

USER MANUAL







Copyright ©2025 Flysky Technology Co., Ltd.





当社の製品をご購入いただき、ありがとうございます。 お客様の安全と機器の安全を確保するために、このマニュアルをよくお読みください。使用中 に問題が発生した場合は、まずこのマニュアルを参照してください。 それでも問題が解決しない場合は、最寄りの販売店に直接ご連絡いただくか、下記のウェブ サイトから京商 ユーザー相談室までご連絡ください。 https://rc.kyosho.com/ja/



注意:

本製品は日本国内向け仕様です。ファームウェアの更新は製造元のFLYSKY 社のものではなく、左記QRコードより京商株式会社にて機能の対応が検証され た最新のファームウェアを必ずご使用ください。

目 次

1. 安全について	1
1.1 安全シンボル	1
1.2 安全ガイド	1
2.製品紹介	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	6
2.4 ステータスインジケーター	6
3. はじめに	7
3.1 送信機への電池取り付け	7
4. 操作手順	9
4.1 電源オン	9
4.2 バインディング	9
4.3 送信機のLEDインジケーター	10
4.4 電源オフ	10
5. システムインターフェース	11
6. 機能設定	12
6.1 REV (リバース設定)	12
6.2 EPA (エンドポイント設定)	12
6.3 SUBTRIM(サブトリム設定)	13
6.4 D/R(デュアルレート設定)	13
6.5 CURVE (カーブ設定)	13
6.6 TIMER(レースタイマー設定)	15
6.7 ASSIGN(ボタンの割当設定)	16
6.8 AUX(補助設定)	19
6.9 MODEL (モデルメモリー設定)	20
6.10 SENSOR(センサー設定)	24
6.11 SPEED (チャンネルスピード設定)	36
6.12 MIXES(ミックス設定)	38
6.13 ABS(オートブレーキシステム設定)	42
6.14 TH PROP (アクセル比設定)	44
6.15 NEUTRAL (ニュートラル設定)	44
6.16 IDLE UP(アイドルアップ設定)	45
6.17 ENG CUT (エンジンカット設定)	45
6.18 CRUISE (クルーズ設定)	46
6.19 FUEL (燃料設定)	46
6.20 COND(条件設定)	47
6.21 LOGIC (ロジックスイッナ設定)	48
6.22 BOAT (ホートモード切替)	49
6.23 DISPLAY (サーホ表示)	49
6.24 SVC(スマートビークルコントロール設定)	50
6.25 IRANER(トレーナー設定)	52
6.26 BEGINNER (ヒキナーモード設定)	55

6.27 i-BUS2	
6.28 HANDLE (ゲームパッド設定)	
6.29 HELP(ヘルプ)	
7. RX SET (RX設定)	65
7.1 Bind Set (バインド設定)	
7.2 Steering Force (ステアリングカ調整)	
7.3 Gyro Gain (ジャイロゲイン調整)	
7.4 RX Interface Protocol (受信機接続プロトコル)	
7.5 Failsafe (フィールセーフ設定)	
7.6 Servos Frequency(サーボ周波数設定)	
7.7 i-BUS2 Setup	73
7.8 i-BUS Setup	
7.9 Config PWM Converter (PWMコンバーターコンフィグ)	74
7.10 RSSI Output Setup (RSSI出力設定)	
7.11 RX Battery Monitor (受信機バッテリーモニター)	
7.12 Range Test (レンジテスト)	
7.13 BVD Voltage Calibration(BVD電圧調整)	
7.14 Low Signal Alarm(低シグナルアラーム設定)	77
7.15 Telemetry Loss (信号喪失アラーム設定)	
7.16 Update Receiver Firmware (受信機ファーム更新)	
7.17 Steering ICS (ステアリングICS設定)	
7.18 Throttle ICS (スロットルICS設定)	
8. SYSTEM(システム設定)	80
8.1 USB Setup (USBセットアップ)	
8.2 Theme (テーマ設定)	
8.3 Wallpaper(壁紙設定)	
8.4 Units(単位設定)	
8.5 Backlight Adjustment (バックライト調整)	
8.6 Sound (サウンド設定)	
8.7 Vibration (バイブレーション設定)	
8.8 LED (LED 設定)	
8.9 Low Power Mode (低電圧モード設定)	
8.10 Failsafe Warning (フュイルセーフ警告)	
8.11 Auto Search Receiver (受信機自動検索設定)	
8.12 Quick Access (クイックアクセス)	
8.13 Mian Screen Lock Setup (メイン画面ロック設定)	
8.14 Standby Timeout (スタインバイまでの時間設定)	
8.15 Auto Power Off(オートパワーオフ設定)	
8.16 Stick Calibration (スティックキャリブレーション)	
8.17 Firmware Update (ファームウェアアップデート)	
8.18 Factory Reset (ファクトリーリセット)	
8.17 About Noble NB4 Pro+(Noble Pro+について)	
9. Transmitter Specifications (送信機の仕様)	
9.1 Transmitter Specifications (Noble NB4 Pro+の仕様)	

9.2 受信機の仕様 (FGr4B)	
9.3 受信機の仕様 (FGr8B)	
10. 製品内容	
11. 手順	
11.1 ブレーキパッドの交換と角度調整	
11.2 モバイルフォンフォルダーの取り付け方法	
11.3 モバイルフォンフォルダーの取り外し方法	
11.4 グリップの取り外し方法	
11.5 グリップの取り付け方法	
11.6 充電方法	
11.7 VR1ノブから3ポ ジションスイッチHへの交換	
11.8 VR1ノブとして3ポジションスイッチの置換	
11.9 トリガースプリングの交換	
11.10 ステアリングホイールスプリングの交換	
12. 認証	
12.1 DoC宣言	
12.2 CE警告	
12.3 環境に優しい廃棄	
12.4 FCC声明	
12.5 ISED準拠声明	110
12.6 RF曝露声明	110
12.7 CE SAR 声明	

<u>FLY-KY</u>

1. 安全について

1.1 安全シンボル

以下の記号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、重症や死亡につながる可能性があります。		
▲ 螫生	こわらの指示に従わたいと 重大た傷実につたがろ可能性があります		
▲ 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。
	視界が悪い場所では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。
	干渉より制御不能になる場合があります。こ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
Ŭ	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。こ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。
	操作中に送信機のアンテナを絶対に握らないでください。信号の品質と強度が著しく低下し、制御不能に なる恐れがあります。
	操作中や使用直後は、発熱する可能性のある部分には触れないでください。エンジン、モーター、スピード コントロールが非常に熱くなっている場合があり、重大な火傷を負う可能性があります。
	本製品を誤って使用すると重大な人身事故や死亡事故につながる恐れがあります。お客様と機器の安 全を確保するために、この取扱説明書をよく読み指示に従ってください。
	製品がお使いの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。この作業を怠ると重大な人 身事故を招く恐れがあります。
0	送信機の電源を切る前に、必ず受信機のバッテリーを外してください。意図しない動作をし、事故の原因 となります。
	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。正しくない場合は、まず方向を調整してくだ さい。
	モデルが一定の距離内にあることを確認してください。そうしないと、コントロールを失うことになります。
	1



2.製品紹介

本製品は、Noble NB4 Pro+(以下NB4 Pro+と略記)、FGr4B受信機、FGr8B受信機で構成され、2.4GHz帯の第 3世代AFHDS3プロトコルを採用し、18チャンネルの出力をサポートしています。また、2チャンネルではエクストリ ームスピード出力を実装しています。Noble NB4 Pro+に携帯電話ホルダーを装着すれば、リアルタイムモニタリ ングの利便性が向上します。モデルカーやボートにも対応しており、USBシミュレーター機能も標準で有効になっ ています。

2.1 システム機能

AFHDS3(第3世代自動周波数ホッピングデジタルシステム)は、新たに開発されたデジタル無線システムです。単 ーアンテナによるテレメトリー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をサポートしています。WS2Aワ イヤレスシステムと最新の2.4GHzチップの利点を活かし、チャンネル数、チャンネル解像度、通信距離、耐干渉性、 遅延を動的に設定することで、多様なユーザーのニーズに対応します。

対応機種 一方向 / 双方向 リアルタイムデータ 送信	このシステムは、一方向および双方向の通信接続に対応しています。送信機が一方通行でデータを送信する場合、受信機はそのデータを受信します。送信機が双方向通信を行う場合、受信機は送信機からのデータを受信できるだけでなく、送信機は受信機や温度・速度センサーモジュールからの情報も取得できます。 これにより、モデルの制御の信頼性が向上し、現在の状態に関する情報を把握することが可能です。
未補正データ伝送	独立した無補正データ送信モジュールがRFシステムに組み込まれており、飛行制御データを含む様々な種類のデータを送信できます。
インテリジェントRF コンフィギュレーション	システムは、ハードウェア構成、認証方式、伝送データ量、干渉対策、遅延要件、通信距離の各要件に応じて 、対応するRFコンフィギュレーションをインテリジェントに最適化し、ユーザーの要求仕様を満たします。
マルチチャンネル 周波数ホッピング	このシステムの帯域幅は、2.402GHz ISMバンドから2.480GHzまでです。インテリジェントRFコンフィギュレーショ ンにより、RF構成の必要性に応じて、異なるRF構成、異なる電源オン時間、異なる周波数ホッピング方式、そ して同一周波数との干渉を積極的に回避するための異なる周波数ポイントの使用を通じて、最適な通信を 実現します。
ユニークD 認識システム	送信機と受信機はそれぞれ固有のDを持っています。両者がバインドされると、そのDが保存されます。システム動作時、Dが一致した場合にのみ接続が確立され、一致しない場合は両者間に接続は確立されません。この独自のD認識システムにより、システムの安定性と信頼性が向上し、干渉に対する耐性が高まります。
低消費電力	本システムは高感度かつ低消費電力の部品で構成されており、高い受信感度を維持しつつ、消費電力は標 準的なFMシステムの10分の1という低さです。これにより、電池寿命を大幅に延ばすことができます。



2.2 送信機の概要



注:正常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電源を切ってください。 (操作方法:送信機のグリップ上部にあるハンドルの接着面を剥がすか、ハンドルごと取り外します。細めの工具 を使用し、グリップ右側の丸い穴(上図参照)に差し込み、奥にある強制スイッチボタンを押します。ボタンを押 すと、送信機は直ちにシャットダウンされます。)









ベース電源ボタン:短く押すと送信機ハンドルと外部機器のバッテリーを充電できます。2秒間長く押すと、電源を オフにできます。



2.3 受信機の概要(FGr8B/FGr4B)



FGr8B



FGr8BまたはFGr4B受信機を実装する際には、最適な信号品質を確保するべく、受信機アンテナを垂直方向に立て、金属部から適切な距離を確保することを推奨いたします。

2.4 ステータスインジケーター(受信機のLED)

ステータスインジケータは、受信機の電源投入状態と動作状況を示す目的で使用されます。 消灯:電源が接続されていません。 赤点灯:受信機はオンで動作しています。 早く点滅:受信機がバインドされています。 ゆっくり点滅:バインドされている送信機がオフになっているか、信号が途切れています。 3回点滅して1回だけ点灯する状態:受信機はファームウェアアップグレード状態です。

<u>FLY</u>FKY

3. はじめに

操作を行う前に、以下の手順に従ってバッテリーを取り付け、システムを接続してください。

3.1 送信機への電池取り付け

⚠ 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。

Noble NB4 Pro+には2つのバッテリーが搭載されており、1つはハンドル部に、もう1つは取り外し可能なベース部にあります。

ベースの取り付け方法:

- 1. 送信機のグリップ部分が、ベースの背面から少しだけはみ出すように、両者を並べてください。
- 2. ベース接点をハンドル下部の穴に丁寧に挿入します。
- 3. ハンドルをしっかりと握り、バッテリーを奥に引いてください。しっかりと固定されると、カチッという音が聞こえるはずです。

ベースの分解手順:







③ ベースを取り外す



ハンドル内蔵バッテリーの交換手順:

- 1. 最初にグリップ部分を取り外し、続いてハンドルに装着されているバッテリーカバー(18650バッテリーカバー)を取り外してください。
- 交換する18650バッテリーを取り外した後、満充電の18650バッテリーのマイナス極をスプリング付きのバッテリーコンパートメントの端に合わせ、スプリングを押してバッテリーを取り付けてください。
- ハンドルバッテリーカバー(18650バッテリーカバー)を閉じ、グリップを取り付けたら、電源を入れて送信機が正常に動作するかテストしてください。

注釈:

ハンドル内蔵バッテリーを交換する前に、送信機の電源が完全に切れており、すべての接続が外れていることを確認してください!

