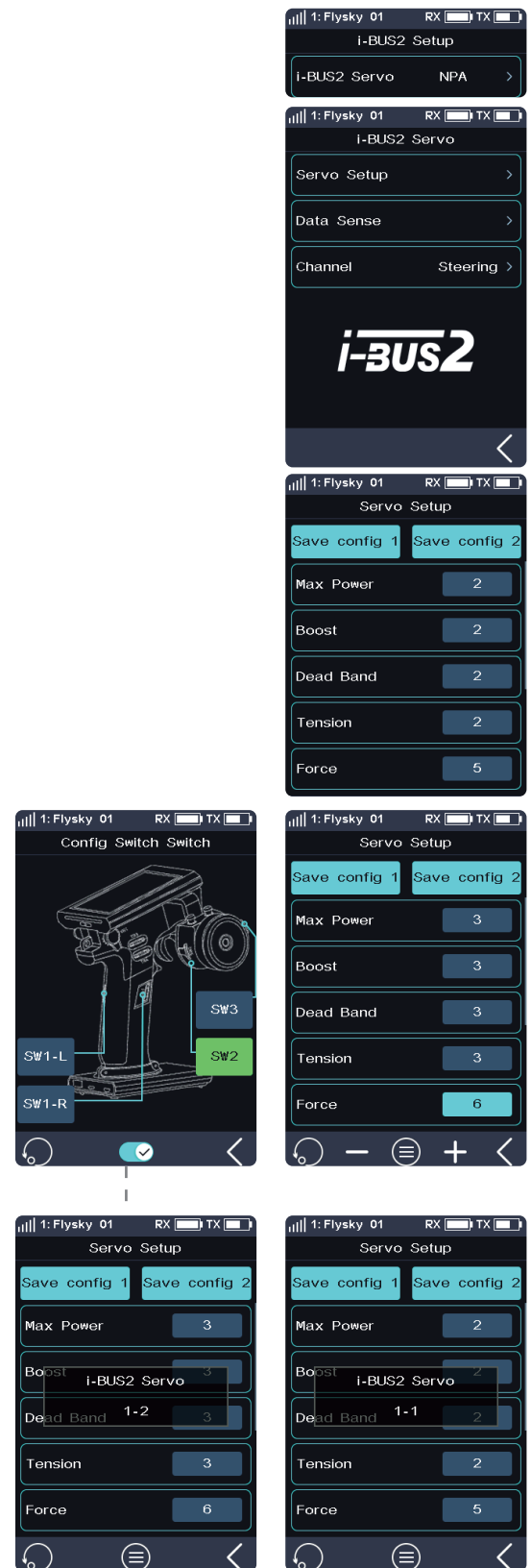
 をタップすると、設定がデフォルトデータ、つまりコンフィグ1のデータにリセットされます。
 をタップしてデータをリセットしたときにコンフィグ1のデータが設定されていない場合は、まずコンフィグ1のデータを保存するように求められます。



注記：Power HDパラメータの詳細については、Power HDサーボの対応するマニュアルを参照してください。

i-BUS2サーボ

i-BUS2サーボパラメータの設定は、Power HDの設定と同様です。Power HDおよびFXS260/380サーボの説明を参照してください。



注記：i-BUS2パラメータの詳細については、i-BUS2サーボの対応するマニュアルを参照してください。

i-BUS2 ESC (XERUN AXE R2)

送信機がi-BUS2 XERUN AXE R2 ESCを検出すると、この機能を使用してESCの機能パラメータを設定できます。

設定：[Rx設定]→[i-BUS2セットアップ]→ESC名[サーボ設定]に入り各設定をします。

設定する機能項目を選択した後、「+」または「-」をタップして値またはオプションを調整します。⚙️をタップしてから[はい]をタップすると、設定したパラメータがESCデバイスに送信され、ESCの再起動後に有効になります。

注記：

1. RPM低下率は、RPMスロットル調整が無効に設定されている場合にのみ設定できます。
2. ESCパラメータの詳細については、対応するESCのマニュアルを参照してください。

データモニタリング

[データモニタリング]をタップして関連情報を表示できます。

📊をタップしてデータモニタリング画面に入ることもできます。

チャンネル

このESCを制御するために、対応するチャンネルを割り当てます。

[チャンネル：スロットル]をタップして入り、適切なチャンネルをタップします。その後、🔍をクリックして前の画面に戻ります。



i-BUS2 ESC (XERUN AXE R3)

送信機がi-BUS2 XERUN AXE R3 ESCを検出すると、この機能を使用してESCの機能パラメータを設定できます。

設定方法は、i-BUS2 ESC (XERUN AXN R2) と同様です。
i-BUS2 ESC (XERUN AXN R2) の説明を参照してください。

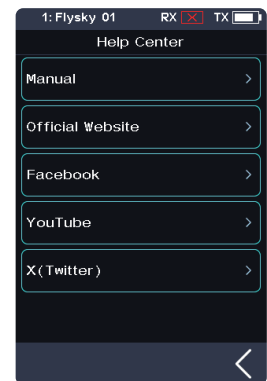


6.26 ヘルプ

この機能を使用して取扱説明書を入手できます。ユーザーは、リストにあるソーシャルアカウントを通じてFlysky社に連絡できます。

設定：

1. [ヘルプ]をタップして入ります。
2. 表示する項目をタップすると、対応するQRコードが表示されます。
3. QRコードをスキャンして関連情報を取得します。次に、をタップして前の画面に戻ります。



7 RX設定

このセクションでは、受信機に関連する詳細な機能とその使用方法について説明します。

7.1 バインド設定

この機能は、送信機をバインド状態にして受信機とバインドするために使用されます。
具体的なバインドのガイドラインについては、「4.2 バインディング」セクションを参照してください。

7.2 ステアリング力調整

この機能は、受信機のサーボのステアリング力の量を調整するために使用されます。

この機能は、送信機のRF設定が[Mini-Z (FHSS)]に設定されている場合に設定できます。
RFが他の規格に設定されている場合は非表示になります。

設定：[Rx設定]→[ステアリング力調整]

「+」または「-」をクリックして、ステアリング力のパーセンテージを変更します。調整範囲は0～100%で、調整ステップは1%です。[ボタン設定]機能でTR/VRキーまたはノブを割り当てることによっても調整できます。

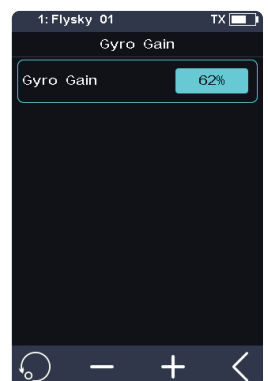


7.3 ジャイロゲイン調整

この機能は、受信機のジャイロ스코ープの感度を調整するために使用されます。

この機能は、送信機のRF設定が[Mini-Z (FHSS)]に設定されている場合に設定できます。
RFが他の規格に設定されている場合は非表示になります。

設定：[7.2 ステアリング力調整]を参照してください。

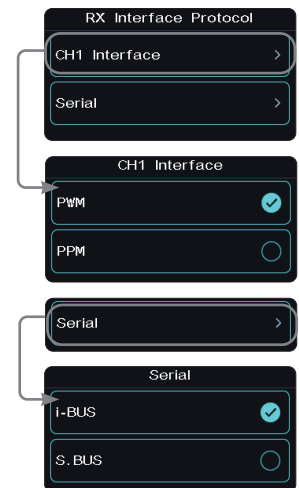


7.4 受信機接続プロトコル

この機能は、[Rx設定]→[バインド設定]で受信機のタイプを選び[Rx設定]→[受信機接続プロトコル]にて各ポートの設定を変更します。受信機の出力モードを設定するために使用されます。

クラシック受信機の場合

受信機がFGr4、FGr4S、FGr4P、FTr4、FTr10、FTr16Sの場合、[CH1接続]と[シリアル]の出力プロトコルをそれぞれ設定できます。[CH1接続]はPWMまたはPPMに設定できます。[シリアル]はi-BUSまたはS.BUSに設定できます。



拡張版受信機の場合

拡張版受信機（FGr4Bなど）である場合、受信機NPA/NPB/NPC/NPDの各ポートの出力を設定できます。

ダブル（デュアル）受信機モードでは、先生側受信機と生徒側受信機をそれぞれ設定できます。

先生側受信機のNPA/NPB/NPC/NPDの各ポートの場合、出力モードにはPWM、PPM、S.BUS、i-BUS入力、i-BUS出力、i-BUS2が含まれます。

- ・ NPAのポートがPPM出力に設定されている場合、他のポートはPWM、S.BUS、i-BUS入力、i-BUS出力、i-BUS2信号出力を選べます。

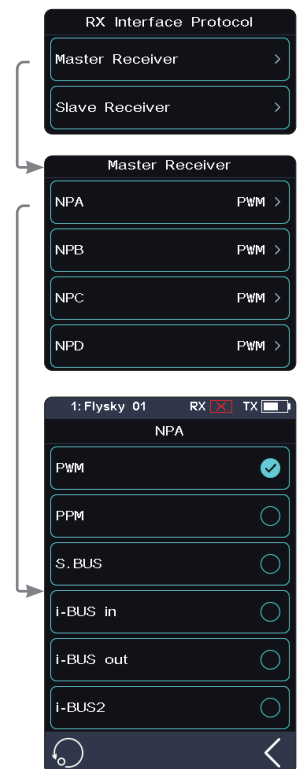
生徒側受信機NPA/NPB/NPC/NPDの各ポートの出力モードはPWM、PPM、S.BUS、i-BUS出力、i-BUS2です。

- ・ ダブル（デュアル）受信機機能が無効になっている場合、PPM、S.BUS、i-BUS入力、i-BUS出力、およびi-BUS 2の信号は1つしか選択できません。
- ・ ポートをi-BUS出力またはi-BUS入力に設定した場合、他の新規ポートをi-BUS2に設定しないでください。
- ・ ダブル（デュアル）受信機機能が有効な場合、NPA～PWM、NPB～PWM、NPC～i-BUS2、NPD～i-BUS2など、各ポートをそれぞれの信号に設定できます。

[i-BUS入力]：i-BUSセンサーに接続します。

[i-BUS出力]：i-BUS受信機またはその他のi-BUS対応機器に接続します。

[i-BUS2]：ダブル（デュアル）受信機機能が無効になっている場合、1つのi-BUS2信号出力のみが許可されます。ダブル（デュアル）受信機機能が有効になっている場合、1～4つのi-BUS2信号出力を選択できます。