ハンドル内蔵バッテリーを設置する際は、バッテリーのプラス極とマイナス極の 向きに注意してください。

グリップの取り外しおよび取り付け作業時は、グリップが破損しないよう、操作時の力加減に注意し、「11.4 グリップの取り外し方法」「11.5 グリップの取り付け方法」の項を参照してください。



<u>FLY</u>SKY

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 電源オン

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。 ※必ず受信機の電源を先に入れてください。

- 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。 受信機が正しく設置され、電源が入っていること。
- 2. 画面がオンになるまで電源ボタンを押したままにします。
- 3.
 ⑧ でSYSTEM(システム)を選択し、メニューの[Language]から日本語をタップして言語の変更を行って ください。

電源投入後、現在のモデルにフェイルセーフを設定するかどうかを確認するウィンドウがポップアップ表示され ます。フェイルセーフ設定を無効にするには、[NO]をタップするか、[SYSTEM]メニューから[フェイルセーフ警告] をオフにしてください。

⚠ 注意	損傷や怪我を避けるため、注意して操作してください。
▲ 注意	スロットルが最低位置にあり、すべてのスイッチが上向きに設定されていることを確認してください。

4.2 バインディング

送信機と受信機をバインディング(信号を記憶させること)する場合は、次の手順に従ってください。

注記:

AFHDS3プロトコルを搭載した受信機には、【クラシック受信機】と【拡張受信機】があります。バインディングする受信機の 種類をご確認ください。

【クラシック版】対応受信機 FGr4、FGr4S、FGr4P、FTr4、FTrIO、FTrI 6S(ポップアップメニューが表示されます) 【拡張版】対応受信機 FGr4B、FGr8B、FGrI 2B、FTr8B、FTrI 2B、GMr、TMr

- ●信機(FGr4B)に電源コードを任意のインターフェースに接続します。
 バインドボタンを数秒間押してください。受信機が素早く点滅します。
 ※バインドする前に、送信機が他の受信機に接続されていないことを確認してください。
- 2. 送信機の電源を入れ 🕲 で[RX設定]を選択し、メニューから[バインド設定]を選択する。
- 3. 拡張受信機 をクリックします。[スタートCH設定]メニューで、必要に応じて該当するチャンネルをクリックし 【 をクリックして前の インターフェイスに戻ります。※デフォルトは[ステリング]となっています。
- 4. [バインドスタート]をクリックする:

AFHDS3 2 Way: バインドが成功すると、ステータスインジケータは点灯したままとなり、送信機は自動的にバインドモードを終了します。

AFHDS3 1Way:バインドが成功すると、ステータスインジケータがゆっくりと点滅しますが、送信機のバインドモードはバックアイコンにタッチして手動で終了する必要があります。

- 5. バインドが完了したら、受信機から電源コードを取り外します。
- 6. すべてが期待通りに機能することを確認する。そうでない場合は、上記の手順を繰り返してください。 このバインディング手順は、Noble NB4 Pro+送信機とFGr8B/FGr4B受信機にのみ適用されます。受信機によってバインディング 手順は異なります。詳細および関連するユーザーマニュアルについては、公式ウェブサイトを参照してください。



4.3 送信機のLEDインジケーター

送信機のLEDの色はカスタマイズすることができ、オプションで定義された5色(赤、緑、青、黄、白)から1つを選択し LEDの明るさを調整することができます。また、[バッテリーインジケーター]機能を使用することで、LEDディスプレイ を消灯させたり、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セクションを参照してください。

4.4 電源オフ

以下の手順に従って、システムの電源を切ってください

- 1. まず受信機の電源を切ってください。
- 2. 画面が消えるまで送信機の電源ボタンを押し続ける。

ふ 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。破損や重傷の原因となります。



RXのバッテリー容量

5. メイン画面

メイン画面には、主に送信機の電圧情報、機能ステータスなど、機種に関連する情報が表示されます。 メイン画面の表示は、必要に応じてカスタマイズすることができます。 最大8つの状態とデータを表示することができます。 メイン画面左スライド: チャンネル表示、右スライド: 上方向スライド:タイマー 下方スライド:タイマー システム設定。設定を変更する必要がある場合は、[8.12 クイックアクセス]を参照してください。



アイコンを2秒間タップし続けると、画面 がロックまたはロック解除されます。

機能ステータスバー

ファンクション・ステータス・バーは、様々なファンクションのステータスを表示します。機能アイコンが明るい色で表示されている場合はアクティブ、薄いグレーで表示されている場合は非アクティブです。





リセットアイコン

設定パラメータをリセットします。

この機能は現在無効であり、すべての設定は無効 であることを示す。



この機能は現在有効で、すべての設定が有効になったことを示す。



6. 機能設定

詳細な機能とその使い方を紹介。

備考:

- 1. この送信機の工場出荷時のデフォルト状態では、CH1~CH4の機能を設定することができます。
- 3. 機能メニューは受信機のプロトコルによって異なる場合があります。実際の製品メニューが優先されます。

6.1 REV(リバース設定)

REV(リバース機能)は、サーボやモーターの向きをシステムの制御に対して修正するために使用します。例えば、ステアリングサーボが模型の中に収まるように逆さまに取り付けられている場合、システムのステアリングホイールを回すと、サーボは逆方向に動いてしまいます。これを修正するには、CH1を逆にしてください。

条件(COND)機能はREV(リバース機能)にも対応しており、コンディション1とコンディション2それぞれにREV(リバース機能)を設定できます。これにより、使用条件に応じて異なるチャンネル方向を設定することが可能になります。

セットアップ:

- 1. チャンネル名の横のボックスをタッチします。チャンネルがノーマルモードの場合、ボックスは 「ノーマル」と表示され、リバースモードの場合は「リバース」と表示されます。
- 2. すべてが期待通りに機能していることをテストしてください。

6.2 EPA(エンドポイント設定)

EPA (エンドポイントアジャスト)とは、チャンネルの可動範囲の限界のこと。ローエンドポイントとハイエンドポイントの2つのエンドポイントがある。

セットアップ:

- チャンネルのローエンドポイントまたはハイエンドポイントのボックスをタッチするか、対応するコントロールを制限したいディクションに移動します。選択されたエンドポイントがハイライトされます。
- 2. "+"と"-"を押して終点位置を変更します(押し続けると調整が加速されます)。最大は120 %、最小は0%です。
- 3. すべてが期待通りに機能していることをテストしてください。







6.3 SUBTRIM(サブトリム設定)

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。

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。

セットアップ:

- 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 D/R(デュアルレート設定)

チャンネル 1 とチャンネル 2 の出力レート(ST Rate、D/R前進、D/R後進)を設定します。

設定可能な値の範囲は 0~100% です。初期値は 100% です。画面の下部にあるス テアリングバーとスロットルバーは、それぞれこの2つのチャンネルのリアルタイム状況を 表示します。

条件(COND)機能はD/R機能にも使用でき、コンディション1とコンディション2それぞれ でレートパラメータを設定できます。VR/TRコントロールなどを割り当てることで、これら の機能パラメータを素早く調整できます。

セットアップ:

- 1. 設定したいオプションをタッチする(オプションが選択されるとハイライトされます)。
- 2. 必要に応じて、「+」と「-」を使ってパーセンテージを変更します。「+」をクリックするとレートが 上がり、-「-」をクリックすると下がります。
- 3. 期待通りに動作しているかテストしてください。

6.5 CURVE(カーブ設定)

チャンネル1(ステアリングカーブ)とチャンネル2(前進カーブ、ブレーキカーブ)のデータ変化率を 設定する。

この機能はデフォルトで有効になっています。クリック 🖸 この機能を無効にします。この機能を 無効にすると、アイコンは次の 🛐 ように変わります。

スイッチコントロールなど、機能を素早く有効/無効にするコントロールを割り当てる。

条件 (COND) 機能はD/R機能に対応しており、コンディション1とコンディション2それぞれでカー ブパラメーターを設定できます。



Left 0% Right 0%

ıl 1: Flysky 01 🛛 RX 🛛) TX)
Subtrim	
Steering	L 0
L(R
Throttle	В 0
B(F
CH3 (AUX. 3)	L 0
L(H
CH4 (AUX. 4)	L 0
L(H
○ − +	· <





ST Curve (ステアリングカーブ)

チャンネル1のデータ変更レートを設定する。

[タイプ]:カーブの変化形式を設定します。指数[EXP](滑らかなカーブ)またはARC(ベンド位置調整可能)に設定できます。デフォルトはEXPです。

[Mode](モード): カーブの調整モードを設定します。「デュアル」(左右同期調整)または 「シングル」(左右独立調整)に設定できます。

左:モードが シングルに設定されている場合に調整可能な左 レート。チャンネル 1 の左 ターンカーブを個別に調整するために使用します。

右:モードが シングルに設定されている場合に調整可能な右 レート。チャンネル 1 の右 ターンカーブを個別に調整するために使用します。

ポイント:ポリラインの折り返し点の位置を設定します。

セットアップ:

- 1. ST Curveをタッチする。
- 2. タイプまたはモードをタッチして、対応するタイプとモードを設定する。
- 3. 必要に応じて、「+」と「-」を使ってパーセンテージを上げたり下げたりしてください。
- 4. テストして、すべてが期待通りに動作していることを確認する。

さらに、VR/TRコントロールなど、レートを素早く調整するためのコントロールを割り当てます。

前進カーブ (Forword Curve)

チャンネル2のデータ変更レートを設定する。

[タイプ]:カーブの変化形式を設定します。エクスポネンシャル[EXP](滑らかなカーブ) 、ARC(折り曲げ位置調整可能)、マルチフォールドCRV(折り曲げ位置固定、計9点)に 設定できます。デフォルトはEXPです。

[ポイント]:ポリラインの折り返し位置を設定します。

[レート]:曲線のレートを設定します: カーブのレートを設定します。

機能の設定手順については、前の説明「ST Curve」を参照してください。 さらに、VR/TRコントロールなど、レートを素早く調整するためのコントロールを 割り当てます。

ブレーキカーブ (Brake Curve)

ブレーキまたは後退時のチャンネル2のデータ変更レートを設定します。

機能設定の手順とパラメータの説明については、前の説明[ST Curve]を参照してください。









6.6 TIMER(レースタイマー設定)

この機能は様々なタイマーを設定することができ、モデルの総走行時間、競技に費やした特定の時間、送信機の走行時間などを計算することができます。

タイマーには3つのモードがあります。

アップタイマー

時計をゼロからスタートさせます。 アップタイマーをクリックし、[スタート]をクリックするとタイマーがスタートします。[ストップ]をクリック するとタイマーが停止します。[リセット]をクリックすると、レースタイマー機能が初期値に戻ります。

ダウンタイマー

設定時間からカウントダウン、最短は1秒。最短で1秒になるとリマインダーが発信されます。カウントダウンが1分未満の場合、30秒、20秒、15秒で音声でお知らせします。そして秒読みの時間が10秒を切ると、毎秒カウントダウンを音声でお知らせします、タイマーが0になると、タイマー時間が終了したことを知らせる音声(及び振動)が流れ、アップタイマーが起動します。 設定は[ダウンタイマー]をクリックします。[分]または[秒]をクリックし、[+]または[-]をクリックして時間を変更します。※「-」を長押しすると調整が加速されます。最大時間は99分59秒です。

ラップタイマー

各ラップを記録します。

[スタート]をクリックするとタイマーがスタートします。ラップをクリックすると、ラップ数を音声で案内し次のラップを計測します。タイマー画面は3秒間停止し、次のラップ時間を表示します。ラッ プタイムはラップメモリーに記録されます。最大ラップ数は99で、最小ラップタイムは3秒以上でなければなりません。

ラップメモリー

ラップタイムの結果を記録します。

[ラップメモリー]をクリックして入力すると、合計タイムと平均タイムがメニューに表示されます。 【をクリックすると前の画面に戻ります。リスト内の最長のラップは赤で表示され、最短のラップ は緑で表示されます。

スロットルスタートタイマー

設定したスロットル値でタイマーをスタートさせることができます。 2 をクリックしてこの機能を 有効にします。「-」をクリックしてスロットルスタート 値を変更します。「-」を数秒間押すと、スロッ トルスタート 値が加速します。値の変更レベルは 1 %で、レベルの範囲は 1% ~ 100% です。 [TH Stop] をクリックし、[+] または [-] でスロットルストップ値を変更します。 スロットルストップ 値はスロットルスタート値より小さくする必要があります。

また、ボタン設定で指定したボタンで、タイマーを素早く有効 / 無効にすることができます。タイマーをリセットするには、ボタンを数秒間押します。









6.7 ASSIGN(ボタン割り当て)

ボタン割り当ては、キーやスイッチを様々な機能に割り当てて、素早くスイッチやコントロールを行うために使用します。画面表示でベースカラーがグリーンボタンは、その機能が設定されていることを示します。

ボタンは複数の機能または補助チャンネルを同時に制御するために割り当てることが できます。割り当て後、ボタンを管理する場合、ポップアップウィンドウが表示され、リアル タイムの値または状態を表示します。

注:チャンネル数は[チャンネル番号定義]に従います。さらに、補助(AUX)機能で補助チャン ネルをボタンに割り当てることができます。

TR Controls(TRコントロールズ)

TR1-FB、TR1-LR、TR2-FB、TR2-LR、TR3、TR4の6つのキーまたはノブは同じ機能を持ち、ファン クションパラメーターを素早く調整することができます。 [ボタンタイプ]でSDR(1方向)または2 DR(2方向)に設定します。

TRコントロールがS DRに設定されている場合、設定されたファンクションやチャンネルファンクションの有効、無効、切り替えを素早く行うことができます。

TRコントロールを2 DRに設定した場合、[タイプ]をノーマルに設定すると、ファンクションパラメー ターを素早く調整するためにファンクションを設定できます。[タイプ]を2 POS(2ポジション)に設 定すると、ファンクションと補助チャンネルを素早く設定して、ファンクションの有効/無効やチャ ンネルの状態を素早く切り替えることができます(2ポジション)。

[タイプ]: ノーマル、2 POS、3 POS のいずれかに設定します。

[ファンクション]と[ファンクション2]: このキーまたはノブに機能を割り当てます。 [方向]を選択します: このボタンまたはノブの NOR(ノーマル)または REV(リバース)を 設定します。

[モード]を選択します: "トリガー "を選択した場合、キートリガーによってチャンネルデータがー 度変化します。キーを離すとキー操作前の状態に戻ります。"ターン "を選択した場合、ボタン がリバウンドしてもチャンネルデータはトリガー時の状態を維持します。

[ステップ] 1回の操作で変化する値を調整するためのステップです。「1」はキーを1回動かす ことを意味し、値の変化レベルは1、レベル範囲は1~120、ユーザーは必要に応じて調整する ことができます。

セットアップ:

- [TR1-FB]または他のボタンアイコンをタッチします。2 DRが初期設定です。
 [ボタンタイプ S DR] キーまたはノブが、有効、無効、または一方向からの切り替えを個別に制御できることを意味します。
 [ボタンタイプ2 DR] キーまたはノブが 2 方向(上方向と下方向)に機能またはチャネルの値を調整できることを意味します。
- 2. [タイプ]をクリックし、必要に応じて[ノーマル]、[2 POS]、[3 POS]を切り替えます。
- 3. [タイプ]が[ノーマル]に設定されている場合、[ファンクション]または[ファンクション2] 【を タッチして次のメニューに入ります。
- 4. [方向]の右側にある[ノーマル]をクリックします。すると[リバース]が表示されます。これはこのボタンの実際の操作と出力が逆であることを示しています。
- 5. [ステップ]をクリックし、[+]または[-]で値を変更します。 [タイプ]が[2 POS]または[3 POS]の場合、ステップを調整することができます。 Type が [3 POS] の場合、"トリガー"または "ターン" に設定できます。

6. すべてが期待通りに機能していることをテスト。









シングル方向への切り替え

- 1. [TR1FB]または他のキーアイコンをクリックしてサブメニューに入り、ボタンタイプの[2 DR] をクリックします。ボタンタイプを切り替えると、現在のキー設定が失われる可能性があり ます。
- 2. [TR1-F]または[TR1-B]をクリックすると、機能設定画面が表示されます。
- 3. [ファンクション]または[ファンクション2]アイコンをクリックし、対応する機能をクリックします。 【をクリックすると前のレベルの画面に戻ります。
- 4. [方向]の右側にある[ノーマル]をクリックすると[リバース]に切り替わります。ボタンの操作 が逆であることを示します。
- 5. [モード]をクリックし、モードをトリガーまたはターンに設定する。
- 6. すべてが期待通りに機能していることをテストしてください。



VRコントロール

VR1-L、VR1-R は、TR 制御を 2 DR に設定した場合、TR 制御と同様の機能を持ちます。ただし、VR のステップ調整はできません。

VRノブ[タイプ]を[ノーマル]に設定すると、ファンクションパラメータを素早く調整するためのファ ンクションをアサインすることができます。[タイプ]を[2POS]または[3POS]に設定すると、ファン クションやAUXチャンネルを設定して、ファンクションの有効/無効やチャンネルの状態(2ポジ ション/3ポジション)を素早く切り替えることができます。

[レート]:角度の大きさを設定します。

[オフセット]:角度の中立位置を設定します。

その他のパラメーターの意味と機能設定については、上記のTRコントロールを参照してください。





17



SWコントロール

SW1L、SW1R、SW2、SW3の各キーにファンクションやAUXチャンネルを割り当てし、ファ ンクションの有効/無効やチャンネルの状態を素早く切り替えることができます(2ポジシ ョン)。SW2とSW3をコンビネーションスイッチとして組み合わせた場合、TRコントロールが 2DRに設定されているときは、コンビネーションスイッチの機能はTRコントロールと同様で す。

注:デフォルトのキータイプはSBTN(シングルボタン)です。[ボタンタイプ]の右側にある [SBTN]アイコンをクリックすると、CBTN(コンビネーションボタン)に切り替わります。

ステアリングホイールとスロットルトリガー

ファンクションやAUXチャンネルを割り当して、ファンクションパラメーターやチャンネル状態を素早く調整。

注:ステアリングホイールには常にCH1、スロットルトリガーにはCH2が割り当てられており、これら で模型のステアリングと前後進を制御します。ステアリングホイールやスロットルトリガーに補助 チャンネルや補助機能を割り当てる際は、模型の損傷やその他の危険を防ぐため、それらが正 しく設定されているか必ず確認してください。

キー割り当て

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します。

●をクリックすると[キー割り当て]に入ります。 対応するボタンを直接クリックして機能を設定することができます。



♥ クリックするとサーボビュー メニューに入ります。





6.8 AUX(補助設定)

Noble NB4 Pro+には、ステアリング用のCH1とスロットル用のCH2という2つの固定チャンネルが あります。これら2つのチャンネルは常に割り当てられています。もし固定チャンネルを増やす必 要がある場合は、この機能を使用して、補助チャンネルを割り当てることができます。 注:チャンネル数は「チャンネル数定義」に従います。

チャンネル名の事前選択:

- 1. [CH5 (AUX.5)]または他のチャンネルをクリックし、ネームを設定する画面に入ります。

チャネル名を設定します:

[ネーム]オプションをクリックして希望のチャンネル名を設定します。[Enter]を押して確認します。【 をクリックすると前のレベルの画面に戻ります。

名前は英数字と記号を組み合わせて自由に設定できます。

いくつかの機能の状態が、モデルの実際の状態と正反対である場合。

リバーススイッチ機能で調整できます。調整後は、機能の状態がモデルの実際の状態と一致するようになります。

■を押して逆機能をアクティブにし、機能のリアルタイムのステータスを表示することができます。



コントロールを設定する

チャンネルをコントロールするコントロールを設定します。設定手順は[割り当て]をご参照ください。

● をクリックして[キー割り当て]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見ることができます。対応するボタン機能を直接クリックして機能を設定することができます。





6.9 MODEL(モデルメモリー設定)

モデル機能は、メインメニューでの表示順変更、リセット、名前変更、コピー、カスタマイズなど、モデルの管理に使用します。Noble NB4 Pro+には、最大25のモデルを保存できます。

モデルを選択

モデルを選択するには モデル選択をタップし、リストからモデルをタッチします。

オートサーチレシーバー

2Wayバインディングが成功したモデルは、受信機オートサーチ機能を使って切り替えられます。 ただし、受信機側のモデルの電源が入っている必要があります。

◎ をクリックすると、「受信機を検索しています」と表示されます。電源が入っている受信機に対応する機種が検索されると、自動的にその機種に切り替わります。

モデル名

モデル名:[FlySky 01]をクリックした後、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]キーをクリックして設定を保存します。 【をクリックして戻ります。

使用するチャンネル数

この機能では、チャンネル数を2から18まで選択できます。

チャンネル数を多い方から少ない方に切り替えると、モデルデータはリセットされます。「はい」をク リックすると、正常に切り替わります。

チャンネル数を少ない方から多い方に切り替える場合、モデルデータはリセットされません。切り 替え後、再バインドが必要です。「はい」をクリックすると、正常に切り替わります。

「CH2(Fast)」を選択すると、ステアリングとスロットルの2チャンネルのみが使用可能になります。 これにより操作がしやすくなり、チャンネルディレイの体感が向上します。初心者の方や、スロット ルスピードの違いを楽しみたい方におすすめの機能です。







RF Setup(無線周波数の設定)

送信機と受信機のRFプロトコルのセットアップと、RFモジュールのファームウェア・アップデートが含まれます。

RF基準

送受信機の RF プロトコルを選択します。

[AFHDS3 1 Way]です: 低遅延が特徴で、1台の送信機で複数の受信機を接続できます。リター ンデータを必要としない機種に適用されます。

[AFHDS3 2 Way]:] 双方向リターン機能により、レシーバーやセンサーからのフィードバックデータ を返すことができ、1台の送信機から1台の受信機への接続を実現します。

[Mini-Z(EVO)」:] FS-minizRF3受信機と組み合わせて、京商Mini-Z EVOカーの制御に使用します。 チャンネル数は固定(ステアリングとスロットルの2チャンネル)。

[Mini-Z(EVO2)]:] FS-minizRF3受信機を使用し、京商Mini-ZEVO2カーを制御します。チャンネル数は固定です(ステアリングとスロットルの2チャンネル)。

Mini-Z(FHSS)」:] 京商FHSS受信機に対応し、京商Mini-Z FHSSの車両を制御できます。チャンネル数は固定です(4チャンネル)。

FS-RM005 RFモジュールは、Noble NB4 Pro+送信機に対応しています。京商Mini-Z(FHSS)のみ対応。

FS-RM005 RFモジュール使用時のバインド手順

送信機ベースのモバイル電源を外し、RFモジュールを送信機ハンドルに正しく差し込みます(右図)。

- 1. [モデルメモリー]をクリックします。[無線周波数の設定]を選択し、[RF基準]からMini-Z(FHSS)に設定します。
- 2. FS-RM005 RFモジュールを挿入し、送信機ベース電源を再度取り付けます。
- 送信機に電源コードを接続します。受信機の電源を接続した状態で、受信機バインドキーを押します。この時、受信機のLEDが早く点滅します。
 動作モードは、受信機のバインド状態によって異なります。

Mini-Z(FHSS)を選択しない場合、FS-RM005RFモジュールはRF送信機能を持たず電源もOFF になります。

- 4. [RX設定]をクリックし、[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。.
- 5. 正常に動作しているか確認してください。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

- 1. [RF基準]をクリックしてサブメニューに入ります。
- 変更したプロトコルをクリックしてください。プロンプトボックスがポップアップした後「はい」を 選択し 【 をクリックして前の画面に戻ります。
- 3. RF基準を切り替えた場合、モデルはリセットされ、再度バインディングが必要になります。

アップデートRF

RF更新機能は、内蔵RFモジュールのファームウェアを更新するために使用します。送信機のファ ームウェアを更新した後、システムから「RFが失敗しました」または「受信機のバインドが失敗しま した」と表示された場合は、RFモジュールのファームウェアを更新する必要があります。 [Update RF] をクリックし、表示された確認画面で [Yes] をクリックしてください。更新の進行状 況を示すプログレスバーが表示されます。数秒待つとアップデートが完了し、送信機は自動的に アップデートインターフェースを終了します。

もし送信機がRF更新ステータスに入れない場合は、RFモジュールが搭載されていないか、故障している可能性があります。







レースモードに設定

この機能を使用して、低信号アラームとテレメトリー ロス アラームを素早く無効にし、関連する信号アラームを効果的にオフにします。この機能を使用して、レース前に低信号アラームとテレメトリーロスを無効にすることをお勧めします。レース後、実際の使用シナリオに基づいて、これら2つのアラーム機能を再度有効にするかどうかを決定できます(有効にするには、 20 > でRX設定に移動します)。

セットアップ:

- 1. [モデルメモリー]をクリックします。
- 2. [レースモードに設定]をタップすると、設定が成功したことを示すメッセージがポップアップ 表示されるので、[終了]をタップしてポップアップウィンドウを閉じます。

「レースモードに設定」を再度タップすると、システムがすでにレースモードであることを 示すポップアップメッセージが表示されます。これは、関連するアラームが無効になっ ていることを意味します。「OK」をタップしてポップアップウィンドウを閉じてください。



Custom Main Menu (カスタムメインメニュー)

メインメニューの並べ替えや機能の表示をカスタマイズすることができます。

小さなボックスをクリックすることで、メニューへの表示・非表示を切り替えられます。メニューの順番を調整したい場合は、移動したいメニューを選択(ハイライト表示されている状態)し「上に移動」または「下に移動」をタッチして、メニュー内の位置を変更して ください。

					1: Flysky 01	RX 🔀 TX 🛄 🗋
1: Flysky 01 RX	X TX 🚺			1. Flusky 01 - PX	Custom Mair	n Menu
Custom Main Me	nu			Custom Main Menu	Main Menu	Disp
Main Menu	Disp					
·			1: Flysky 01 🛛 RX 🔀	Main Menu	21. FUEL	
1. REV			Custom Main Menu	17. NEUTRAL		
		1: Flysky 01 RX 🔀	Main Menu		22. COND	1:Flysky 01 🛛 RX 🔀 TX 🔳
2. EPA		Custom Main Menı		18. IDLE UP		Custom Main Menu
	1: Flysky 01 RX 🗙	Main Menu	T3. SPEED		23. LOGIC	Main Menu Disp
3. SUBTRIM	Custom Main Men			19. ENG CUT		
	Main Menu	9. MODEL	14. MIXES		24. BOAT	25. DISPLAY
4. D/R			45 400	20. CRUISE		
	5. CURVE	10. SENSOR	ID. ABS		Move Up	26. SVC 🗹
Move Up Mov	e			Move Up Move		
	6. TIMER	11. RX SET			\cap	27. i-BUS2 🗹
\bigcirc				\frown	••	
	7. ASSIGN	12. SYSTEM	Move Up	()		28. BEGINNER
	8. AUX	Move Up Move	$\hat{\mathbf{n}}$			30. HELP 📈
	Move Up Move	\bigcirc	1			Move Up Move Down
		· م				
	\bigcirc	/				

Model Reset (モデルリセット)

モデルリセットをクリックし、ポップアップメッセージが表示されたら「はい」を選択するとモデルリセットが完了します。

Copy Model (モデルコピー)

モデルをコピーするには モデルコピーをクリックし、リストからコピーするモデルをタッチします。次にリストからコピー先のスロットを選択します。ポップアップ メッセージが表示されたら「はい」をクリックします。

Save As Default Data(初期データとして保存)

現在のモデルデータをユーザーの初期データに設定する。 [初期データとして保存]をクリックし、ポップアップメッセージが表示されたら[はい]をクリックします。 注 [ファクトリーリセット]操作後は、工場出荷時のデータに戻ります。

Reset To Default Data(初期データヘリセット)

現在のモデルデータをユーザーのデフォルトデータに設定する。 [初期データへリセット]をクリックし、ポップアップメッセージが表示されたら[はい]をクリックしてリセットします。

Import or Export Model (モデルイン/エクスポート)

FlySky公式サイトからダウンロードできるFlySky Assistantでモデルのインポート・エクスポートを行い、PC上で操作することができます(送信機のメニューに戻る必要はなく、直接操作できます)!