7.5 フェイルセーフ 注記：この機能はバージョン1.0.9以降で更新されています。

フェイルセーフ機能は、次の3つの方法で設定できます。

設定は、[Rx設定]→[フェイルセーフ]で行います。

- ・モデルが制御不能になった場合に信号出力を無効にするように設定します。

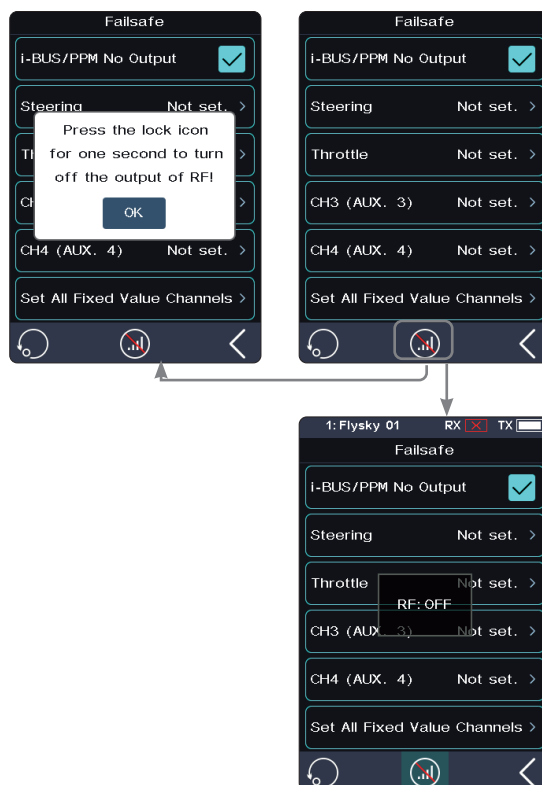


フェイルセーフテスト機能

制御不能のケースをシミュレートするために使用されます。

設定：

1. を1秒以上押し続けると、システムはRFをオフにします。そして、受信機はフェイルセーフ設定に従ってチャンネル値を出力します。
2. を放すと、RFがオンになり、受信機との接続が復元されます。



i-BUS/PPM出力なし

この機能は、i-BUSおよびPPM信号用です。[i-BUS/PPM出力なし]を有効にすると、フェイルセーフの設定に関係なく、これら2種類の信号は出力されません。この機能が無効になっている場合は、チャンネルごとに設定できます。デフォルトでは、この機能は有効になっています。



[i-BUS/PPM出力なし]の右側にある をタップすると変更できます。

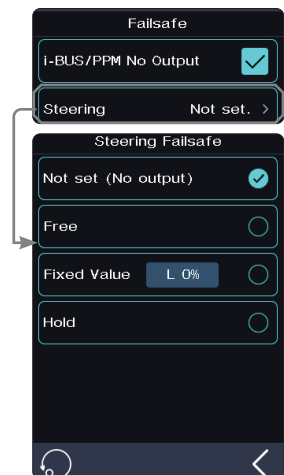
各チャンネルの設定

チャンネルの出力信号の状態をそれぞれ設定するために使用します。[設定されていません（出力なし）]と[フリー]は、制御不能になった場合に出力がないことを意味します（ステアリングは最後の出力値を保持します。）。[設定されていません（出力なし）]のままだと送信機起動時に警告画面が表示されます。ホールドは、制御不能になった場合に最後のチャンネル値が保持されることを意味します。固定値は、制御不能になった場合に設定された値が出力されることを意味します。

設定：

1. 設定するチャンネルをタップします。
2. 必要に応じて適切なオプションをタップします。固定値を選択した場合は、スロットルトリガー（ステアリングホイール、ボタン、またはノブ）を目的の位置に移動して保持し、をタップして設定を終了します。

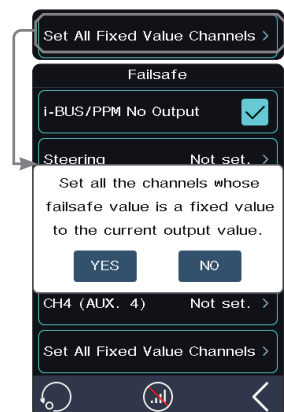
注記：フェイルセーフ機能が設定されていない場合、フェイルセーフ機能が設定されていないことを通知するポップアップ画面が表示されます。



[全チャンネル固定値をセット]の設定

設定：

スロットルトリガー（ステアリングホイール、ボタン、またはノブ）を目的の位置に移動して保持しながらこの機能をタップすると、ポップアップ画面が表示されます。[はい]をタップして終了します。



注記：フェイルセーフ設定に関しては、エンジン駆動モデルはバッテリー駆動モデルと若干異なります。

エンジン駆動： モデルがブレーキ状態のフェイルセーフ設定にすることをお勧めします。

バッテリー駆動： フェイルセーフをフリーに設定することをお勧めします。制御不能になった場合、ESCが信号を受信しないようになります。

7.6 サーボ周波数

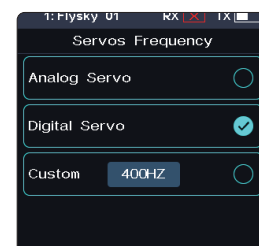
この機能は、PWM信号の周波数を選択するために使用されます。アナログサーボ（95Hz）、デジタルサーボ（380Hz）、およびカスタムが含まれます。使用するサーボに応じて、正しい出力周波数値を選択または設定できます。デフォルトでは、デジタルサーボを設定しています。カスタム周波数調整範囲は50～400Hzです。

サーボ周波数は、接続された受信機によって若干異なります。

設定：[Rx設定]→[サーボ周波数]で調整をします。

クラシック受信機の場合

1. [サーボ周波数]をタップします。
2. 対応するオプションをタップ変更します。🔑をタップすると、前の画面に戻ります。
 - ・送信機のRF設定が[AFHDS 3 1Way]に設定されている場合、サーボ応答速度を変更してから 🔑 をタップします。システムから「バインドまたは再バインド後に有効になります。バインドしますか?」という画面が表示されます。画面の指示に従ってください。
3. [カスタム]を選択した場合は、「+」または「-」をタップして周波数を調整します。



拡張版受信機の場合

2種類のオプションが追加されます。

[SR]：サーボ周波数の仕様の1つ（PWM周波数は833Hz）。

[SFR]：サーボ周波数の仕様の1つ（PWM周波数は1000Hz）。

注記：SR（PWM周波数：833Hz）およびSFR（PWM周波数：1000Hz）を選択すると、システム全体の遅延は減少しますが、PWM信号のパルス範囲は変更されます。対応する周波数をサポートするサーボがデジタルサーボであり、設定が正しいことを確認してください。そうでない場合、サーボが正常に動作しないか、損傷する可能性があります。

各チャンネルの設定

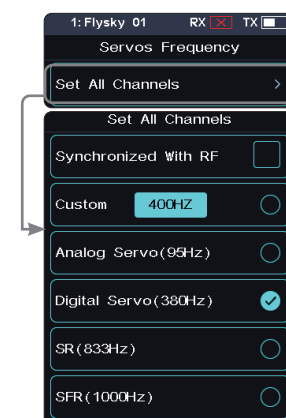
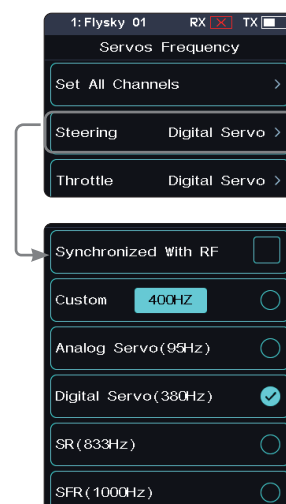
[RFシンク口]：PWM出力は、無線信号受信のタイミングで同期します。

設定：

1. [ステアリング デジタルサーボ]またはその他のオプションをタップして、機能設定画面に入ります。
2. 対応するサーボ周波数をタップします。前の画面に戻るには、🔑をタップします。
 - ・[RFシンク口]をチェックした場合、アイコンが🔑に変わります。チェックすると、PWM出力は無線信号受信のタイミングで同期されます。
3. [カスタム]を選択した場合は、「+」または「-」をタップして周波数値を調整します。

全チャンネル設定

すべてのチャンネルの周波数をまとめて設定します。



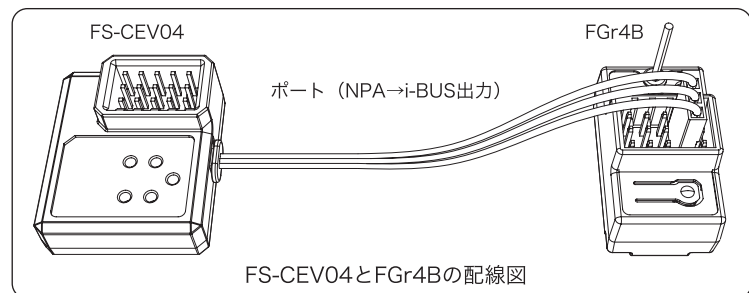
7.7 i-BUS2セットアップ

この機能は、i-BUS2用機器を設定するために使用されます。詳細については、6.25 i-BUS2セットを参照してください。

[Rx設定]→[iBUS2セットアップ]で行います。

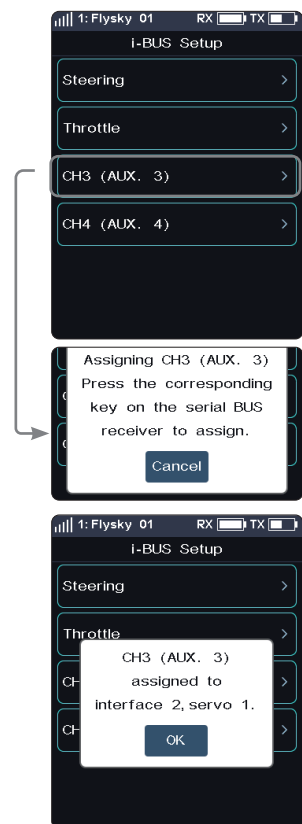
7.8 i-BUS設定

この機能は、i-BUS拡張機器を設定するために使用されます。i-BUS機能は主にサーボ拡張に使用されます。サーボの数が受信機のポート数を超える場合は、i-BUSシリアルバス受信機を使います。i-BUSシリアルバス受信機を使用する場合は、サーボに十分な電力が供給されるようにしてください。



設定：

1. [モデルメモリー]に入り、[使用するチャンネル数]をタップして、設定するチャンネル数を選択します。
2. [Rx設定]に移動し、送信機と受信機をバインドします。
3. FS-CEV04をFGr8B/FGr4B受信機の[i-BUS出力]ポートに接続します。
4. [受信機接続プロトコル]をタップし、前項と同じポートを選び[i-BUS出力]を選択し、前の画面に戻ります。
5. [i-BUS設定]をタップして、割り当てるチャンネルを選択します。適切なツールを使用して、FS-CEV04のK1、K2、K3、またはK4ボタンを押します。チャンネルをC1、C2、C3、またはC4に割り当てます。
6. サーボを対応するポートに接続し、動作確認をします。



7.9 PWMコンバーターコンフィグ

この機能を使用すると受信機をPWMコンバーターに設定できます。

注記：この機能はすべての受信機で使用できるわけではありません。クラシック受信機の場合、FGr4およびFTr10受信機のみが使用できます。

・PWMコンバーターとして設定された受信機は、送信機を再バインドする必要があります。

設定：[Rx設定]→[PWMコンバーターコンフィグ]で設定します。

[i-BUSからPWM]：この機能は、クラシックまたは拡張受信機をPWMコンバーターとして設定するために使用されます。クラシック受信機の場合、PWMコンバーターとして設定された後、[受信機接続プロトコル]内は、[CH1接続]と[シリアル]となります。拡張受信機の場合、PWMコンバーターとして設定された後、[受信機接続プロトコル]内は、NPA～NPDが表示されます。

[i-BUS2からPWM]：この機能は、拡張受信機をPWMコンバーターとして設定するために使用します。[i-BUS2]を介して関連パラメータを設定できます。6.25 i-BUS2セットを参照してください。

i-BUSからPWM

設定：

1. [Rx設定]→[PWMコンバーターコンフィグ]に入り、[i-BUSからPWM]をタップします。
2. 次に[スタートチャンネル]をタップして、PWMコンバーターのスタートチャンネルを設定します。
3. [サーボ周波数]をタップしてサーボ周波数を設定します。次に[コンフィグ実行]をタップします。
4. 受信機をバインディング状態にします。受信機のLEDの状態が高速点滅から2回点滅に変わったら、設定が完了したことを示します。次に、をタップして戻ります。