6.10 SENSOR(センサー設定)

受信機が受信したセンサー情報を送信機に表示する機能です。 受信機に接続されている全てのセンサー(センサータイプ、D、リアルタイム値)を表示します。 ホーム画面からも素早くアクセスできます。 この機能は、AFHDS 3 2 Way プロトコルを使用して受信機が送信機にバインドされている場合に使 用できます。

Display Sensors(センサー表示)

このリストには、センサータイプ、D、リアルタイム値、極性およびリミット値を含む、このトランスミッター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]: センサーの種類を表示します。[D]:センサーの番号を表示します。[数値]: センサー の数値を表示します。

初期値では、リストの0番には、TX電圧、RX電圧、シグナルの強さ、SN比、ノイズ、BVD電圧 が 表示されます。

No.1 はスレーブ (セカンダリ) 受信機のリターン情報です。

No.2 は受信機に接続された最初の外部センサーで、以降最大 14 台のセンサーをサポートします。

このリストの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、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、その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。

[センサー限界値]: 接続されているセンサーの極値情報を表示します。クリックすると、極限値を 表示するサブメニューに入ります。

[タイプ]: センサーのタイプを表示します。

[極性(Polarity)]: 対応するセンサーが記録する極性、最大、最小、または「/」を表示します。 [数値]: 対応するセンサーの実際の限界値を記録・表示します。

🕟 をクリックしてすべての記録を消去します。

注:「/」は、極値が記録されないことを示す。









i-BUSシリーズセンサー接続図



注意事項:

 AFHDS 3 クラシックエディション受信機を使用する場合: 「RX SET」メニューで「RX Interface Protocol」を選択し、「i-BUS」を選んで保存し、終了してください。その後、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。その他の手順はすべて同じです。

拡張版受信機を使用する場合:
 「New Port interface」を「i-BUS in」に設定する必要があります。

温度センサー(FS-CTM01)

様々な部品の温度を監視するために使用します。送信機を介して部品の温度をモニターし、 アラームを設定することも可能です。

- 1. FS-CTM01センサーと受信機、または受信機に接続された他のセンサーを、上記と同じ 方法で接続してください。
- 2. スポンジ状の両面テープを使って、温度プローブを監視したい部分(モーターやバッテリ ーなど)にしっかりと貼り付けてください。
- 3. 送信機の電源を入れ、[センサー] → [センサー表示] へ進んでください。「タイプ」欄に「 温度」と表示され、「数値」欄に温度データが表示されていれば、取り付けは成功です。



電圧センサー(FS-CVT01)

モデルのバッテリー電圧を監視するために使用します。送信機からバッテリー 電圧をモニターし、アラームを設定することも可能です。

- 1. FS-CVT01 センサーと受信機や他のセンサーを上記と同じ方法で 接続します。
- 2. 赤と黒のワイヤーのピンを、テストするバッテリーのプラグに差し込みます。 赤線は電源のプラス極、黒線は電源のマイナス極です。正しく接続してく ださい。
- 送信機の電源を入れ、[センサー] → [センサー表示] へ進んでください。「 タイプ」欄に「外部電圧」と表示され、「数値」欄に電圧データが表示され ていれば取り付けは成功です。

スピードセンサー(FS-CPD01、FS-CPD02)

速度センサーは、モーターの回転速度を測定するために使用します。

「モータースピード」はセンサーがモーターの速度を測定していることを示し、「Orpm」は現在の速度測定値です。

磁気誘導式スピードセンサー (FS-CPD01)

- 1. FS-CPD01 センサーと受信機や他のセンサーを上記と同じ方法で接続します。
- 2. センサーを磁石の横に置き、磁石をテストする軸の回転位置に固定します (例:模型車のホイールハブ内)。
- 3. センサーを磁石から2mm以内に置き、磁石のS極またはN極がセンサーと平行 になるように配置してください。

送信機の電源を入れ、[センサー] → [センサー表示] を選択します。ホイールを回 し、[タイプ] 欄が「RPM」になり、[数値] 欄のRPM値 (Orpm) が変化すれば、取り付け は成功です。そうでない場合は、上記の手順を繰り返してください。

光誘導式スピードセンサー(FS-CPD02)

- 1. FS-CPD02 センサーと受信機や他のセンサーを上記と同じ方法で接続します。
- センサーと反射シールをテストする軸の回転位置に固定します。ステッカーは平らな状態を保ち、センサープローブに対して垂直になるようにしてください。 また、センサープローブとステッカーの間には適切な距離を保つようにしてください。
- 3. 送信機の電源を入れ、[センサー] → [センサー表示] を選択します。ホイール を回し、[タイプ] 欄が「RPM」になり、[数値] 欄のRPM値 (Orpm) が変化すれば、 取り付けは成功です。そうでない場合は、上記の手順を繰り返してください。









i-BUS2シリーズセンサー接続図





備考:

- 1. i-BUS2シリーズセンサーは、AFHDS 3拡張版受信機のみと互換性があります。接続方法については、FS-iBS01センサーの 接続図を例にしてください。他のi-BUS2センサーの接続方法も同じです。.
- 2. Ti-BUS2シリーズセンサーは、受信機のNew Portに接続し、[RX設定] > [受信機接続プロトコル] でNew Portのインターフ ェースプロトコルを i-BUS2に設定する必要があります。

i-BUS2光知覚センサー(FS-iBS01)

モーターの回転数など、機器の速度を監視するために使用します。アラームの設定も可能です。

「Motor Speed」は、センサーがモーターの速度を測定していることを示し、 「Orpm」は現在の速度測定値です。.

- 図の右に示すように、3Mシールを使ってセンサーをモデルの適切な位置に固定します。そして、光学式検出素子をモーターローターの反射面に対して垂直に配置してください。固定面は平らである必要があります。 また、ケーブルタイでモデルに縛り付けても構いませんが、その際は力を加減してください。.
- プロペラ RPMセンター 受信機

27

- 2. 上記と同じ方法でセンサーを受信機に接続してください。
- 3. 送信機の電源を入れ、[センサー]を入力し、[センサー表示]メニューを選択します。 [タイプ]欄に回転数、[数値]欄に回転数の値(Orpm)が表示が確認できれば、センサ ーの取り付けは成功です。

もし上記が表示されない場合は、取り付けが正しく行われていない可能性があります。お手数ですが、センサーの取り付け手順を再度確認し、やり直してください。

光学式検出素子とプロペラまたはローターとの間の距離は、50mm以下、または 遮光板を使用する場合は30mm以下にしてください。

注:詳しくはFS-iBS01のマニュアルをご参照ください。

i-BUS2 高度センサー(FS-iBA01)

モデルの高度を監視するために使用します。アラームの設定も可能です。

「空気圧」はセンサーが気圧をモニターしていることを示し、[Height] は高さの測定値、[Altitude]は高度の測定値を示す。

- 1. 3Mステッカーを使って、高度センサーをモデルの適切な位置に固定してください。固定面は平らである必要があります。 ケーブルタイでモデルに固定することも可能ですが、その際は力を加減して、センサーやモデルを傷つけないように注意してください。
- 2. 上記と同じ方法でセンサーを受信機に接続してください。



3. 送信機の電源を入れたら、[センサー]を入力し、[センサー表示] メニューを選択してください。メニュー画面で、以下の項目が表示されているか確認します。「タイプ」列に気圧、高度、高度「数値」列にそれらの値が表示が確認できれば、センサーの取り付けは成功です。 もし上記が表示されない場合は、取り付けが正しく行われていない可能性があります。お手数ですが、センサーの取り付け手順を再度確認し、やり直してください。

注: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)

機器の温度を監視するために使用されます。アラームの設定も可能です。

- 1. 3Mステッカーを使って、温度センサーをモデルの適切な位置に固定してください。固定面は平らである必要があります。ケーブルタイでモデルに固定することも可能ですが、その際は力を加減して、センサーやモデルを傷つけないように注意してください。
- 2. モーター、ESC、エンジンなどの温度検出対象部品には、柔らかい接着剤を使って温度検出素子を貼り付けてください。
- 3. 上記と同じ方法で、センサーを受信機に接続します。.
- 4. 送信機の電源を入れたら、[センサー]を選択して、[センサー表示]メニューを開いてください。「タイプ」列に温度が表示され、「数値」列に値が表示されていれば、センサーの取り付けは成功です。 もし上記が表示されない場合は、取り付けが正しく行われていない可能性があります。お手数ですが、センサーの取り付け手順を再度確認し、やり直してください。

注: 詳細については、FS-iBT01 のマニュアルを参照してください。

i-BUS2電流・電圧センサー(FS-iBC01)

ESC の電圧、電流、実際のバッテリー消費容量などの情報 をリアルタイムで監視するために使用されます。

- U3Mステッカーを使って、センサーをモデルの適切な位置に固定してください。固定面は平らである必要があります。ケーブルタイでモデルに固定することも可能ですが、その際は力を加減して、センサーやモデルを傷つけないように注意してください。.
- ケーブル接続図に従って、ケーブル接続を完了してください。すべてのケーブルが正しく接続されていることを確認してください。
- 送信機の電源を入れたら、[センサー]を選択し、[センサ ー表示]メニューを開いてください。。「タイプ」列に Curr 、Vol、Voltage、Current などが表示され、「数値」列にそ れぞれの電圧と電流値の表示が確認できれば、センサ ーの取り付けは成功です。 もし上記が表示されない場合は、取り付けが正しく行わ れていない可能性があります。お手数ですが、センサー の取り付け手順を再度確認し、やり直してください。



注: 詳細については、FS-iBC01 のマニュアルを参照してください。

28





<u>-Ly</u>-ky

センサーを選択

この機能では、メイン画面に表示するセンサーとそのセンサーのアラーム値の高低を設定できます。

この機能には、[TX電圧]、[RX電圧]、[信号強度]、[受信信号強度表示]など、多くのセンサ ー機能設定があります。これら対応するセンサーごとに、アラーム値の高低を設定することが 可能です。送信機を操作中、受信機の電力状態を常に監視することは困難です。受信機電 圧が低すぎると、そのまま使い続けることで電源が切れてしまう可能性があります。そこで、受 信機の低電圧アラームを必要に応じて設定することで、バッテリー残量が少ないことをプレー ヤーに知らせ、充電を促すことができます。例えば、**信号強度表示(RSSI)**は、受信信号 強度によって決まる送信機とモデル間の距離を示します。信号強度が低い場合:受信機が 弱い信号を受信していることを示し、モデルが信号を失う可能性があります。信号強度が高 い場合:受信した信号が強すぎることを示し、受信機の信号と干渉してモデルが制御不能 になる可能性があります。そのため、ユーザーは強い信号に対するアラームを設定することも できます。

セットアップ:

[TX電圧]

- メニューに入り S をタッチしてこの機能を有効にします。機能が有効になると、アイコンが S に変わります。
- 2. [Low警報]をクリックして選択します。[値]は対応するステータスのLow警報値です。 「+」または「-」をタッチしてトリガー値を変更します。[Hight警報]の設定も同様です。

[RX電圧]、[信号強度]、[受信信号強度表示]はすべて上記の手順で設定できます。





データ記録

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

この機能は、データ記録情報の表示と設定に使用します。

			──
	ill 1: Flysky 01	RX 🔜 TX [
記録するセンサーを設定します。	🗕 Data	Record 3	10 データ言
クリックすると設定画面に入ります。	100%		割り当つ
	90%		レを割り
	70%		データ
	60%		がリケッ
	50%		機能が
	40%		林える
	30%		日 わます
	10%		
ここをクリックして表示するセンサーを選	0%		
択すると、関連するデータが上部の座標	365	=======================================	選 選択し
に表示されます。	Steering		時間、約
	/	/	
ルアイコン	·		
クすると、記録されたすべてのデータが消			< ── 機能を
れます。			

座標図の実際のページ番号を表示します。

記録の開始/停止/リセットは、[割り当て] で てたコントロールで制御できます。コントロー り当てたら、そのコントロールをクリックすると 記録が一時停止し、2秒間押し続けると記録 小されます。 一時停止しているときに画面を左右に切り

とページがめくられ、関連する記録が表示さ

たセンサーのデータを表示します。横軸は 縦軸はセンサー値を表します。

無効または有効にします。

リセッ クリッ 去さ [割り当て] でコントロールを割り当ててデータ をリセットすることもできます。

データ記録設定では、記録するセンサーを選択できます。

[記録時間]:データ記録の最大時間を設定します。

[カーブ1~4]: グラフに表示する関数を選択します(設定可能な関数は下表を参照)。最大で4 つのカーブを設定できます。

[最大値]:関数に対応する最大値、つまり座標系の縦軸の上限値を設定します。この項目は、カ ーブの関数がチャンネル以外の値に設定されている場合に表示されます。

「最小値]:関数に対応する最小値を設定します。この項目は、カーブの関数がチャンネル以外 の値に設定されている場合に表示されます。

セットアップ:

- 1. 「データ記録〕をクリックし、 🗊 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る と、アイコンが 🔽 に変わります。
- 2. 目をクリックするとデータレコード設定メニューに入ります。
- 3. 曲線をクリックして入力し、必要に応じて適切な関数を選択します。 🛛 をクリックすると戻り ます。
- 4. 「最大値」をクリックし、「+」または「-」をタッチして値を変更します。「最小値」も同様の設定 です。





サポートされているデバイス、データレコードのデフォルト値と設定範囲						
	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
TT /= +++	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
	回転速度	0	5000	0~99900	100	rpm
	速度	0	60	0~300	10	km/h
	速度	0	60	0~300	10	km/h
GPS	高度	0	100	-1000~1000	10	m
	加速度	0	10	-20~20	1	m/s²
	角度	-80	80	-100~100	10	o
FXSSサーボ	角速度	-200	200	-1000~1000	10	°/s
	電圧	4	6	0~10	1	V
(Flysky袈リー小) 	電流	0	10	0~100	1	А
	温度	0	80	-100~200	10	Ĵ
	電圧	4	6	0~20	1	V
Power HD社製サーボ	温度	0	80	-100~200	10	C
	PWMデューティサイクル	0	100	0~100	10	/
	電圧	5	10	0~100	1	V
	電流	0	10	0~1000	1	А
ホビーウイング社製	回転速度	0	5000	0~99900	100	rpm
ESC	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	Ĵ
	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
 雪流及び雪圧センサー	電流	0	10	0-1000	1	А
	最大電流	0	10	0-1000	1	А
	平均電流	0	10	0-1000	1	А
	電力	0	100	0-99900	10	W
	使用容量	0	5000	0-99900	100	mAh
	電圧	4	6	0-20	1	V
i-BUS2 サーボ		0	80	-100-200	10	C
	PWMデューティサイクル	0	100	0-100	10	/

—

31


速度と距離

この機能は、モーターホイールの回転数と移動距離を検出するために使われます。 速度センサーの設定

[速度センサー]:対象のセンサーを選びます。センサーと受信機が接続されていれば、このメニューにセンサーが自動的に表示されます。2つの速度センサーまたは**[なし]**を選択できます。 [回転長の設定]:ホイールに速度センサーを取り付けている場合は、回転長を定義する必要が あります。この長さは移動距離の計算に使われます。「+」または「ー」をクリックして長さを調整し てください。

走行距離計のリセット

[走行距離計1をリセット]: 走行距離計1は、現在の移動距離を記録するために使われます。 [走行距離計2をリセット]: 走行距離計2は、総走行距離、つまり累積距離を記録するために使われます。



i-BUS2 スピードセンサーセット

この機能は、対応するセンサーの反射点の数を設定するために使用します。 [速度センサー]:センサーを選択します。 クリックして入力し、センサーを選択します。 【 をクリックすると戻ります。 [反射点]:センサーの反射点の数を設定します。つまり、この値はデバイス上の実際の反射点 の数に対応します。「+」または「-」をクリックして数値を調整します。





高度ゼロセット

この機能は、現在の高度を基準高度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D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は、 デフォルトではDが最も小さいセンサーが表示されます。

[現在の高度]:ゼロ調整後のリアルタイムの高度情報を表示します。それ以外の場合は、実際の高度情報が表示されます。

ゼロ調整を実行すると、[センサーリスト]にゼロ調整前後の高度情報が(つまり、高度と高度) 表示されます。

をクリックすると、現在の高度が実際の高度にリセットされます。クリック後、プロンプトボックスが表示されたら「はい」を選択してください。

III 1: Flysky 01 RX	🔲 TX 🚺
Altitude Zero	Set
Altitude Sensor	2
Current Height	18m
Zero Set	
\bigcirc	<
III 1: Flysky 01 RX	🔲
Altitude Zero	Set
Altitude Sensor	
Current Height	Om

GPSセット

この機能は、iBUS2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 タイムゾーンの設定、ジャイロスコープのレベル調整、GPSパラメータは画面の表示による関連 情報の取得が可能です。位置アイコン
図はメニュー上部のバーに表示されます。 [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。
【をクリックすると戻ります。

[ジャイロスコープのキャリブレーション]:ジャイロスコープのキャリブレーションを行います。キャリ ブレーションを行う前に、GPSセンサーをデバイスに正しく接続し、デバイスが水平に設置され 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」をクリックしてください。システムが自動的にキャリブレーションを実行します。 キャリブレーションが成功または失敗すると、ポップアップ画面にキャリブレーションの成功また は失敗が表示されます。失敗した場合は、再度キャリブレーションを行ってください。





33



[GPS表示]:GPSセンサーから返された情報を表示します。



- 1.「+」はピッチアップまたは右へのロールを示し、「-」 はピッチダウンまたは左へのロールを示します。
- カスタマイズにより、ホームダッシュボード領域に姿 勢角を表示できます。



電流・電圧センサーセット(電流・電圧センサーセット)

この機能は、iBUS2 プロトコルの電流および電圧センサーに適合しており、センサーデータと 関連する最大/最小データをリセットします。

[電源投入時リカバリデータ]:電流・電圧センサーの電源投入時に記録データを自動的に消去するかどうかを設定します。記録データには、最大/最小電圧、最大電流、平均電流、バッテリー消費量、稼働時間が含まれます。

項目にチェックを入れると記録されたデータは自動的にクリアされます が、チェックを入れない場合はクリアされません。

[全データ]:記録されたすべてのデータを消去します。記録されるデー 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、動 作時間が含まれます。

[すべてのデータ]をタップし、プロンプトボックスが表示されたら「はい」 を選択します。

[限界値リセット]: 最大/最小電圧、最大電流を含むすべての極値をリ セットします。

[制限値リセット]をタップし、プロンプトボックスが表示されたら「はい」を 選択します。

[電圧校正]:バッテリー電圧を校正します。校正を開始する前に、セン サーの検出線を被検出デバイスに正しく接続してください。

セットアップ:

- 1. [電圧CAL]をタップして次のレベルのインターフェースに入ります。
- [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」をクリックしてキャリブレーションを完了します。







6.11 SPEED (CHスピード設定)

CH3~CH18のステアリングスピード、前進スピード、ブレーキスピード、レスポンススピードを設定できます。

コンディション機能はSPEED機能にも使用でき、コンディション1、コンディション2それぞれのレートパラメーターを設定することができます。

注:制御するチャンネル数は[チャンネル番号定義]に従う。

[ステアリング] ステアリングチャンネルが高速で出力されているときに、サーボの対応 速度を変更します。最小ディレイは 0.00s で、最大ディレイは 10.00s です。調整ステッ プは 0.01s です。

この機能は、車両がコントロールを失う可能性のある速いステアリングで操作される場合や、車両の構造が速すぎるステアリング速度に耐えられない場合に調整するために 使用できます。

[前進]: スロットルチャンネルのレスポンススピードを設定します。

この機能は、加減速レスポンスの遅いモデル(大型トラックなど)を模倣するために使用 できます。

[ブレーキ] 車種別に使用。

ステアリング]、[前進]、[ブレーキ]は、VR/TRコントロールなど、[割り当て]機能で割り 当てたコントロールで調整できます。

CHスピード - ステアリング

セットアップ:

[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トラベル位置まで移動するときに、チャンネル出力速度を遅くする。

[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ったときのチャンネル 出力速度を遅くする。

1. [ターンスピード]または[リターンスピード]をクリックします。選択すると、この項目が強 調表示されます。.

- 2. 必要に応じて「+」または「-」をクリックして応答時間を変更する。
- 3. 設定が期待通りに正常であることを確認する。

プログレスバー1:ディレイ後のチャンネル出力速度を表示します(右図)。 プログレスバー2:ディレイが有効になる前の実際の速度を表示します(右図)。



前進速度 ▶ 旋回速度 スタート速度



<u>FLY</u>FRY

CHスピード・ブレーキ

この機能はノーマルモードのみで利用可能です。※ボートモードでは表示されません。

セットアップ:

[立ち上がり速度]:スロットルブレーキの速度を設定します。 [リターンスピード]:スロットルブレーキがニュートラル位置に戻る速度を設定します。

- 1. [立ち上がり速度]または[リターンスピード]をクリックします。選択すると、この項目がハイラ イト表示されます。
- 2. 必要に応じて「+」または「-」をクリックして応答時間を変更します。
- 3. 設定が期待どおりに正常であることを確認します。

進捗バー 1: 遅延後のチャネル出力速度を表示します(右側に表示)。

進捗バー 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)。

CHスピード - フロント

この機能は、スロットルの始動とニュートラルへの復帰の遅延を設定するために使用されます。

[起動]:スロットル加速の速度を設定します。

[リターン]: スロットルがニュートラル位置に戻る速度を設定します。

[ポイントP1]:最初の前進移動と2回目の前進移動の分割点を意味します。デフォルトのポイントは30%で、調整範囲は0~99%です。

[ポイントP2]:2回目の前進移動と3回目の前進移動の分割点を意味します。デフォルトのポイントは60%で、調整範囲は1~100%です。

[L]:最初の前進移動。

[M]:2番目の前進移動量。モード3のメニューで設定できます。

[H]:モード2では2番目の前進移動量、モード3では3番目の前進移動量。

セットアップ:

- 1. モードの横にあるアイコンをタップし、「+」または「-」を使用してモードを選択します。
- 2. 設定が必要なオプションをクリックします。選択すると、この項目がハイライト表示されます。
- 3. 「+」または「-」をクリックして、必要に応じて応答時間または対応するポイントのパーセンテージを変更します。 「+」または「-」を長押しすると対応する値の調整が加速します。

ポイントP1のパーセンテージはポイントP2のパーセンテージと少なくとも1%異なります。パーセンテージが低いほど、ス ロットルトリガー操作に対するスロットルチャンネルの応答が遅くなります。

4. 設定が期待どおりに正常であることを確認します。



Brake Sp	beed
Go Speed	0.00s
Return Speed	0.00s
100 0	100
100	100
_	



ボートモードが有効な場合、関連メニューは以下のようになります。



CHスピード - CH3-CH8

この機能は、CH3 ~ CH18 の前進および中立復帰の遅延時間を設定するために使用されます。



6.12 MIXES(ミックス設定)

この機能では、[4WS ミキシング]、[トラック ミックス]、[ドライブ ミックス]、[ブレーキ ミキシング]、 [プログラミング ミックス] の 5 つのミキシング機能を設定できます。

4WS ミキシング

車両の操舵を制御する車輪(前輪、後輪、または4輪すべて)を設定します。 この機能は、前輪と後輪の両方に操舵機能を持つクローラーに適用されます。 デフォルトでは、この機能では前輪操舵が使用されます。 デフォルトでは、この機能は無効になっています。 [ミックスレート]:操舵チャンネルのミキシングからミックスチャンネルへのミキシング量を設定し ます。調整範囲は0~ 100% です。

セットアップ:

38

 [ミックスチャンネル]の右側にある[CH3]をクリックします。次に、対応するチャンネルをク リックします。選択後、そのチャンネルが占有されます。 【クリックすると、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割り当てられます。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 る場合は、ポップアップウィンドウで注意を促します。



2. 必要に応じて「+」または「-」をクリックしてレートを変更します。



 2. をクリックしてコントロール割り当てメニューに入り、必要に応じてステアリングタイプ を選択します。[割り当て]機能で[ステアリングミックスモード]を選択し、SW キーなど のコントロールやスイッチに割り当てることができます。また.[ステアリングミックスリア].[ス テアリングミックス同一]、[ステアリングミックスリバース]を選択して、SW コントロールな どのコントロールの有効 / 無効を切り替えることもできます。【をクリックすると戻ります。 この機能が有効になると、アイコンが ご に変わります。

[割り当て]で[4WS ミキシングレート]を選択し、VR/TR コントロールなど調整する コントロールを割り当てることができます。

4. 設定が期待どおりに正常であることを確認します。

トラックミックス

この機能は、戦車などのモデルに特化しています。1つのトリガーやステアリングホイールを使って、左右のキャタピラを同時に前進させたり、操舵したりできます。

この機能では、前進、後退、左右の速度を個別に設定可能です。速度は0%から100%まで、 1%刻みで調整できます。

画面上では、左側のプログレスバーがCH1(左キャタピラ)のチャンネル値を示し、右側のプロ グレスバーはCH2(右キャタピラ)のチャンネル値を示します。右側の図は、スロットルを前進方 向に個別に操作した場合の状態を表しています。

セットアップ:

- 1. [トラックミックス]の右側にあるチェックボックスを選択すると、この機能が有効になります。 機能が有効になると、アイコンが次のように ┙ 変わります。
- 2. 設定したいレートをクリックします。選択したオプションがハイライトされます。
- 3. 必要に応じて「+」または「-」をクリックして比率を変更する。

[割り当て]機能で[前進]、[更新]、[左]、[右]を選択し、VR/TRコントロールなどの調整 用コントロールを割り当ててレートを調整することができます。





39



ドライブミックスは、後輪駆動、F-R駆動、前輪駆動の3つのドライブモードを含む、車両のエンジン駆動を制御する方法を設定するために使用されます。デフォルトでは、後輪駆動が使用されます。 前輪駆動は制動距離が短く、急ブレーキに適しています。後輪駆動では、前輪がステアリングに集中できるため、車両のドリフトに適しています。F-R駆動(フロントとリアのハイブリッドドライブ)は、4つの車輪を一緒に起動して車両を駆動するもので、加速や登坂路などで車両のパワーを向上させるために、より多くのトラクションを提供することができます。

[ミックスレート]: フロントレート(F)とリアレート(R)を含む(100:100=F100%:R100%)。前輪駆動と後 輪駆動をミックスする場合のみ使用します。フロントレート、リアレートともに調整範囲は0~100%、 調整ステップは1%です。

Setup:

1. ミキシングチャンネル]の右側にある[CH4]をクリックします。必要なチャンネルをクリックします。 このチャンネルは選択後に占有されます。 < クリックすると前の画面に戻ります。

各チャンネルに割り当てできるミキシングファンクションは 1 つのみです。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アサインされ ている場合、システムはポップアップウィンドウで注意を促します。.