受信機をi-BUS2 PWMコンバーターとして設定する場合は、[スタートチャンネル]と[サーボ周波数]を設定する必要はありません。

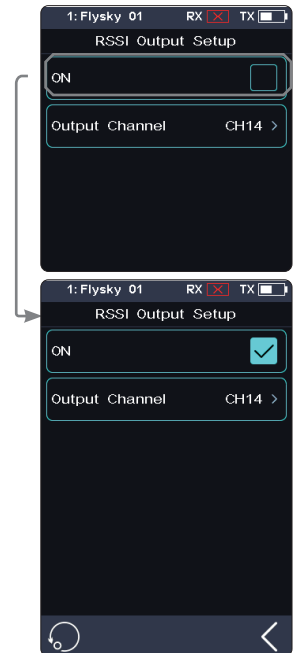


7.10 RSSI出力設定

この機能により、受信機の信号強度値を出力するチャンネルを選択できます。この機能を有効にすると、選択したチャンネルは送信機の対応するチャンネル機能の出力を実行せず、受信機の信号強度値を出力します。この機能は、FPVシステムに必要です。CH14または任意の補助チャンネルを選択することをお勧めします。設定で対応する調整を行うことで、FPVモニターでRSSI情報を表示できます。

設定：[Rx設定]→[RSSI出力設定]

1. [ON]の右側にあるチェックボックスをタップして、この機能を有効にします。
2. [出力チャンネル]をタップして、対応するチャンネルをタップします。



7.11 受信機バッテリーモニター

この機能は、受信機または対応するバッテリーセンターの電圧状態を検出するために使用されます。

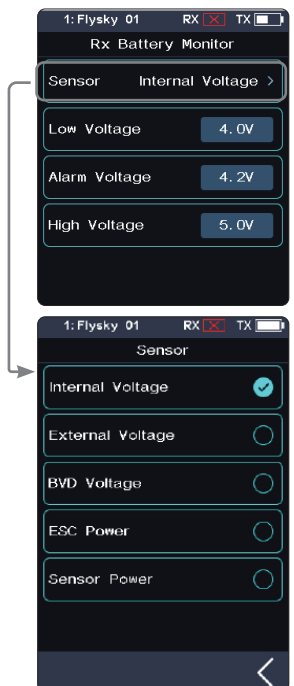
受信機バッテリーの実際の使用状況と、メイン画面の右上隅のアイコンに表示されるバッテリー残量に応じて、高バッテリー電圧と低バッテリー電圧を設定できます。送信機は、バッテリーの状態に応じてすぐにアラームを発動します。

受信機またはセンサーのバッテリー電圧が[アラーム電圧]より低い場合、送信機は受信機の電圧が低いと認識し、バイブレーションを出します。サウンド/振動のオン/オフ、および適切なレベルの設定については、[システム]の[8.6 サウンド]および[8.7 バイブレーション]を参照してください。

[センサー]：電圧センサーの電圧が受信機の電圧として設定されます。設定するセンターを選択後、アラーム設定ができます。

設定：

1. [Rx設定]→[受信機バッテリーモニター]をタップして設定画面に入ります。
2. [センサー]をタップして、内部センサーまたは外部センサーを選択します。
3. センサーを電圧センサーとして設定したら、[低電圧]、[アラーム電圧]、[高電圧]の値を設定します。センサーを[ESC電力]または[センサー電力]に設定すると、[警告パワー]と[フルパワー]を設定できます。
 - ・ [低電圧]：受信機のバッテリーレベルが0%の場合の値です。[高電圧]：受信機のバッテリーレベルが100%の場合の値です。
 - ・ [アラーム電圧]：アラーム発生時の電圧です。[フルパワー]：ESC/センサーのバッテリー容量が100%の値です。



注記：

1. [ESC Power]はHobbywing XERUN AXE R2/R3 ESCにのみ適用されます。
2. 複数のXERUN AXE R2/R3 ESCが接続されている場合、設定は最初に接続されたESC用です。
3. [内部電圧]は受信機の電圧に対応します。[外部センサー電圧]はFS-CVT01 センサーによって検出された電圧に対応します。[BVD電圧]はBVD機能によって検出された電圧に対応します。[ESC電力]はXERUN AXE R2/R3 ESCの電源に対応します。[センサー電力]は電流および電圧センサーの電源に対応します。

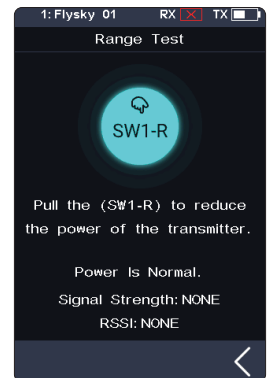
7.12 レンジテスト

この機能は、送信機と受信機間の無線通信が正常かどうかをテストするために使用されます。

送信機と受信機間の実際の使用距離は遠いため、実際には送信機と受信機間の100メートルの距離を正常かどうかをテストすることは困難です。理論上、この機能でのテスト距離は30～40メートルに短縮されます。そのため、この機能を有効にすると、近距離で送信機と受信機間の無線通信が正常かどうかをテストできます。

設定：

1. 送信機と受信機がバインドされていることを確認します。
2. [Rx設定]→[レンジテスト]メニューに入り、SW1-Rボタンを押します。
3. 1人がモデルを手に持ち、その場に立ち、もう1人が送信機を持ち、徐々に30～40メートル離れて、この距離をこのモデルを中心とした半径として歩き離れます。
4. 送信機の出力を確認します。信号強度が高く安定している場合は、このシステムの無線周波数が正常に動作していることを意味します。



7.13 BVD電圧キャリブレーション

受信機で検出された電圧とバッテリーの実際の電圧には電圧差がある場合があります。この機能を使用して、受信機のキャリブレーション係数を設定し、表示される電圧がバッテリー電圧と等しくなるようにします。

BVD電圧検出範囲は0～70Vです。

バッテリー電圧検出値をリアルタイムで表示します。この機能は、拡張版受信機のみを対象としています。

注記：

1. この機能は、BVD機能を備えた拡張版受信機で使用でき、送信機と双方向通信している必要があります。
2. ダブル受信機モードでは、この機能は先生側受信機にのみ適用されます。このような場合は、まずこの受信機のBVD電圧をキャリブレーションしてから、生徒側受信機として使用して送信機とバインドします。
3. 下の図に示すように、BVDハーネルとバッテリーの正極と負極を正しく接続するように注意してください。

設定：

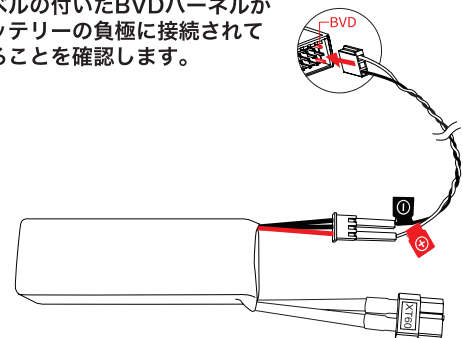
1. BVDハーネスを正しく接続し、送受信機を起動します。
2. [センサー]→[センサーを選ぶ]→[Rx電圧]→[センサー Rx電圧]→[BVD電圧]を選択します。
3. [Rx設定]→[BVD電圧キャリブレーション]をタップします。
4. 必要に応じて「+」または「-」をタップして、バッテリー電圧値を変更します。

注記：電圧計の電圧値を参照してください。

5. [キャリブレーション]をタップします。キャリブレーションが成功したら、ポップアップウィンドウのリマインダーで「OK」をタップします。



❗ 「+」というラベルの付いたBVDハーネスがバッテリーの正極に接続され、「-」というラベルの付いたBVDハーネルがバッテリーの負極に接続されていることを確認します。



7.14 低シグナルアラーム

この機能は、低シグナルアラーム機能を有効または無効にするために使用されます。

[低シグナルアラーム]：チェックを入れている場合、受信機の信号強度が30未満の場合にシステムが自動的にアラームを発します。



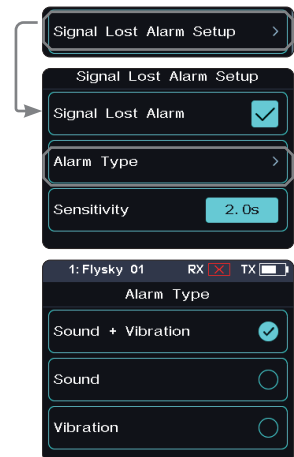
7.15 信号喪失アラーム設定

送信機が受信機から返された情報を受信しない場合のアラーム機能を設定するために使用されます。信号喪失アラームをオンにするかどうか、アラームの種類、およびアラームを起動するまでの時間（感度）を設定できます。

設定：

1. [Rx設定]→[信号喪失アラーム設定]をタップします。チェックされている場合、機能が有効になります。
2. [アラームの種類]をタップして、種類を選びます。
3. [感度]をタップし、「+」または「-」をして値を変更します。

注記：[使用するチャンネル数]が2チャンネルに設定されている場合、このアラームはデフォルトでは有効になっていません。



7.16 受信機ファームウェアの更新

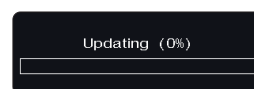
送信機を更新するたびに、受信機ファームウェアを更新する必要があります。

設定：

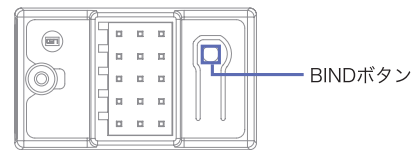
[Rx設定]→[受信機アップデート]をタップします：

- ・ GMrなどの一部の受信機は、「Flysky Assistant」を使用して更新する必要があります。送信機が正常にバインドされ、接続が確立された場合、受信機ファームウェアが最新バージョンであれば、[現在のバージョンは新しいバージョンです。アップグレードは不要です!]という画面が表示されます。受信機ファームウェアが古いバージョンの場合は、[受信機を更新してもよろしいですか?]と表示されます。[はい]をタップして受信機ファームウェアを更新します。

受信機と送信機が接続されていない場合は、受信機選択画面に入り、接続する受信機をチェックして、[XXを接続するか、XXを有効にして更新モードに入ってください]という画面が表示したら、[OK]をタップします。



アップデートを開始した後、進行状況が100%になると、アップデートは成功です。



受信機のファームウェアを更新する手順は次のとおりです。

1. BINDボタンを押しながら受信機の電源を入れ、LEDが3回点滅したら、BINDボタンを放します。
または、受信機の電源を入れ、BINDボタンを押し続けます。受信機のLEDが3回点滅したら、BINDボタンを放します。
2. 送信機の電源を入れ、[Rx設定]→[受信機アップデート]を選択します。対応する受信機をタップします。
[アップデート]をタップして更新に入ります。
3. 更新が完了すると、受信機のLEDがゆっくり点滅します。

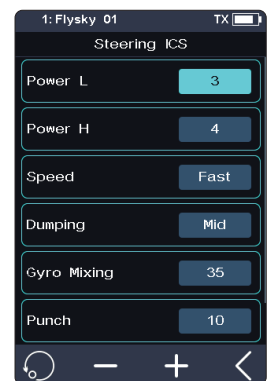
・この手順はFGr4B受信機に適用されます。受信機によって更新の方法が異なる場合があります。
FLYSKY Webサイトにアクセスして、該当する受信機の手順を確認してください。

7.17 ステアリングICS

この機能は、送信機の[無線周波数の設定] (6.10 モデルメモリー内) が[Mini-Z (EVO2)] に設定されている場合に設定できます。[無線周波数の設定] (6.10 モデルメモリー内) が他に設定されている場合は非表示になります。

設定：[Rx設定]→[ステアリングICS]