2. 必要に応じて「+」または「-」をクリックしてレートを変更する。

ミックスレートが100%:100%の場合、「+」をクリックすると[R]の比率が減少し、「-」をクリックすると[F]の比率が減少します。どの状態でも[F]と[R]の割合は100%のままです。

- 3. 必要に応じてドライブモードを選択します。右図はリアドライブモードの状態を示しています。
- 4. ☑ クリックするとコントロールの割り当てメニューに入ります。[割り当て]の機能で[ドライブミックスレート]を選択し、VR/TRコントロールなどの調整用コントロールをアサインすることができま す。この機能が有効になると、アイコンは次のように ☑ 変わります。
- 5. 設定が期待どおりに正常であることを確認します。

ブレーキミキシング

フロントブレーキとリヤブレーキを異なるサーボで制御するモデルなど、複数のサーボでブレーキを制御するために、2組のブレーキミキシングコントロールを備えている。

ブレーキを複数のチャンネルで同時にコントロールするモデルの場合、この機能を使ってブレー 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コントロールすることができます。

セットアップ:

- 1. [ブレーキミキシング 1 オフ]オプションをクリックして、サブメニューに入ります。
- [ミックスチャンネル]の右側にある [CH3] をクリックします。その後、必要に応じて対応するチャンネルをクリックします。このチャンネルは選択後に占有されます。 【 をクリックすると前の画面に戻ります。

各チャンネルに割り当てできるミキシングファンクションは 1 つのみです。他の機能を 割り当て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 グ機能が割り当てされている場合システムはポップアップウィンドウで注意を促します。





Noble NB4Pro





- 3. [Exponetial Setup]、[ABS セットアップ]機能の設定手順に従って設定を行ってください。
- 4. サーボ表示機能を使う。設定が正常であることを確認する。

[割り当て]機能でブレーキミキシングに対応したメニューを選択し、VR/TR コントロールなどの調整用コントロールを割り当てすることができます。キーを押すと、調整中にポップアップウィンドウが表示され、リアルタイム値を表示します。[ブレーキミキシング 1 EXP 設定]、[ブレーキミキシング 1 A.B.S.]、[ブレーキミキシング 2 EXP 設定]、[ブレーキミキシング 2 A.B.S.]を選択し、SW キーを割り当てすることで、2 組のブレーキミキシング機能を素早く有効/無効にすることができます。

ミックス

ミキシング機能は、チャンネル間のミキシング・コントロール関係を設定するために使用され、 合計8グループのミキシング関係が含まれています。

セットアップ:

- 1. 必要に応じて[ミックス 1]または他のミキシングオプションをクリックし、設定画面に入り ます。
- 2. 図 をクリックするとこの機能が有効になります。この機能が有効になると、アイコンが
 ご に変わります。
- 3. [マスターチャンネル]をクリックし、リストからマスターチャンネルを選択します。マスター チャンネルはスレーブチャンネルに影響を与えます。
- 4. [スレーブチャンネル]をクリックし、リストからスレーブ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]を選択します。「+」または「-」をクリック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量を調 整します。設定が完了したら、 くをクリックして前のメニューに戻ります。
- 6. [オフセット]をクリックします。次に「+」または「-」をクリックして、マスターチャンネルと スレーブチャンネルに関連するオフセットを変更します。
- 7. 上記の操作を繰り返し、他のミキシングコントロールを設定する。

[割り当て]機能でコントロールを割り当てすると、[ローサイドミックス]、[ハイサイドミックス]、[オフセット]レートのプログラムされた8グループのミキシングコントロール(VR/TRコントロール など)を調整できます。また、SWコントロールなどのコントロールでMIX1~MIX8の機能を素早く 有効/無効にすることも可能です。





41



6.13 ABS(オートブレーキシステム設定)

A.B.S.はオート・ブレーキング・システムの略。A.B.S.は、ブレーキングに使用する圧力を一定に 保つのではなく、ポンピングのオン・オフによって調整する。A.B.S.は、ブレーキングが使用する 圧力を調整することによってこれを管理します。これは、一定の力ではなく、ブレーキングをオン /オフするポンピングによって行われます。

コンディション機能はABS機能にも使用でき、コンディション1とコンディション1それぞれのABS パラメータを設定することができます。

A.B.S.機能の設定には、[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、パルスが矩形波で表示され、ピークはブレーキ・オンを示し、谷はブレーキの 減少を示します。値が変化すると、矩形波は機能の現在の設定を表すように変化します。

トリガーポイントはグラフ上の緑色の線で表される。

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。この機能が有効でブレーキをかけると、緑色のバーがリアルタイムで振動し、A.B.S.が作動していることを示します。

デフォルトではこの機能は無効になっています。 🕥 をクリックするとボタンの割り当てメニューに入ります。機能を有効または無効にするコントロールを割り当てます。この機能が有効になると、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減少を制御する。0%~100%の間で任意に設定可能。0%~100% の間で設定可能。デフォルトでは50%に設定されています。60%に設定すると、ブレーキブレ ーキが作動しているとき、システムは各パルスでブレーキの強さの60%を除去します。

ディレイ

A.B.S.システムが作動するまでの時間を設定します。0%に設定すると、ブレーキをかけるとすぐに A.B.S.システムが作動します。設定値が高いほど、A.B.S.が機能するまでの時間が長くなります。

値を0%に設定すると、遅延はなく、ブレークがトリガーされるとすぐに適用される。最大値の100% に設定すると、2秒の遅延が発生する。



1: Flysky 01 R	х 🗙 тх 🔳
Throttle A.I	3. S
Brake Return	50% >
Delay	0% >
Cycle Length	50% >
Trigger Point	30% >
Duty Cycle	0 >
Steering Mix	OFF >
$\bigcirc \bigcirc$	<



サイクル

パルス間の時間を増減する。20%から100%の間で任意の値に設定できます。デフォルトでは50%に設定されている。値が大きいほどパルスは長くなる。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。20%から100%の間で任意の値を設定できる。 デフォルトでは30%に設定されています。パーセンテージが高いほど、A.B.S.のトリガー位置は フルブレーキ位置に近くなります。

0%-100%は、スロットルトリガーのブレーキングトラベル全体の動きを表します。

デューティサイクル

各パルスの長さと間隔を変更します。調整範囲は-4~+4サイクルで、初期値は0です。値を変 更すると、ブレーキ・パルスの矩形波の山と谷の長さがそれに応じて変化します。

ブレーキのリリース率を調整する デューティ・サイクルが「0」に設定されている場合、レートは1:1となる; デューティ・サイクルが「1」に設定されている場合、レートは1:2となる; デューティ・サイクルが「-1」に設定されている場合、レートは2:1となる。

ステアリングミックス

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

パーセンテージは、全可動範囲におけるトリガー位置を表す。Eは内側、Nは外側を表し、50%N を設定した場合、50%以内(10%N-50%N)でABS機能OFF、50%外(50%N-100%N)でABS機 能ONとなる。

50% E を設定すると、50% 以内(10% E-50% E)では ABS 機能がオンになり、50% 以外(50% E-100% E)では ABS 機能がオフになります。

セットアップ:

- 1. この機能を有効にするには 🕥 をタッチします。
- 2. 設定をタッチして選択します。
- 3. 「+」または「-」をタッチして値を変更する。
- 4. 必要に応じて繰り返してください。
- 5. すべてが期待通りに機能していることをテストしてください。















6.14 TH PROP(アクセル比)

アクセル比(スロットルプロポーション)の機能は、スロットルとブレーキのニュートラル位置を設定する機能です。ニュートラル位置が正しく設定されていないと、電源投入後、そのまま加速や 走行を開始してしまうことがあります。

[プロポーション]: 固定レート(フロント50:ブレーキ50、フロント70:Brake30)またはカスタムレート を選択できます。

セットアップ:

- 1. [比率]をタップして入力します。
- 適切な項目をクリックし、 【をクリックすると前の画面に戻ります。
 「カスタム」を選択した場合は、「+」または「-」をクリックし、前の画面に戻った後、お好みの パーセンテージに変更します。
- 3. 設定が正常であることを確認してください。



1: Flvskv 01

6.15 NEUTRAL(ニュートラル設定)

この機能は、スロットル制御の「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 内では、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チャンネ ルは変化しません。

[前進]: デッドゾーンを超えた場合、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。

[後退]: デッドゾーンを超えた場合、スロットルチャンネルはブレーキをかけたり、この値を 直接出力して後退加速を行います。

セットアップ:

44

- 1. [前進]、[デッドゾーン]、または[後退]をタップします。選択された項目はハイライト表示され ます。
- 2. 「+」と「-」を使用して、必要に応じてパーセンテージを変更してください。
- 3. 必要に応じて、他の設定についても同様の手順を繰り返してください。
- 4. 動作確認テストを実施し、すべてが想定通りに動作するかどうかを確認してください。





6.16 IDLE UP(アイドルアップ)

スロットルアイドルアップ機能は、トリガーがニュートラル位置にあるときに、エンジンカーのエンジンアイドリングを設定するために使用されます。アイドルアップ機能設定後アイドルアップファンクションは、エンジンがエンストしないように、常にある程度のスロットルがあることを確認します。

この機能はデフォルトでは無効になっています。

[ロックモード]: ロックモードが無効の場合、トリガーを引くとチャンネルデータは減少し続けます。 ロックモードが有効の場合、トリガーを引くとチャンネルデータは設定値にロックされます。

セットアップ:

- 1.
 図 をクリックすると Controls Assign メニューに入ります。機能を有効または無効にするコントロールを割り当てます。この機能が有効になると、アイコンが
 図 に変わります。
- 2. 必要に応じて「+」または「-」をクリックしてパーセンテージを変更する。
- 3. テストして、すべてが期待通りに機能することを確認してください。

6.17 ENG CUT (エンジンカット)

この機能を有効にすると、スロットルサーボはあらかじめ設定した位置にとどまり、スロットルトリガーはスロットル出力を制御できなくなります。

セットアップ:

- 1. をクリックすると ボタンの割り当て メニューに入ります。機能を有効または無効にするコントロールを割り当てます。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「-」をクリックしてパーセンテージを変更する。
- 3. テストして、すべてが期待通りに機能することを確認してください。







クルーズ機能が有効になると、スロットルチャンネルは機能が有効になっているときに出力されるチャンネル値のままになります。車両が希望の速度で走行すると、クルーズ機能を有効にすることができます。クルーズ機能が有効になった後も、同じ速度で走行す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。

[マニュアル加速] この機能を有効にすると、クルーズ状態でトリガーを引くとスロットル開度が大き くなり、車両が加速します。トリガーを離すと、以前の速度で走行し続けます。

ファンクション画面は、スロットルチャンネルの出力値のパーセンテージをリアルタイムで表示します。

トリガーを引くか、割り当てられたコントロールを操作してクルーズ状態を終了する。

セットアップ:

6.18 CRUISE(クルーズ)

- 1. をクリックするとボタン割り当て メニューに入ります。機能を有効または無効にするコントロールを割り当てます。この機能が有効になると、アイコンが ご に変わります。
- 必要に応じて「+」または「-」をクリックしてパーセンテージを変更する。
 クルーズ機能が有効でない場合、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]をクリックし、必要に応じてスロットルを上げます。 スロットル容量は、トリガーによって増加させることができます。トリガーを離すと、スロットル は設定値に戻ります。

Cruise Control 0% No Button Assigned

Cruise Control

6.19 FUEL(燃料)

燃料消費機能は燃料車に適用され、リアルタイムの燃料消費量を表示します。この機能を有効 にすると、メイン画面上部のステータスバーに

[残燃料] モデル車両の実際の燃料残量をパーセント表示します。

[タンク容量]:車種の燃料タンク容量を設定します。

[最低燃料]:モデル車両の最小スロットルに対応する燃料消費量を設定します。

[最高燃料]:モデル車両の最大スロットルに対応する燃料消費量を設定します。

[燃料Exp]:燃料消費量に対するスロットルトリガーの作動率を設定します。

[燃料警告]:燃料アラームを設定します。燃料が設定値より少ない場合、送信機はアラームを 送信します。

セットアップ:

1. ■ をクリックすると機能が有効になります。この機能が有効になると、アイコンが </br>

 変わります。

- 2. 必要に応じて「+」または「-」をクリックしてパーセンテージを変更してください。
- 3. テストして、すべてが期待通りに機能することを確認してください。









6.20 COND(条件)

いくつかの機能を設定し、条件モードを有効にすることができます。条件モードは全部で2グループ(C1、C2)あります。条件モードは「デュアルレート」「カーブ」「CHスピード」「ABS」「トリム」「リバース」の6つの機能で設定できます。条件モードを有効にするには、[キー設定]で条件モードを切り 替える必要があります。デフォルトのコンディションモードはC1です。

この機能が有効になると、メイン画面の上部にあるステータス・バーに条件モードのアイコン (C1 or M)が表示される。

実際には、モデル車両が異なる場所を走行する場合、同じ機能でも設定パラメータが異なります。この場合、条件モードを切り替えることで、異なる設定パラメータを呼び出すことができます。

セットアップ:

- 1. デュアルレートなど、条件を設定したい機能をタップします。
- 2. **図** をクリックすると機能が 有効になります。この機能が有効 になると、アイコンが **○** に変わります。
- 3. 割り当て機能でコントロールを設定し、2つの状態を切り替え ます。
- 4. D/Rファンクションにアクセスし、条件1でD/Rの関連パラメータを 設定する。
- 5. 条件2に切り替え、条件2でD/Rの関連パラメータを設定する。



Throttle



Key S₩2	
Button Type	S BTN
Function	NONE >
Function2	NONE >
Direction	NOR
Mode	TURN

Dual Rate	
ST Rate	60%
Forward Rate	60%
Brake Rate	60%
Steering:	
100 0	
Throttle:	



6.21 LOGIC (ロジック)

ロジックスイッチは、2つのスイッチで構成される仮想スイッチです。

いくつかの表現方法が考えられます。

ある特定のスイッチ制御と、他の2つのスイッチ制御との間に数学的論理が存在する場合、その 論理関係を関数によって表現し、その関数自体を論理スイッチとして利用することが可能です。

このシステムでは、2つのロジック・スイッチ・グループを設定できます。これら2つのスイッチ間には、以下の3種類の論理分岐があります。

[AND]:スイッチ1とスイッチ2が両方ともアクティブの場合にのみ、ロジック・スイッチはオンになります。それ以外の場合(スイッチ1かスイッチ2のどちらかがオフ、または両方ともオフの場合)、ロジック・スイッチはオフです。

[OR]:スイッチ1またはスイッチ2のどちらか一方でもアクティブ、あるいは両方がアクティブな場合、ロジック・スイッチはオンになります。

[XOR]:スイッチ1またはスイッチ2のどちらか一方のみがアクティブな場合、ロジック・スイッチは オンになります。スイッチ1とスイッチ2が両方ともアクティブ、または両方ともオフの場合は、ロジッ ク・スイッチはオフです。

[ロジックスイッチ1または2]: ロジックスイッチを設定します。

クリックすると設定メニューに入ります。

[スイッチ1または2]: ロジックスイッチのスイッチを設定します。

クリックして設定メニューに入り、適切なスイッチを選択し、 【をクリックして前のメニューに 戻ります。

[ロジック関係性]: 論理関係を設定します。

クリックして設定メニューに入り、適切なロジック関係を選択し、クリックして前のメニューに 戻ります。

[チャンネル]: ロジックスイッチに対応するチャンネルを設定します。 クリックすると設定メニューに入ります。

論理スイッチ間の論理関係は以下の通り。

71.44	論理関係											
A197	AND			OR			XOR					
スイッチ1	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
スイッチ2	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON
ロジックスイッチ	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	ON	ON	ON	OFF	ON	ON	OFF



Status display: Displays the status of the two switches and the status of the logical switch after logical operation.



XOF



6.22 BOAT(ボート)

この機能は、モデルボートを使用する場合にのみ使用します。この機能が有効な場合、スロットルチャンネルは最低位置に設定され、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」に切り替わります。チェックボックスが選択されます。



6.23 DISPLAY(サーボ表示)

この機能は、モデルのチャンネル出力を表示し、出力とサーボの範囲をテストするために使用できます。出力とサーボレンジのテストに使用できます。

サーボテストモードを開始するには、 🞯 を押します。 🗃 を押してサーボテストモードをオフにします。

⚠ 危険	テスト機能が作動している間、モデルのエンジンの電源がオフになっていることを確認してください。
------	--

◎ クリックするとチャンネル表示画面に入ります。このリストでは、すべてのチャネルのデータプロ グレスバーとチャネルのパーセンテージデータを表示できます。



49



6.24 SVC(スマートビークルコントロール設定)

この機能で設定されている受信機は、Nr4-GYB(ジャイロスコープ内蔵) とGMr(ジャイロスコープインターフェース付き)です。送信機が AFHDS3 2 Way モードで受信機とバインドされた後、SVC を押して機能にアクセ スすると、ジャイロスコープ のレベルキャリブレーションを促すプロンプト が表示されます。初めてジャイロスコープを使用する場合は、インターフ ェースのプロンプトに従ってジャイロスコープのキャリブレーションを完了 することを推奨します。



SW制御などのインテリジェントな車両制御機能を素早く有効または無効にするためのコントロールを割り当てます。

ステアリング感度、スロットル感度、プライオリティ、およびステアリングホイール感度、ダンピングレンジ、ダンピング設定、振動フィルターパラメーターなどの高度な機能を素早く調整するためのコントロールをR/TRコントロールなどに割り当てます。

SWコントロールなど、車種を素早く切り替えるためのコントロールを割り当てる。

ニュートラル・キャリブレーション

ジャイロスコープを使用し、ステアリングとスロットルのニュートラルを調整。 SVC 機能を有効にする前に、車両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走行状態に調整する必要があります。完了後、[スマートビークルコントロー ル] 機能を開始し、ニュートラルのキャリブレーションを行います。トリムやスロットルカーブを変更す るたびに、ニュートラル位置のキャリブレーションを行う必要があります。キャリブレーション中は、ス テアリングスロットルをニュートラル静止状態にしてください。

リバース

ジャイロスコープがステアリングチャンネルと混在するときの 方向を設定できます。

ESPモード

モデルの安定性を補助するために使用される。2つのモードが利用可能:ノーマル/ロック。 [ノーマル] 車両がヨーイングやステアリングを切ったとき、ジャイロセンサーが自動的に逆補正を 行い、発生した角速度に応じてサーボを安定させたり、ドリフトしないように制御します。

[ロック] ハンドルがセンターに戻れば、ヨーイング時にジャイロセンサーがヨー角に応じてサーボを 逆方向に制御し、想定した方向に戻す(「ロックモード」でハンドルがセンターに戻らなければ「ノー マルモード」と同じ)。

ステアリングゲイン

ミキシングステアリングチャンネルの感度を変更します。設定範囲は0%~100%です。

スロットルゲイン

ミキシングスロットルチャンネルの感度を変更するために使用します。設定範囲は 0%~100%です。









Priority(優先度)

ステアリングにおける、ステアリングホイール制御とジャイロセンサの制御比率(旋回半径)を設定します。ステアリングホイールによる方向転舵では、ジャイロ混合の影響で舵角が小さくなります。この値が0%のとき、混合制御が最も強く、すなわち旋回半径が最も大きくなります。100%の場合、混合制御は0、つまり回転半径は最も小さくなります。設定範囲は0%~100%です。

ジャイロスコープのキャリブレーション

ジャイロスコープのキャリブレーション

この機能は、ジャイロスコープを有効化する際や、交換後に再キャリブレーションが必要な場合 に使用します。

モデルを安定した静止状態に保ちます。「キャリブレーション」をクリックします。

受信機が2回点滅し、自動的に処理が終了します。これにより、キャリブレーションが正常に完 了したことを示します。

この調整可能なパラメーターは、送信機をGMr受信機とFS-GY01ジャイロスコープに適合させた場合に利用できます。また、Nr4-GYB受信機に適合させた場合も同様に調整可能です。

高度な設定

№r4-GYB受信機をドリフトモデルなどに対応させます。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」のパラメーターをカスタマイズすることが できます。

[STホイールゲイン]:ステアリング操作とジャイロ制御の介入比率を調整するもので、値が大きいほどステアリング制御が敏感になります。

[ダンパーポイント]:目標角度位置あの手前のダンパーポイントにサーボを調整します。ダンピング区間では、サーボの振動速度が遅くなります。数値が大きいほど、サーボの振動速度が遅くなる間隔が大きくなります。

[ダンパー]:ダンパーポイントのサーボスピードを遅くし、ダンパーポイントのダンピング効果を 調整します。値が大きいほど、ダンパーポイントでのサーボの減速が遅くなります。その結果、サ ーボが目標角度に到達するまでの時間が長くなります。このパラメータは、「ダンパーポイント」 と一緒に設定する必要があります。

[フィルター]: ジッターの抑制に使用する。値が高いほどジッター抑制が強くなります。

セットアップ:

- 1. ☑ 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。ジャイロスコープが接続されていない場合、この機能は起動できず、「現在の受信機はジャイロスコープに正しく接続されていません」と表示されます。
- [ニュートラルキャリブレーション]をクリックします。本当にニュートラルキャリブレーションを 開始しますか?ステアリングとスロットルをニュートラルの静止状態にしてから入力してくだ さい。はい」をクリックします。送信機がキャリブレーション状態になります。キャリブレーション が正常に終了したことを知らせるメッセージが表示されます。
- 3. 動作の方向を変えたい場合は、[Reverse] をクリックしてください。機能がリバースに設定されている場合は「リバース」と表示されます。 EPSの交換方法は上記と同じです。
- この機能では、「ステアリングゲイン」「スロットルゲイン」「プライオリティ」のパーセンテージ も設定できます。設定できるパーセンテージの範囲は0%~100%です。選択後、「+」また は「-」をクリックしてパーセンテージを変更します。
- 5. [ジャイロスコープのキャリブレーション] をクリックします。キャリブレーションが開始され、成 功すると、警告音が鳴ります。キャリブレーションをする際は、モデルが安定し静止状態で あることを確認してください。





 [詳細設定]をタップし、車種を選択します。[カスタム]をクリック後、[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] の中から設定したい項目をタップします。その 後、「+」または「-」をクリックして希望の値に設定します。

6.25 TRAINER(トレーナー)

Noble NB4 Pro+は3つの機能モードをサポートしています:先生側、生徒側、Hトラックです。 トレーナー画面またはヘッドトラッキング画面は、外部PPM信号入力を認識する機能を持っています。生徒モードに設定されたトランスミッターはPPM信号のみを出力し、入力信号を認識しません。

2台のトランスミッター(先生側モード用と生徒側モード用)を両端Type-Cケーブルで接続し、トレーナー機能を実現することができます。

ヘッドトラッキング機能を実現するために、1台のトランスミッター(Hトラックモード)をヘッドトラッカ ーケーブルを介してヘッドセットに接続することができます。

セットアップ:

1. メニューからこの機能を見つけて **○** クリックすると、この機能が有効になります。この機能が オンになると、アイコンが **○** に変わります。

[割り当て] 画面でコントロールを割り当てして、この機能の有効 / 無効を切り替えること ができます。

- 2. モードをクリックして(デフォルトでは先生側になっています)生徒側、Hトラックに切り替え ます。
- 3. テストを行って、設定が意図したとおりに機能することを確認してください。

Trainer(先生側)

モードが先生側に設定されている場合、送信機は先生側の機能のみをサポートしています。 セットアップ:

- モードの先生側をクリックします。 [先生モード設定] をクリックし、 [ステアリング]、 [スロットル] [CH 3-18] 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] に基づいています。
- テストを行って、設定が意図したとおりに機能することを確認してください。
 をクリックしてトレーナーモード機能をリセットします。ポップアップウィンドウで[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。[いいえ]を選択すると、ポップアップウィンド ウはそのまま閉じます。







Student(生徒側)

モードが生徒側に設定されている場合、送信機は生徒側の機能のみをサポートしています。

[信号極性]:デフォルトでは「正」(ハイレベル)が有効です。機器によっては「負」(ローレベル) を有効な信号と認識する場合があります。この時、信号極性を負、つまりローレベルを有効とし てください。

[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8チャンネルです。 設定範囲は 4~18 で、ステップは 1 です。

[周期]: PPM信号の送信時間を指す。標準の 8ch PPM 信号周期は 20ms です。12.5~ 45msの範囲で0.5msステップで設定できます。使用するチャンネル数が少ない場合は、期間 を短く設定することで、信号の送信に要する時間を短縮し、遅延時間を減らすことがでできま す。ただし、ピリオドの設定で短縮できるのは、有効な信号の持続時間ではなく、アイドル期間 のみである。従って、期間を設定しても信号のチャンネル数は減らない。チャンネル数が増加 し、有効な信号送信時間が期間より長くなった場合、システムは最小アイドル・モードで信号を 処理し、インターフェイスの設定値はそれに応じて変更されない。

[スタートレベル]:スタート・マーク・タイムは PPM 信号を識別します。デフォルト値は400us。 範囲は100~700usで、ステップは50usです。

セットアップ:

- 1. モードの生徒側をクリックします。
- 2. [信号極性]をクリックすると、「負」 (ローレベル)がマイナスに切り替わります。 デバイスによっては「負」 (ローレベル)を有効な信号と認識する場合があるので、その場 合は[信号極性]をマイナスに切り替える。
- 3. [チャンネル数]、[周期]、[スタートレベル]のいずれかをクリックします。選択すると高輝 度状態になります。
- 4. 「+」または「-」をクリックして、必要に応じてチャンネル数、周期、スタートレベルを変更してください。または「-」を長く押すと、対応する値の調整が加速されます。
- テストを行って、設定が意図したとおりに機能することを確認してください。
 生徒側モード機能をリセットする場合は
 をクリックしてください。ポップアップウィンドウで
 [はい]を選択すると、すべての設定が初期値に戻ります。
 [いいえ]を選択すると、ポップ
 アップウィンドウはそのまま閉じます。

H Track(Hトラック)

モードがHトラックに設定されている場合は送信機はヘッドトラッキング機能のみをサポートしています。

セットアップ:

- 1. モードのHトラックをクリックします。
- リスト内の対応するチャンネルをクリックして割り当てします(デフォルトでは未割り当て)。 CH1~CH8 をコントロールチャンネルとして割り当てできます。 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]に基づいてい ます。
- テストを行って、設定が意図したとおりに機能することを確認してください。 Hトラックーモード機能をリセットする場合は
 ● をクリックしてください。ポップアップウィンド ウで [はい] を選択すると、すべての設定が初期値に戻ります。[いいえ] を選択すると、ポ ップアップウィンドウはそのまま閉じます。







Notes:

1. トレーナー機能用ケーブル(両端Type-Cケーブル)とHトラック機能用ケーブル(片端Type-Cポート、もう片方はオーディオポート)をあらかじめ用意しておく必要がある。

もしユーザーが適切なHトラック・ケーブルを持っていない場合、FS-XC201 Type-Cケーブルを使用し、Type-Cケーブルの Type-Cコネクタを保持したまま、Type-Cケーブル・シーケンスの定義に従ってケーブルを交換することができる。プライヤー などを使ってType-Cケーブルのもう一方の端を切り離し、Type-Cケーブルに巻かれている芯線を引き出す。どの2本の線 がグランド線 (GND)と信号線 (PPM) なのかを確認する。一般的には、黒い芯線がグランドライン、白い芯線が信号ラインと なる。線順の実測による。

HトラックインターフェースのS端子を例にとります。リケーブルする前にS端子のピン定義を確認し、Hトラックケーブルに巻かれているアース線(GND)と信号線(PPM)を引き出す必要がある。手順はFS-XC201 Type-Cケーブルのリケーブルと同様です。HトラックケーブルのS端子コネクターはそのままで、もう一方の端をプライヤーなどで切断し、Hトラックケーブルに巻きつけてある芯線を引き出し、FS-XC201 Type-Cケーブルの2芯とHトラックケーブルの2芯を接続します。すると、Hトラック 機能が普通に使えるようになります(GND線はGND線に、Signal線はSignal線に接続する)。

まず、3.5mm Type-Cケーブルをご用意いただき、それを3.5mmオーディオポートアダプターケーブルに変換してください。 接続を始める前に、非常に重要な確認事項があります。FPVグラスのオーディオポートがPPM信号を出力しているかFPVグ ラスの取扱説明書で、オーディオポートがPPM信号に対応しているかどうかを必ず確認してください。

Type-Cケーブルの信号線 (PPM)とオーディオポートのPPM信号線の接続:変換したケーブルにおいて、Type-Cケーブル側のPPM信号線が、FPVグラスのオーディオポートのPPM信号線に正しく接続されていることを確認してください。

これらの接続が確立されていない場合、トランスミッターはヘッドセットから出力されるPPM信号を正しく認識できず、ヘッドセットを制御できません。



Type-C配線図

Type-C ケーブルの定義:

54

Noble NB4 Pro+ 送信機ベースのType-Cインターフェースは、GND、USB_DM(D-ピン)を 使用しています。ここで、D-ピンはPPM信号の送信と受信に使用されます。

- 2. この機能を有効にする前に、[システム] > [USB設定] を選択してトレーナーモードを選択する必要があります。
- 3. トレーナー機能を有効にするには、両方の送信機ベースの電源ボタンを短押しし、両方の送信機ベースが起動していることを確認してください。その間、両方の送信機が正しく接続されていることを確認してください。Hトラック機能を有効にするには、一方の送信機ベースの電源ボタンを短押しし、送信機ベースが起動していることを確認し、ヘッドセットが正しく接続されていることを確認してください。
- 4. Noble NB4 Pro+トレーナーインターフェースの送信機は、入力PPM信号を適応的に識別できます。PPM出力をサポートするほとんどのデバイスは、先生側モードの外部入力信号源として使用可能です。ただし、一部のデバイスはこの機能をサポートしていない場合があります。その場合、先生側画面のPPM出力を、PPM信号の識別が特別な要件となる外部デバイスに合わせるように設定できます。
- 5. トレーナー送信機が生徒側の送信機を検出しない場合(例:生徒側が送信機を切り替えた、または生徒側送信機のケー ブルが外れた場合)、制御権は自動的に先生側送信機に返されます。