1. 設定する機能項目をタップします。
2. オプションまたは値を変更するには、「+」または「-」をクリックします。



7.18 スロットルICS

この機能は、送信機の[無線周波数の設定] (6.10 モデルメモリー内) が[Mini-Z (EVO2)] に設定されている場合に設定できます。[無線周波数の設定] (6.10 モデルメモリー内) が他に設定されている場合は非表示になります。

設定：[Rx設定]→[スロットルICS]

1. 設定する機能項目をタップします。
 - ・ [リバースリミット]と[ブラシレス]の機能については、繰り返しタップしてOFFとONを選択します。
2. 「+」または「-」をクリックして、他の機能のオプションまたは値を変更します。



8. システム

このセクションでは、システムに関連する機能の詳細とその使用方法について説明します。

8.1 USBセットアップ

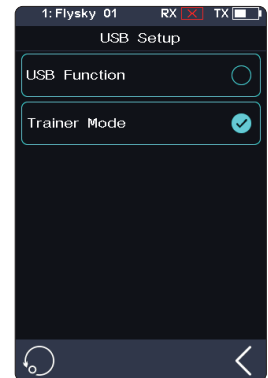
USB設定は、Type-Cポートの出力内容を変更するために使用されます。

[USB機能]：コンピューターとFlysky Assistantを接続できます。

[トレーナー]：入力または出力がPPM信号の場合、トレーナーモードとヘッドトラッカーモードに接続できます。

設定：

1. [システム]→[USBセットアップ]をタップし選択します。

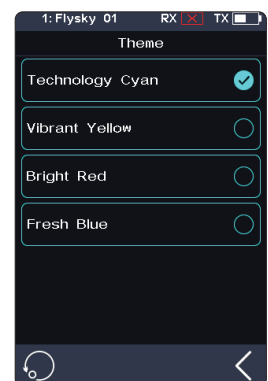


8.2 テーマ

システムの全体的なカラースタイルを設定するために使用します。4つのオプションがあります。

設定：

1. [システム]→[テーマ]をタップしてメニューに入ります。
2. テーマを選択します。



8.3 壁紙

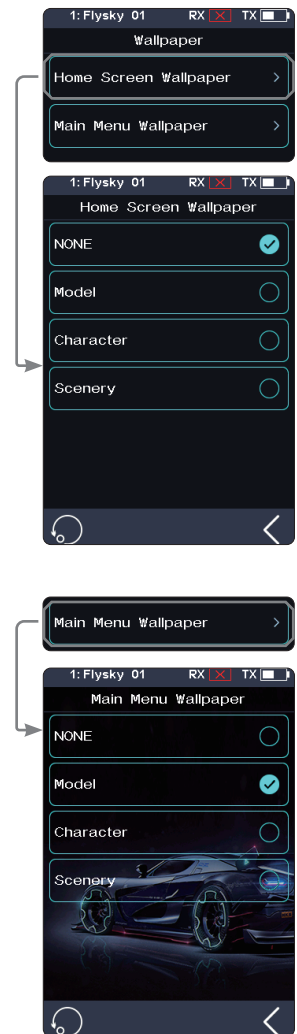
ホーム画面とメインメニューの壁紙を設定するために使用します。

設定：[システム]→[壁紙]で行います。

[ホーム画面の壁紙]：ホーム画面の壁紙を設定します。

[メインメニュー]：メインメニューの壁紙を設定します。

壁紙のプレビュー：壁紙を全画面でプレビューします。オプションの外側の領域をタップします。もう一度タップすると、プレビューが終了します。



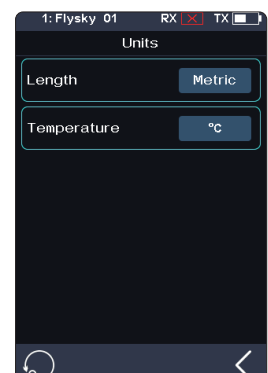
8.4 単位

長さと温度に使用する単位を選択します。

設定：[システム]→[単位]で行います。

[長さ]：メートル法とヤードポンド法を選択します。デフォルトはメートル法です。

[温度]：摂氏と華氏で選択できます。デフォルトは摂氏です。



8.5 バックライト調整

この機能は、バックライトの明るさを調整します。

注記：明るさを上げると、より多くの電力が消費されるため、バッテリーの使用時間が短くなります。

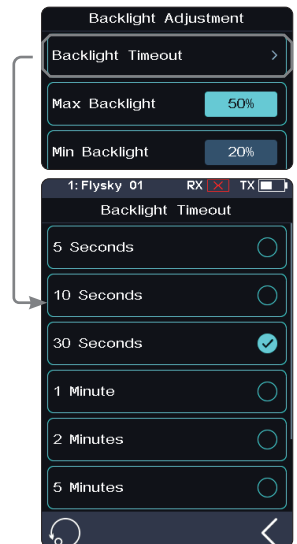
[バックライトタイムアウト]：遅延時間を選択します。つまり、何も操作が行われない場合、対応するバックライト遅延時間後に画面が最小の明るさの状態に低下します。

[バックライトタイムアウト]をタップして項目を選択します。次に、**⏮**をタップして戻り、保存します。

[バックライトの明るさ]：バックライトが最も強いときの送信機ディスプレイのバックライトの状態。調整範囲は10%~100%です。

[バックライトの明るさ]をタップして入力し、必要に応じて「+」または「-」をタップしてパーセンテージを変更します。[アイドル時のバックライト]：バックライトが最も弱いときの送信機ディスプレイのバックライトの状態。調整範囲は0%~50%です（0%では画面は明るくありません）。

調整方法は[バックライトタイムアウト]と同じです。



8.6 サウンド

この機能は、さまざまな機能のサウンドのオン/オフや音量の調整に使用します。

[ボリューム]：ボリュームを設定します。

[ボリューム] をタップし、リストから希望のボリュームを選択します。**⏮**をタップして前のメニューに戻り、保存します。

[システムサウンド]：システムサウンドのオン/オフを切り替えます。

画面の右側にあるオプションボックスをタップします。アイコンが **☑** に変わり、システムサウンドが有効になっていることを示します。

[アラームサウンド]：アラームサウンドのオン/オフを切り替えます。

[パワーオン/オフサウンド]：電源オン/オフサウンドのオン/オフを切り替えます。

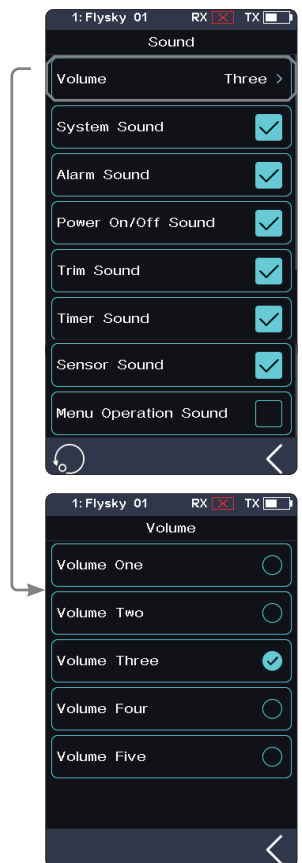
画面の右側にあるオプションボックスをタップして有効にします。有効にすると、電源オン時に「Noble + へようこそ」というサウンドが鳴り、電源オフ時に「シャットダウン中」というサウンドが鳴ります。

[トリム音]：電源オン/オフサウンドのオン/オフを切り替えます。

[タイマー音]：タイマー関連のサウンドのオン/オフを切り替えます。

[センサー音]：センサーアラーム関連の音をオンまたはオフにします。

[メニュー操作音]：タッチスクリーン操作の音をオンまたはオフにします。



8.7 バイブレーション

この機能は、さまざまな機能のバイブレーションを有効または無効にするために使用されます。

[バイブレーションレベル]：バイブレーションレベルの強度を設定します。

[バイブレーションレベル] をタップし、リストから希望のレベルを選択します。
⏏ をタップして保存します。

[システムバイブレーション]：システムバイブレーションをオンまたはオフにします。

「システムバイブレーション」の右側にあるボックスをタップします。ボックスにチェックが入っている場合は、機能が有効になっていることを示します。

[アラームバイブレーション]：アラームバイブレーションをオンまたはオフにします。

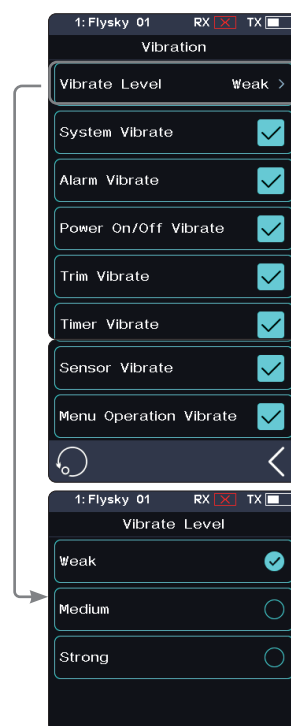
[電源オン/オフ時振動]：電源オン/オフ時のバイブレーションをオンまたはオフにします。

[トリム振動]：トリム操作時のバイブレーションをオンまたはオフにします。

[タイマー振動]：タイマー関連のバイブレーションをオンまたはオフにします。

[センサー振動]：センサーアラーム関連のバイブレーションをオンまたはオフにします。

[メニュー操作時振動]：タッチスクリーン操作をしたときのバイブレーションをオンまたはオフにします。



8.8 LED

LED機能では、送信機の電源ボタンの上にある送信機LEDインジケータの
 色を変更したり、明るさを調整したりできます。
 また、バッテリーインジケータとして設定することもできます。

タイプ選択

LEDのオン/オフを切り替えたり、LEDの色をカスタマイズしたりできます。

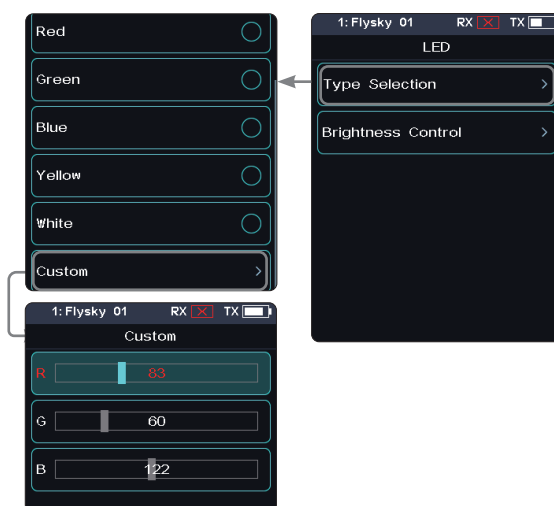
設定：LEDの色をカスタムする場合

1. [システム]→[LED]→[タイプ選択]をします。
2. LEDはバッテリーインジケータとして使用できます（現在のバッテリー電圧に応じて異なる色で表示されます）。

- ・ 高 - 緑
- ・ 中 - 黄色
- ・ 低 - 赤

またはリストから色を選択したり、LEDの色をカスタマイズします。

- ・ R、G、またはBオプションをタップし、「+」または「-」をタップして適切な値を設定します。画面を直接タッチしてスライドして設定することもできます。**⏏** をタップし、[はい]をタップして設定を終了します。



明るさコントロール

LEDの明るさを設定します。

「+」または「-」をタップしてLEDの明るさを調整します。

設定後、**⏏** をタップして保存し、終了します。



8.9 低電力モード 注記：この機能はバージョン1.0.9以降で使用できます。

この機能は、送信機の電力消費を減らしてバッテリーの持続時間を延ばすために使用されます。

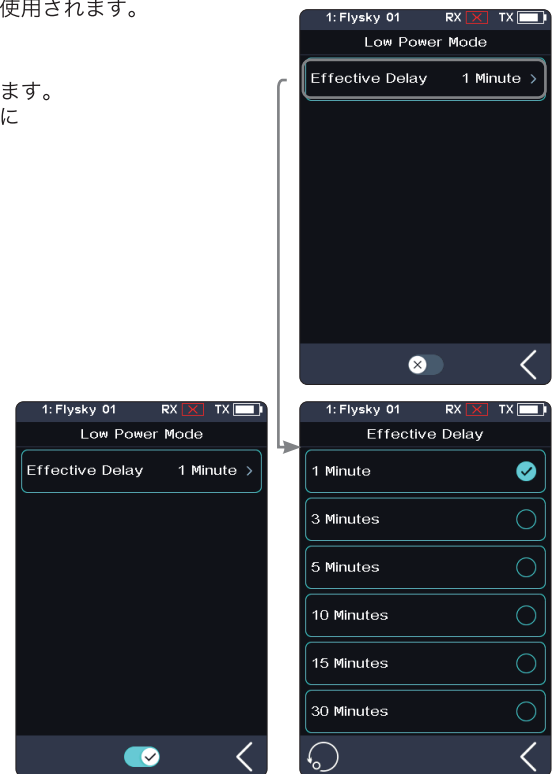
低電力モードに入ると、送信機のディスプレイがオフになり、送信電力が低下します。無線制御範囲が約100メートルになると、無線信号が失われる可能性があることに注意してください。この機能はデフォルトで無効になっています。

[効果的な遅延]：低電力消費モードが有効になるまでの時間を設定します。

設定：

1. [システム]→[低電力モード]→[効果的な遅延]をタップします。
2. 選択項目を選び、**[OK]**をタップして戻ります。
3. **[ON]**をタップして機能を有効にします。

注記：RF標準がmini-Z（FHSS）に設定されている場合、低電力モード機能は有効になりません。



8.10 フェイルセーフ警告 注記：この機能はバージョン1.0.9以降で使用できます。

[不安定防止警告]のチェックをオンまたはオフに設定するには、次の手順を実行します。

設定：[システム]→[不安定防止警告]

機能の右側にあるボックスをタップします。ボックスにチェック **[ON]**が表示されている場合は、機能が有効になっていることを示します。

注記：[不安定防止警告]が有効で、すべてのチャンネルのフェイルセーフが[未設定（出力なし）]状態の場合、送信機の電源を入れた後、フェイルセーフが設定されていないことを示す不安定防止警告画面が表示されます。



8.11 クイックアクセス

この機能は、メイン画面の上、下、左、右のタッチスライドスクリーン機能を設定するために使用されます。ユーザーは、必要に応じてカスタマイズできます。

[クイックアクセス]を使用すると、設定画面にすばやく移動することができます。たとえば、ラップカウント時間を確認したい場合、この機能を使用してレースタイマー画面にすばやく入ることができます。

設定：

1. [システム]→[クイックアクセス]に入り、対応する機能オプションをタップして選択します。
2. 必要に応じて適切なオプションをタップします。
3. **⌂**をタップすると、設定を保存できます。

注記：画面をスライドする場合は、ホーム画面の端にできるだけ近づけてスライドすることをお勧めします。



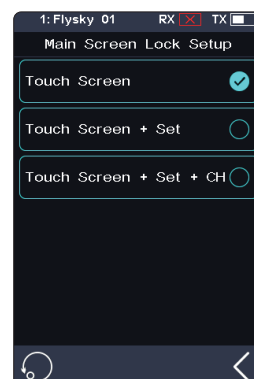
8.12 メイン画面ロック設定

この機能は、メイン画面がロックされた後の送信機の状態を設定するために使用されます。

[タッチスクリーン]：送信機の画面を誤ってタッチすると、設定されているパラメーターが変更される可能性があるため、送信機の画面を誤ってタッチすることを防ぐことができます。

[タッチスクリーン+設定]：選択後はチャンネルのみが制御可能になります。これにより、他の人が操作を実行したり、個人的な理由で誤ってスイッチを切り替えたりした場合に、設定されたパラメータが変更されるのを防ぐことができます。

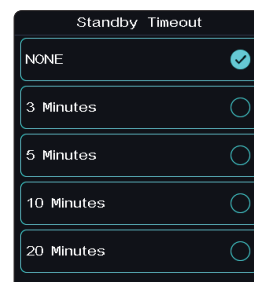
[タッチスクリーン+設定+CH]：ロック後は、すべてのノブ、キー、トリムが使用できなくなります。これにより、他の人に代わって操作する場合に他の人がチャンネルデータを変更したり、個人的な理由で誤ってスイッチを切り替えて設定パラメータを変更したりするのを防ぐことができます。



8.13 スタンバイまでの時間

この機能は、送信機が操作されなかった時のアラームの有無を設定するために使用されます。5つのオプション：[なし]、[3分]、[5分]、[10分]、[20分]。[なし]は、アラームがないことを意味します。アラームまでの時間は必要に応じて選択できます。デフォルトは3分です。

[スタンバイまでの時間]をタップして設定メニューに入り、必要に応じてオプションをタップします。例えば、アラーム時間を3分に設定すると、送信機が3分間操作されない場合に、システムは振動と音でアラームを発します。[システム設定]の[8.6 サウンド]と[8.7 バイブレーション]で、サウンドのオン/オフと音量、バイブレーションのオン/オフとレベルを設定できます。



8.14 オートパワーオフ

送信機の電源が長時間オンになっていると、送信機のバッテリーが消耗する可能性があります。送信機が長時間使用されていないことがシステムによって検出されると、送信機は自動的にシャットダウンされます。

5分以内に操作が検出されない場合、システムは操作音を鳴らし始め、受信機が接続されていない場合は自動電源オフにより送信機がオフになります。

自動電源オフを切り替えるには、設定の右側のボックスをタップします。ボックスにチェック ☒ がある場合は、機能が有効であることを示します。



8.15 スティックキャリブレーション

注記：この機能はバージョン1.0.9以降で更新されています。

この機能を使用して、スロットルトリガーとステアリングホイールの機械的偏差（セルフセンタリングまたは最大/最小移動で発生した偏差など）を修正します。

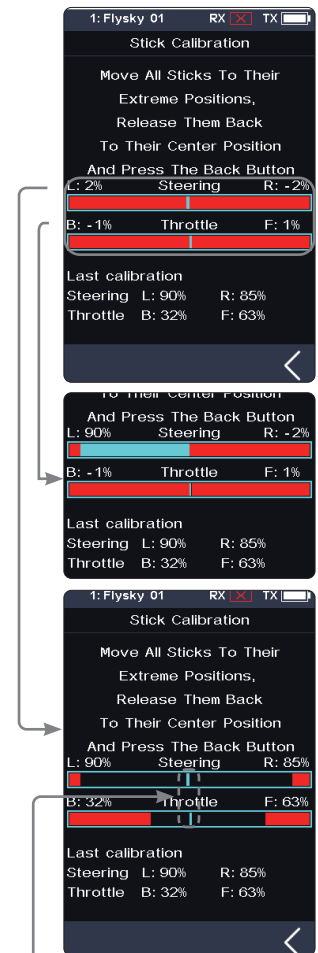
設定：[システム]→[スティックキャリブレーション]

1. ステアリングホイールとスロットルトリガーを各方向にできるだけ動かします。その後、それらを放してニュートラル位置に戻します。

画面には、現在のキャリブレーションされたチャンネル値と以前のキャリブレーションされた値が表示されます。

青いバーはチャンネルの現在の位置で、キャリブレーションされた範囲は背景と同じ色になります。

2.  をタップして保存し、前のメニューに戻ります。



注記：青いバーには、ステアリングホイールまたはスロットルトリガーの中心位置のみが表示されます。

8.16 ファームウェア更新

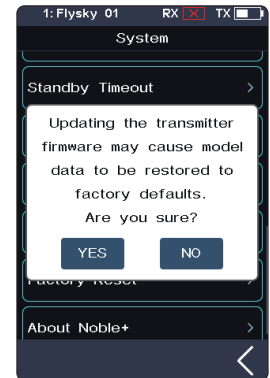
送信機のファームウェアを更新する場合は、この機能を使用して、まず送信機を更新モードにしてから、送信機のファームウェアをアップグレードします。

 警告	・送信機に同梱されているUSBタイプCケーブルを使用してください。 ・ファームウェアの更新中は、USBタイプCケーブルを抜かないでください。
--	---

設定：[システム]→[ファームウェアアップデート]

1. 最新の公式ソフトウェアをダウンロードしておきます。
2. USBタイプCケーブルを使用して、送信機をコンピューターに接続します。
3. [ファームウェアアップデート]をタップすると、「送信機のファームウェアを更新すると、モデルデータが工場出荷時のデフォルト値に復元される可能性があります。よろしいですか?」というメッセージが表示されます。[はい]をタップして更新モードに入ります。
4. 上記の手順を完了したら、コンピューターのソフトウェアを開き、ウィンドウで[更新]をクリックして更新を開始します。
5. 更新プロセスが完了すると、送信機の電源が再びオンになります。次に、USBタイプCケーブルを取り外し、ファームウェアを閉じます。

注記：ファームウェアの更新後、モデルデータはリセットされます。ファームウェアの更新を行う前に、モデルデータをバックアップしてください。

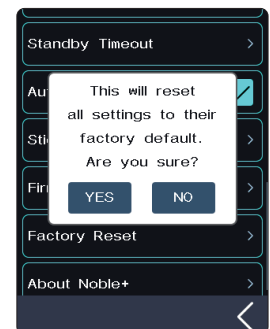


8.17 ファクトリーリセット

ファクトリーリセット機能は、送信機のすべての設定と機能を工場出荷時のデフォルト状態/データにリセットします。

設定：[システム]→[ファクトリーリセット]

「ファクトリーリセット」をタップし、画面が表示されたら「はい」をタップします。



8.18 Noble NB4+について

設定：[システム]→[Nobleについて]

この機能には、製品名、ファームウェアバージョン、バージョン日付、ハードウェア、RFライブラリバージョンなどの基本情報が含まれています。

9. 送信機の仕様

この章には、Noble NB4+送信機と FGr4B受信機の仕様が含まれています。

9.1 送信機の仕様（Noble NB4+）

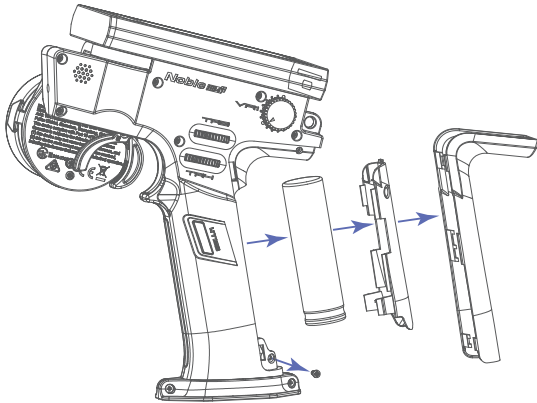
製品モデル	Noble NB4+
互換性のある受信機	FGr4Bおよびその他のAFHDS 3受信機
互換性のあるRCモデル	車またはボート
チャンネル数	8
RF（無線周波数）	2.4GHz ISM
最大電力	< 20 dBm (e.i.r.p.) (EU)
RFプロトコル	AFHDS 3
低電圧アラーム	3.65V未満
データコネクタ	USBタイプC
充電ジャック	USBタイプC
アンテナ	シングル内蔵アンテナ
ディスプレイ	3.5インチ320×480フルドットマトリックスカラーIPSタッチスクリーン
解像度	4096
入力電圧	1S (4.35V) *4300mAhリチウムポリマーバッテリー+3500mAh 18650バッテリー
距離	100m以内（干渉のない地上距離）
オンライン更新	はい
温度範囲	-10°C～+60°C
湿度範囲	20%～95%
色	ブラック
寸法	131.41×115.95×190.56mm
重量	520g
認証	CE、FCC ID : 2A2UNNB4PLUS00、MIC、RCM、IC : 25584-NB4PLUS0、TELEC

9.2 受信機の仕様（FGr4B）

製品モデル	FGr4B
PWMチャンネル数	4
RF（無線周波数）	2.4GHz ISM
RFプロトコル	AFHDS 3
アンテナ	シングルアンテナ
動作電圧	3.5～9V/DC
データ出力	PWM/PPM/i-BUS2/S.BUS/i-BUS
温度範囲	-10°C～+60°C
湿度範囲	20%～95%
オンライン更新	あり
寸法	17×29×16.6mm
重量	6.4g
認証	CE、FCC ID : N4ZFGR4B000、25584-FGR4B000、TELEC

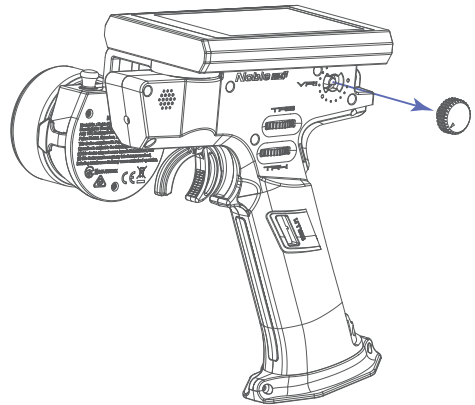
10. 分解

1



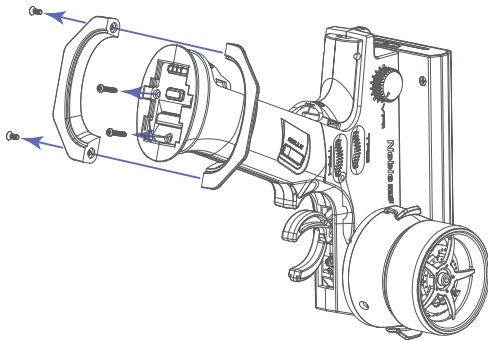
▶ グリップ、18650バッテリーカバー、18650バッテリー、ネジを外します。

2



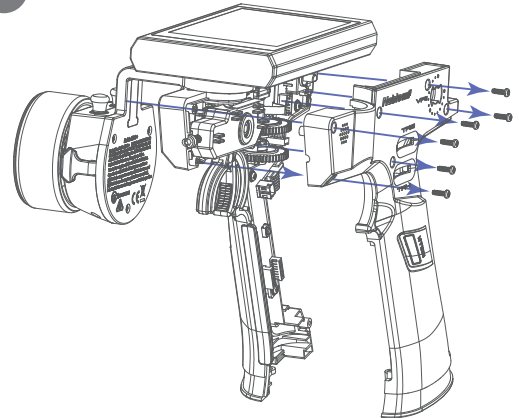
▶ 左側にノブを外します。

3



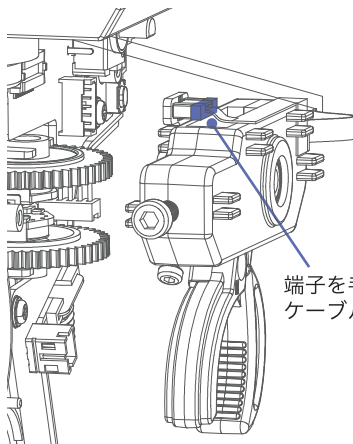
▶ ネジを4本外します。

4



▶ ネジを6本外し、カバーを外します。

5



端子を手前に引くとケーブルを外せます。

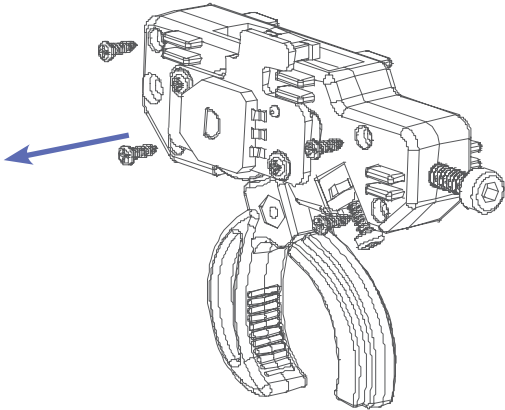
▶ 端子からケーブルを外し、トリガー部分の取外しが完了となります。

11. 手順

※[10. 分解]をした続きとなります。

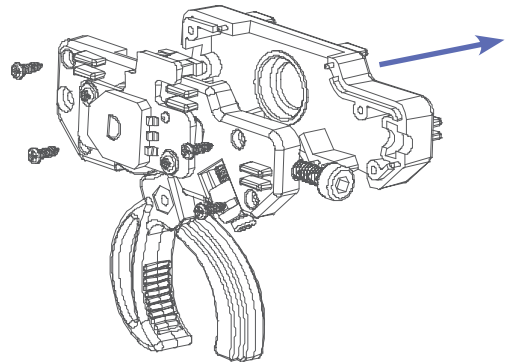
11.1 トリガースプリングの交換（付属のソフト/ハードへ交換する場合）

1



▶ 4本のネジ（PWA 2.1×6mm）を取り外します。

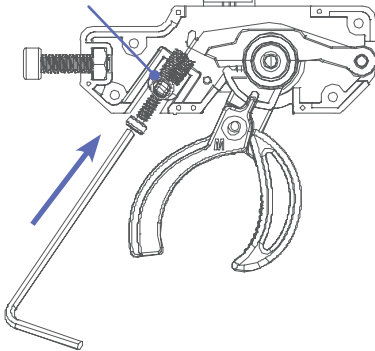
2



▶ 上部トリガーカバーを取り外します。

3

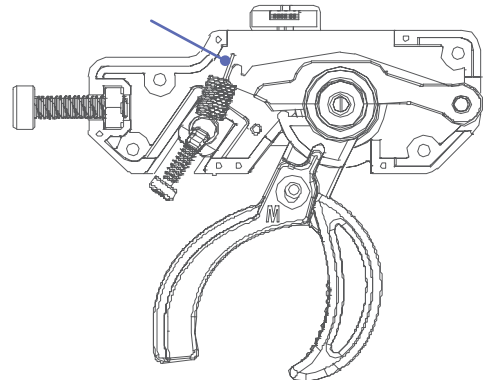
スプリング調整ブロック



▶ ネジ（HB2×9mm）を1.5mm六角ドライバーで調整し、スプリング調整ブロックを一番下まで調整します。

4

最初にスプリングの上端を取り外します。

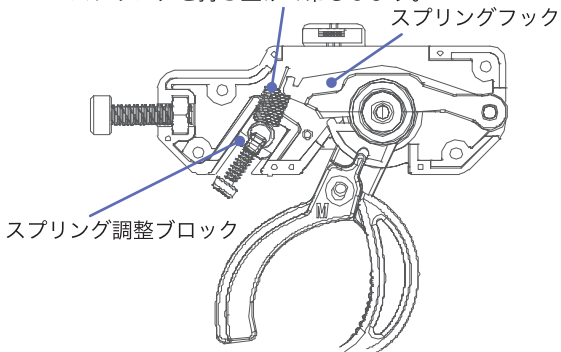


▶ スプリングの上端を持ち上げて、最後にスプリングを取り外します。

5

スプリングを持ち上げて吊るします。

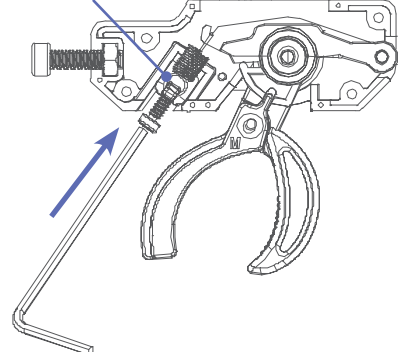
スプリングフック



▶ スプリングの下端をスプリング調整ブロックに掛け、スプリングを持ち上げて吊るします。

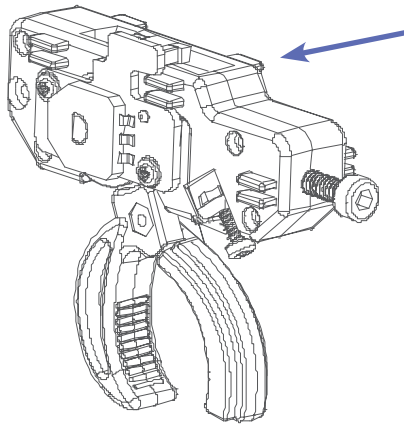
6

スプリング調整ブロック



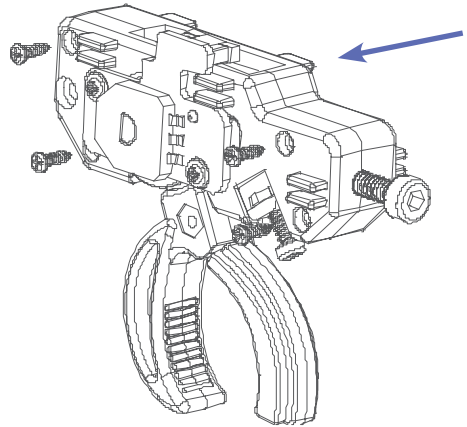
▶ ネジ（HB2×9mm）を1.5mm六角ドライバーで調整し、スプリング調整ブロックを適切な位置に調整します。

7



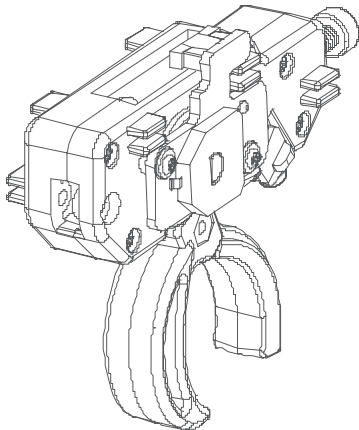
▶ 上部トリガーカバーを取り付けます。

8



▶ 4本のネジ (PWA 2.1×6mm) を締めてトリガーカバーを固定します。

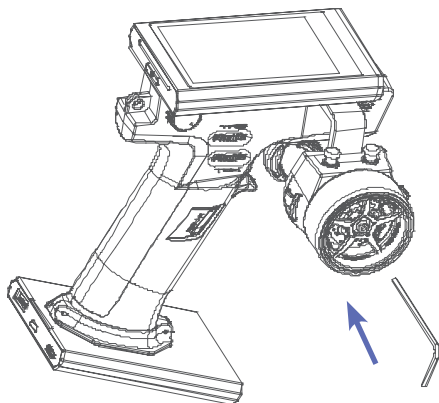
9



▶ トリガースプリングの交換を完了します。

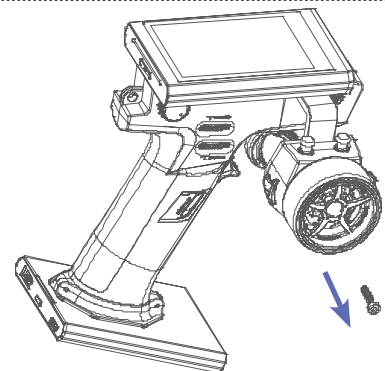
11.2 ステアリングホイールスプリングの交換 (付属のソフト/ハードへ交換する場合)

1



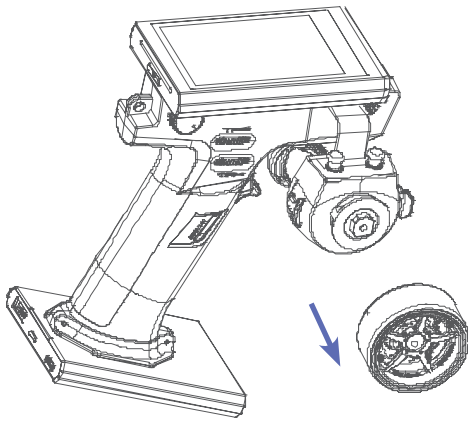
▶ まず、ステアリングホイールを固定するネジ穴に2.5mm六角ドライバーを挿入します。

2



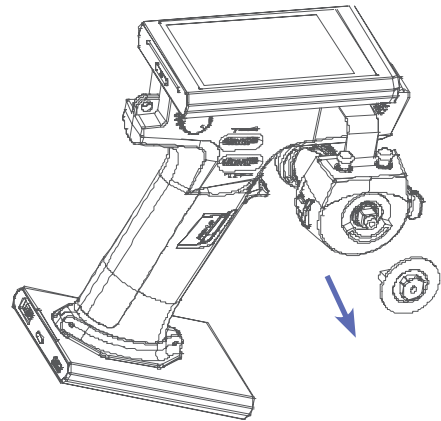
▶ 2.5mm六角ドライバーを反時計回りに回して、ネジ (HM3×12mm) が完全に緩んだら取り外します。

3



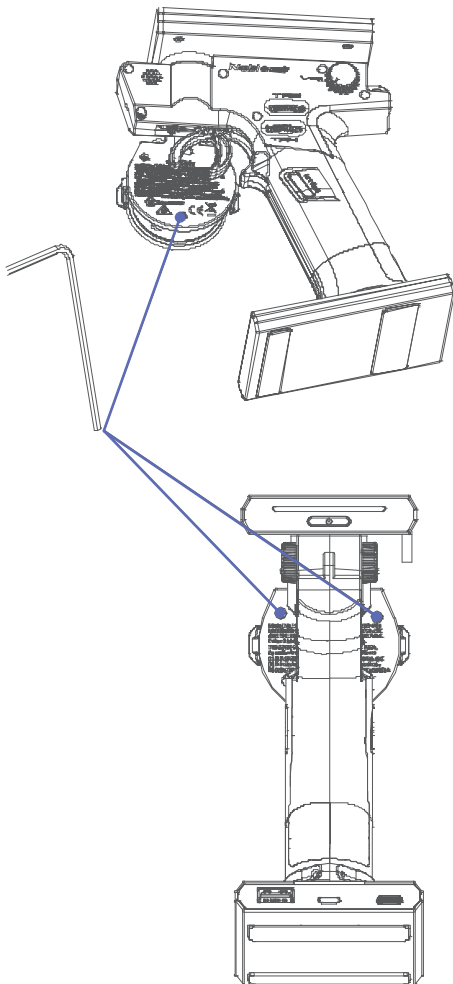
▶ ステアリングホイールを取り外します。

4



▶ ブレーキパッドを2本の指でつまんで、上方向に取り外します。

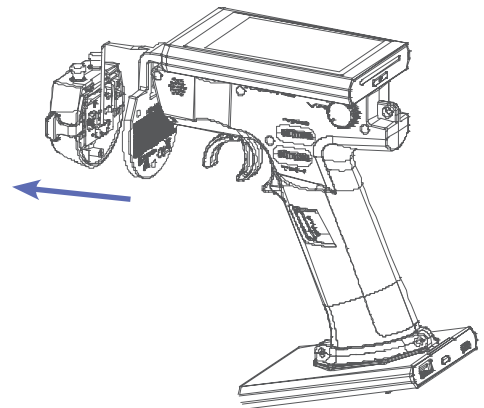
5



▶ 1.5mmの六角ドライバーでネジを反時計回りに回して取り外します。



6

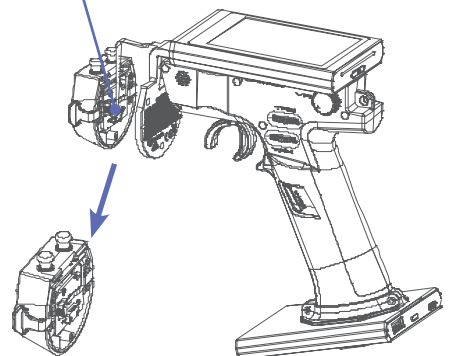


▶ ステアリングホイールベースを取り外します。



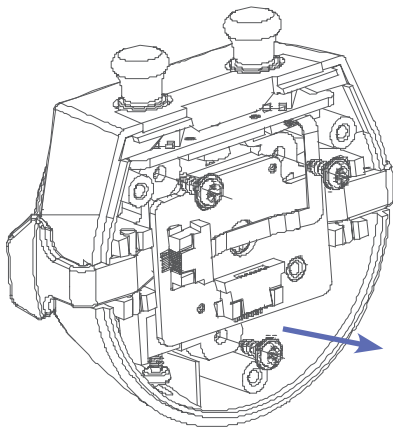
7

FPCワイヤを取り外します。



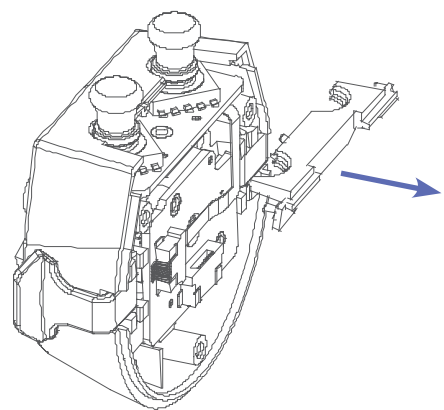
▶ FPCワイヤを取り外したら、ステアリングホイールベースを取り外します。

8



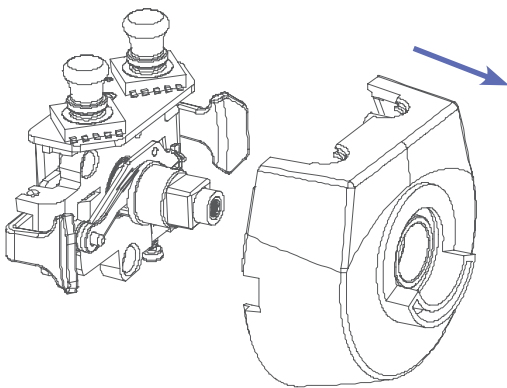
▶ ネジを取り外します (PWA2.1×6mm)。

9



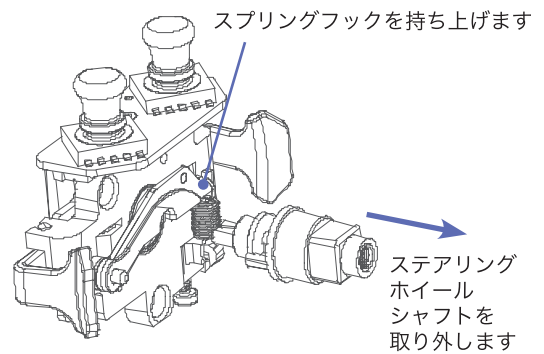
▶ キャップを取り外します。

10



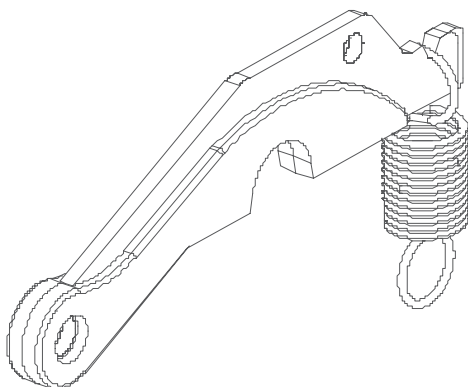
▶ 上部のステアリングホイールパッドカバーを取り外します。

11



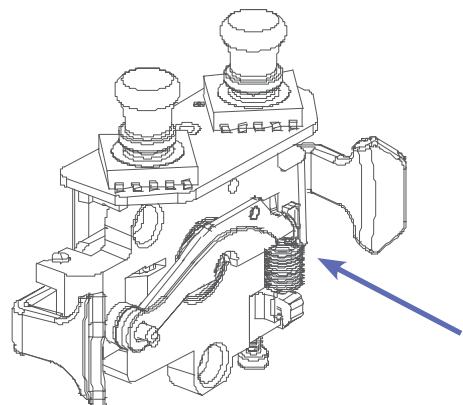
▶ 片手でスプリングフックを持ち上げ、もう一方の手でステアリングホイールシャフトを取り外します。

12



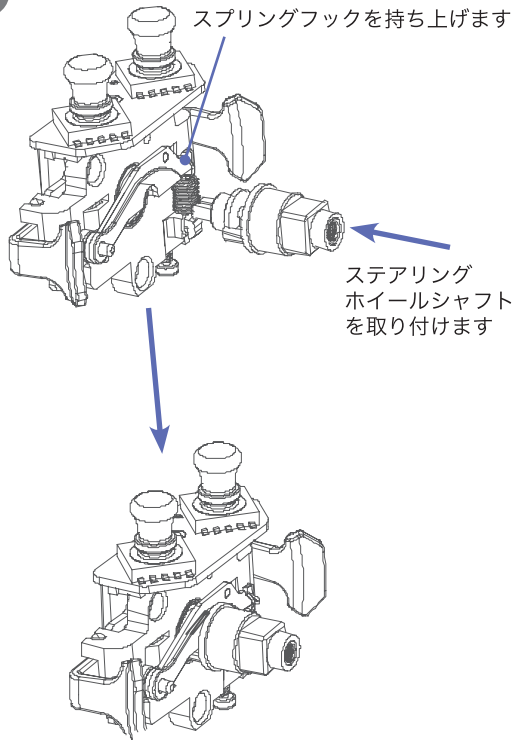
▶ スプリングフックとスプリングコンポーネントを取り外し、スプリングを交換します。

13



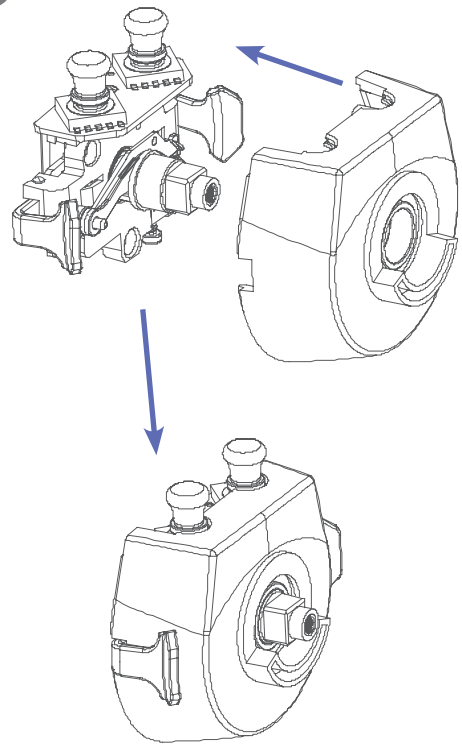
▶ スプリングコンポーネントを取り付けます。

14



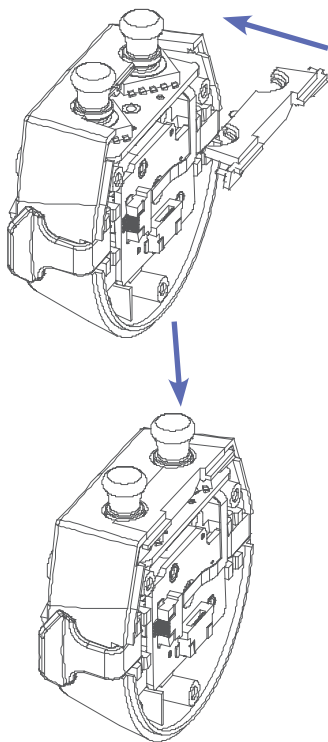
▶ 片手でスプリングフックを持ち上げ、もう一方の手でステアリングホイールシャフトを取り付けます。

15



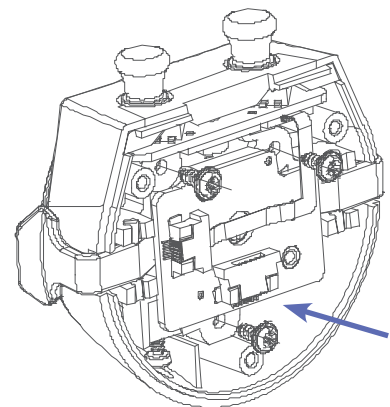
▶ 上部ステアリングホイールパッドカバーを取り付けます。

16



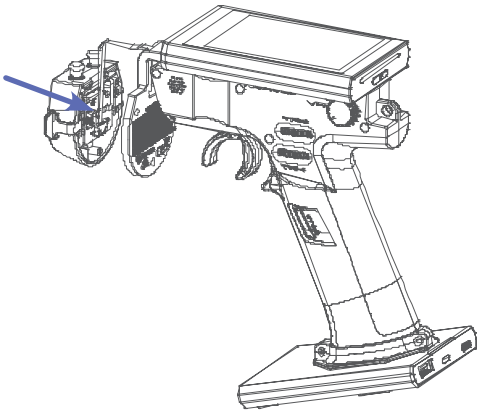
▶ キャップを取り付けます。

17



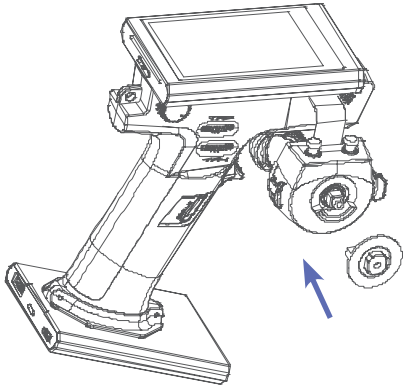
▶ ネジをロックします (PWA2.1×6mm)。

18



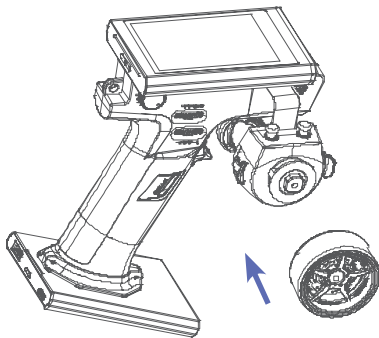
▶ FPCワイヤを接続します。

20



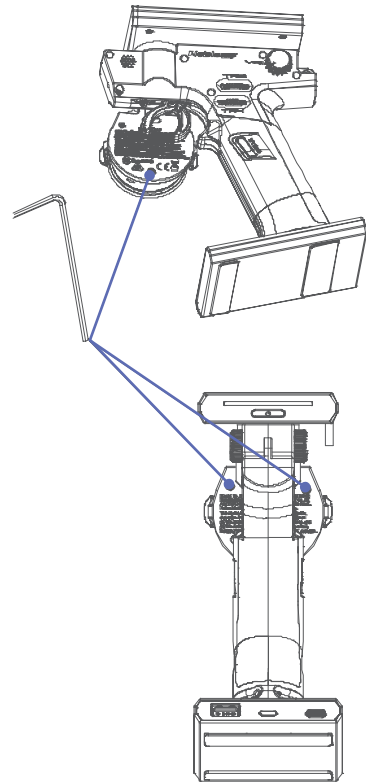
▶ ブレーキパッドを取り付けます。

21



▶ 向きに注意してステアリングホイールを取り付けます。

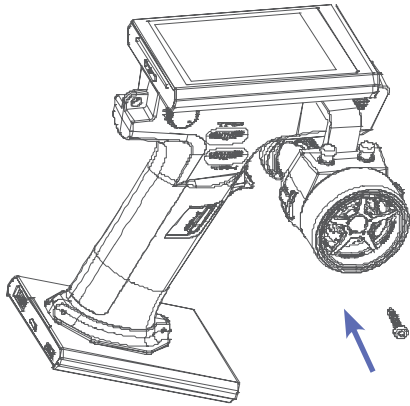
19



▶ ネジを固定します (HB2×9mm)。

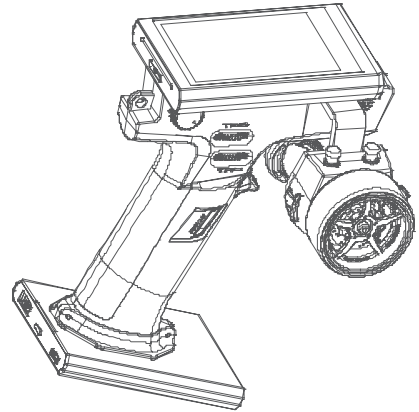


22



▶ ハンドルを固定するネジ穴にネジ (HM3×12) を挿入し、2.5mm六角ドライバーでネジを固定します。

23



▶ ハンドルスプリングの交換を完了します。

11.3 トリガーの説明

この送信機のアクセサリには、3つのトリガーが含まれています。

- ・ SとLのマークが付いたトリガーの開口部のサイズは調整できません。
- ・ 他のトリガーの開口部のサイズは調整できます。

開口部のサイズは、トリガーの側面にあるネジで調整する必要があります。実際の状況に応じて適切なトリガーへ交換することをお勧めします。

12. 認証

12.1 DoC宣言

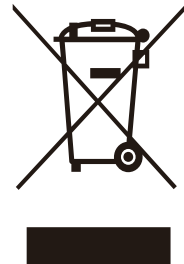
ここに、[ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.]は、無線機器[Noble NB4+]がRED 2014/53/EUに準拠していることを宣言します。EU DoCの全文は、次のインターネットアドレスでご覧いただけます：www.flyskytech.com/info_detail/10.html

12.2 CE警告

CEでは、この送信機で使用されるアンテナの設置は、すべての人員から離れた場所に維持する必要があり、他の送信機と併用したり、使用したりしてはならないと警告しています。エンドユーザーとインストーラーは、RF曝露コンプライアンスの要件を満たすために、アンテナの設置手順と送信機の動作条件を提供する必要があります。

12.3 環境に優しい廃棄

古い電気機器は、残留廃棄物と一緒に廃棄してはならず、別々に廃棄する必要があります。個人による共同収集ポイントでの廃棄は自由です。古い家電製品の所有者は、これらの収集場所または同様の収集場所に家電製品を持ち込む責任があります。このちょっとした個人的な努力で、貴重な原材料のリサイクルと有毒物質の処理に貢献できます。



注意

電池を間違ったタイプに交換すると爆発の危険があります。
使用済み電池は指示に従って処分してください。

12.4 FCC声明

この機器は、FCC規則のパート15に従ってクラスBデジタルデバイスの制限に準拠していることがテストで確認されています。これらの制限は、住宅への設置において有害な干渉に対する適切な保護を提供するように設計されています。この機器は無線周波数エネルギーを生成、使用、および放射する可能性があり、指示に従って設置および使用しないと、無線通信に有害な干渉を引き起こす可能性があります。ただし、特定の設置で干渉が発生しないという保証はありません。この機器がラジオやテレビの受信に有害な干渉を引き起こしている場合（機器の電源をオン/オフすることで確認できます）、ユーザーは次の1つ以上の方法で干渉を修正することをお勧めします。

- 受信アンテナの向きを変えるか、場所を変えます。
- 機器と受信機の距離を広げます。
- 受信機が接続されている回路とは別の回路のコンセントに機器を接続します。
- 販売店または経験豊富なラジオ/テレビ技術者に相談してください。

継続的なコンプライアンスを保証するために、コンプライアンス責任者によって明示的に承認されていない変更や修正を行うと、この機器を操作するユーザーの権限が無効になる場合があります。
この機器は、FCC規則のパート15に準拠しています。操作には、次の2つの条件が適用されます。

- (1) このデバイスは有害な干渉を引き起こしてはなりません。
- (2) このデバイスは、望ましくない操作を引き起こす可能性のある干渉を含め、受信した干渉をすべて受け入れる必要があります。

注意!

この機器の無許可の変更によって生じたラジオまたはテレビの干渉については、製造元は責任を負いません。このような変更により、この機器を操作するユーザーの権限が無効になる場合があります。

1. すべてのチャンネルを希望の位置に移動します。
2. [すべてのチャンネル]を選択し、確認ボックスで[はい]を選択します。

注意

バッテリーを交換すると爆発の危険があります。バッテリーを火や高温のオープンに不適切に廃棄したり、機械的に押しつぶしたり切断したりすると爆発する可能性があります。バッテリーを非常に高温の周囲環境に放置すると爆発や可燃性の液体やガスの漏れが発生する可能性があります。バッテリーを非常に低い気圧にさらすと爆発や可燃性の液体やガスの漏れが発生する可能性があります。

12.5 ISCED準拠声明

このデバイスには、カナダのイノベーション、科学、経済開発省のライセンス免除RSSに準拠したライセンス免除の送信機/受信機が含まれています。操作には次の2つの条件が適用されます。

- (1) このデバイスは干渉を引き起こしてはなりません。
- (2) このデバイスは、デバイスの望ましくない動作を引き起こす可能性のある干渉を含む、あらゆる干渉を受け入れなければなりません。

この機器は、制御されていない環境向けに規定されたIC RSS-102放射線曝露制限に準拠しています。

12.6 RF曝露声明

このデバイスは、一般的なRF曝露要件を満たすように評価されています。このデバイスは、制限なくポータブル曝露条件で使用できます。

このマニュアルの図やイラストは参考用であり、実際の製品の外観とは異なる場合があります。製品のデザインや仕様は予告なく変更される場合があります。



京商ホームページ
www.kyosho.com

*KYOSHO CORPORATION hereby declare that this product is in compliance with the essential requirements and other relevant provisions of Directive 1999/5/EC. The Declaration of Conformity (DoC) can be downloaded at following URL.
www.kyosho.com/eng/support/doc/index.html

*Hiermit erklärt die KYOSHO Corporation, dass dieses Produkt in Übereinstimmung mit der Richtlinie 1999/5/EC ist und ihr in allen relevanten Punkten entspricht. Die Konformitätserklärung kann unter dem folgenden Link abgerufen werden:
www.kyosho.com/eng/support/doc/index.html

*Par la présente, KYOSHO CORPORATION déclare que cet équipement est conforme aux exigences essentielles et aux autres dispositions de la directive 1999/5/CE qui lui sont applicables. La déclaration de conformité peut être consultée à l'adresse suivante: www.kyosho.fr/rtte-doc.htm

*Por medio de la presente KYOSHO declara que este producto cumple con los requisitos esenciales y cualesquiera otras disposiciones aplicables o exigibles de la Directiva 1999/5/CE. La Declaración de Conformidad (DoC) puede descargarse en la siguiente dirección de Internet: www.kyosho.com/eng/support/doc/index.html

FCC CAUTION

Changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

メーカー指定の純正部品を使用して
安全にR/Cを楽しみましょう。

京商株式会社

〒243-0021 神奈川県厚木市岡田3050 厚木アクストメインタワー7F

●ユーザー相談室直通電話 046-229-4115

お問い合わせは：月曜～金曜(祝祭日を除く)13：00～18：00

PRINTED IN CHINA