6.26 BEGINNER (ビギナーモード設定)

初心者モードは、初心者プレイヤーが操作の安全性を向上させるために、スロットルサーボの動作量を制限するモードです。

この機能はデフォルトで非表示になっています。手動で有効にするには、[モデルメモリー]>[カスタムメインメニュー] から設定してください。

セットアップ:

- 1. [モデルメモリー] メニュー内の [カスタムメインメニュー] に移動し、[ビギナーモード]の チェックボックスを選択します。選択後、この機能がメニュー画面に表示されます。
- メニューから該当する機能を探し、 図 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 図 に変わります。
 SWタイプのボタンに初心者機能の有効/無効を設定します。



6.27 i-BUS2

i-BUS2 デバイス設定機能は、FS-iBH07 ハブや i-BUS2 プロトコルサーボなどの i-BUS2 デバ イスを設定するために使用されます。

送信側では、まず最初に[受信機接続プロトコル]機能を使用して、受信をBUS2デバイスに 接続するように設定する必要があります。

送信機が通常i-BUS2 HUBに接続されている場合、PWMコンバーターとして設定できます。

送信機が通常iBUS2センサータイプデバイスに接続されている場合、この機能を通じてセンサー設定画面にアクセスできます。

送信機が通常、i-BUS2 タイプのサーボまたは ESC に接続されている場合、関連する機能パラメーターを設定し、データを監視し、制御対象デバイス用のチャンネルを割り当てることができます。

FS-iBH07 拡張ユニット

送信機がi-BUS2 HUBデバイスを検出すると、この機能を使用してi-BUS2 HUBデバイスを PWMコンバーターとして設定したり、元のi-BUS2 HUBデバイスに戻すことができます。





55



FS-iBH07 エクステンダー

送信機がi-BUS2 HUBデバイスを検出すると、この機能を使用してi-BUS2 HUBデバイスをPWM コンバーターとして設定したり、i-BUS2 HUBデバイスに戻すことができます。

セットアップ:

- 1. [i-BUS2 設定] をクリックして設定メニューに入ります。
- 2. [i-BH07 Extender NPA] をタップし、[PWM コンバーターに設定] をクリックします。ポップ アップ ウィンドウで [OK] をクリックした後、[PWM コンバーター NPA] をタップします。
- 3. [i-BUS2 Extender に設定] をタップして、HUB に戻します。次に、画面を1回タップして選択し、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クリックします。
- 4. 【 をタップして戻るを選択すると、プロンプトのポップアップウィンドウが表示され、「PWMコンバーターの同期周波数を設定しますか?」と表示されます。その後、[はい]または[いいえ] をクリックして終了します。[はい]を選択した場合、同期されます。そうでない場合は、逆になります。

エクステンダーから返される電圧は、「センサー」メニューでリアルタイムに表示できます。

サーボをi-BUS2プロトコルに設定された画面に接続すると、[i-BUS2 設定] メニューにサーボの種類と画面が表示されます。



i-BUS2 センサー

送信機がi-BUS2センサーを検出すると、この機能でセンサーの機能パラメーターを設定できます。詳細については、6.10 センサー を参照してください。



Interface5: CH5



i-BUS2 サーボ (FXS260/380)

送信機がi-BUS2 FXS260/380サーボを検出すると、この機能を使用してサーボの関連する機能パラメーターを設定し、サーボから返される情報を監視し、サーボの制御用にチャンネルを割り当てることができます。

サーボ セットアップ

関数のパラメーターを設定して、対応するサーボを調整します。 [ソフトスタート]:サーボの即時起動時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。 [出力電力]:サーボが動作中に出力する電力を設定します。 [ブースト]:サーボの瞬時起動電圧を設定し、サーボの起動力を 変更します。

セットアップ:

機能項目を選択し、その後「+」または「-」をクリックして、パーセン テージまたはオプションを変更します。





57

データ センシング

対応するサーボからの戻り情報を監視します。 [データセンシング]をタップしてデータセンシング画面に入ります。 関連する情報を確認できます。

データ記録画面を表示するには、 👩 をタップすることもできます。

注:このi-BUS2サーボに関連するセンサーデータ記録が表示設定 されている場合、クリックしてデータ記録画面に移動します。そうで ない場合、ポップアップウィンドウが表示され、デバイスに関する情 報に切り替えるかどうかを確認します。切り替える場合は「はい」を クリック、切り替えない場合は「いいえ」をクリックすると、元のデバイ ス情報が引き続き表示されます。

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てく ださい。

[チャンネル] をタップして画面に入り、適切なチャンネルをタップ します。その後、前の画面に戻るには 【 をクリックします。



i-BUS2 サーボ (Power HD)

送信機が-BUS2サーボ (Power HD社製)を検出すると、この機能を使用してサーボの関 連する機能パラメーターを設定し、サーボから返される情報を監視し、サーボの制御に使 用するチャンネルを割り当てることができます。

Power HDサーボパラメータの設定は、FXS260/380のものと類似しています。 RFXS260/380サーボの仕様を参照してください。Power HDサーボのパラメーターを2つの 設定パラメーターセットとして保存できます。よく使用する2つのパラメーターセットをそれ ぞれ「設定1」と「設定2」として保存できます。両者は制御設定により切り替えることがで きます。

セットアップ:

- 1. よく使用されるパラメーターの2つのセットを、それぞれ「セーブコンフィグ 1」または 「セーブコンフィグ 2」をタップして、設定1と設定2として保存できます。
- 3. コントロールを選択し、 🖸 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 🔽 に変更されます。その後、このコントロールで2つの設定セットを 切り替えることができます。

をクリックして設定をデフォルトデータ(構成1のデータ)にリセットします。 構成1のデータが設定されていない状態でリセットを 🔘 をクリックした場合 、システムはまず構成1のデータを保存するように促します。



SW1-I

SW1-R

Max Power

Tension

Force

)

PowerHDサーボの「データセンシング」および「チャンネル」の設定に ついては、FXS260/380サーボの仕様説明書をご参照ください。

注: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。



||| 1: Flysky 01

i-BUS2 Servo

|||| 1: Flysky 01

Servo Setup

Data Sense Channel

III 1: Flysky 01

Max Power Boost Dead Band Tension

ave config 1

i-BUS2 Setup

i-BUS2 Servo

i-зиs2

Servo Setup

RX TX

NPA

RX TX

Steering >

<

ave config :

RX 🔜 TX 📃

Save config 2

RX 🔲 TX 📃

Gave config :

i-BUS2 サーボ

送信機がHBUS2サーボを検出すると、この機能を使用してサーボの関連する機能パラメ ーターを設定し、サーボから返される情報を監視し、サーボの制御用にチャンネルを割り 当てることができます。

i-BUS2サーボパラメータの設定は、Power HDのものと類似しています。Power HDおよび FXS260/380サーボの仕様書をご参照ください。



ky 01

onfig 1

Servo Setup

i-BUS2 Servo

|||| 1: Flysky 01

SW1-R

Max Bo

De

Fore

F. Fr

*		
ysky 01	RX 🔜 IX	💷 📊 1: Flys
Servo	Setup	
config 1	Save config	2 Save c
Power	3	Max Po
i-BUS2	Servo ³	Boost
Band ¹⁻	•2 <u>3</u>	
on	3	Tensio
)	6	Force
(



注:i-BUS2パラメーターの詳細については、 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 i-BUS2 XERUN AXE R2 ESCを検出すると、この機能を使用してESCの関連する機能パラメーターを設定できます。

サーボ セットアップ

機能パラメーターを設定して、対応するESCを調整します。

セットアップ:

設定する機能項目を選択した後、値またはオプションを調整 するには「+」または「-」をクリックします。設定したパラメーター をESCデバイスに送信するには、 ◎ をクリックした後[はい]を クリックします。設定はESCを再起動後に有効になります。

注:

- 1. RPM 減少率は、RPM/TH 一致がオフに設定されている場合のみ設定可能です。
- 2. ESCのパラメーターに関する詳細については、対応する ESCのマニュアルを参照してください。

データセンシング

対応するESCから返される情報を監視してください。

[データセンシング]をタップして、データセンス画面を表示します。関 連する情報を確認できます。

データレコード画面を表示するには、 🗐 をタップすることもできます。

注:センサーデータ記録が、このi-BUS2 ESCに関連する情報を 表示するように設定されている場合、データ記録インターフェー スに移動するにはクリックしてください。そうでない場合、ポップ アップウィンドウが表示され、デバイスに関する情報に切り替える かどうかを確認します。切り替える場合は「はい」をクリック、切り 替えない場合は「いいえ」をクリックしてください。切り替えない場 合、元のデバイス情報は引き続き表示されます。

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てください。

[チャンネル スロットル 〉] をタップして画面を開き、適切なチャンネ ルを選択します。その後、前の画面に戻るには、再度タップして ください。



1 1: Flysky 01 RX 🔜 TX 🔜					
Data Sense					
D	Туре	Value			
7-0	XERUN AXE R2				
7-1	Voltage	11. 3V			
7-2	Current	0. QA			
7-3	RPM	Orpm			
7-4	Throttle	0%			
7-5	Power	OmAh			
7-6	ESC Temp.	32°C			
7-7	Motor Temp.	26°C			
7-8	State	Normal			
	\sim	,			

(=)







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の関連する機能パラメーターを設定できます。

サーボセットアップ

機能パラメーターを設定して、対応するESCを調整します。

セットアップ:

設定する機能項目を選択した後、値またはオプションを調整するに は「+」または「-」をクリックします。設定を完了したら、図と[はい]をク リックして設定パラメーターをESCデバイスに送信します。ESCを再起 動すると、設定が有効になります。

さらに、[最大F力]、[TH増加率]、[RPM減少率]、[最大R力]、[最大 ブレーキカ]、[ドラッグブレーキカ]、[ドラッグブレーキ率]、[ターボタ イミング]、および[ターボ遅延]については、[ASSIGN] 機能で割り 当てられた VR/TR タイプ コントロールを使用することで、パラメータ ーをリアルタイムで調整できます(パラメーターは保存されません)。 ただし、この機能インターフェースでは VR/TR コントロール経由での 調整はできません。他のインターフェースでは VR/TR コントロール経 由で調整可能であり、リアルタイムで調整された値を表示するポップ アップ ウィンドウが表示されます。注意:[ドラッグブレーキカ]をコント ロールで調整する際、調整範囲は[サーボ設定]で設定された範囲 と同じです。

注:

- 1. RPM 減少率は、RPM/TH マッチングが「無効」に設定され ている場合のみ設定可能です。
- 2. ESCパラメーターの詳細については、ESCの対応するマニ ュアルを参照してください。

データセンシング

対応するESCから返される情報を監視してください。

[データセンシング]をタップして、データセンス画面を表示します。 関連する情報を確認できます。

データ記録画面を表示するには、 🗐 タップすることもできます。

注:センサーデータ記録が、このi-BUS2 ESCに関連する情報を表示するように設定されている場合、データ記録インターフェースに移動するにはクリックしてください。そうでない場合、ポップアップウィンドウが表示され、デバイスに関する情報に切り替えるかどうかを確認します。切り替える場合は「はい」をクリック、切り替えない場合は「いいえ」をクリックしてください。切り替えない場合、元のデバイス情報が引き続き表示されます。

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てください。

[チャンネル:スロットル] をタップして画面を開き、適切なチャンネルを 選択します。その後、前の画面に戻るには、 < をタップしてください。



ul 1: I	Flysky O1 RX	х 🔲 ХХ 📖			
	Data Sense				
ID	Туре	Value			
7-0	XERUN AXE R3				
7-1	Voltage	12. 1V			
7-2	Current	0. 0A			
7-3	RPM	Orpm			
7-4	Throttle	0 %			
7-5	Power	OmAh			
7-6	ESC Temp.	37°C			
7-7	Motor Temp.	28°C			
7-8	State	Normal			
		<			



61

Data Sense



6.28 HANDLE(ゲームパッド設定)

にれは、ベースの外部USBデバイスの制御を割り当てて監視するために使用されます。送信機のチャンネルや機能を制御するために、送信機の制御を外部USBデバイスの制御に置き換えるには、[ハンドル] (gamepad) 機能を使用してください。

現在、これらのデバイスは送信機と互換性があります。具体的には、Xbox One、Sony PS4、Logitech G29 Driving Force ステアリングホイール、Thrustmaster T300RS レーシングホ イール、および Thrustmaster A10C フライティングジョイスティックが含まれます。

制御を割り当てる

選択したコントロールにチャンネルまたは機能を割り当てるために 使用されます。



スティック

ジョイスティック制御用のチャンネルまたは機能を割り当て、ユーザ ーが関連する機能を設定できるようにします。

[機能]:選択したコントロールの機能を設定します。

[方向]: 選択したコントロールのデータ方向を設定します。ノーマ ルまたはリバースに設定できます。

[デッドゾーン]: 自動センターリターン機能付きジョイスティックの ニュートラルデッドゾーン値を設定します。

セットアップ:

スティックをタップして入力画面を開き、その後「+」または「-」をク リックしてパーセンテージを変更するか、オプションを選択してくださ い。

● をタップしてディスプレイ制御画面を表示し、ユーザーが名前や 状態などのすべての制御情報を監視できるようにします。

キー

ボタン制御用のチャンネルまたは機能を割り当て、ユーザーが関連する機能を設定できるようにします。

[モード]:有効なボタンモードを設定します。Turn(オン/オフ)また はトリガーに設定できます。トリガーモードがデフォルトモードです。

[機能]および[方向]の記述については、スティックの記述を参照 してください。

キーの設定はスティックの設定と類似しています。スティックの説明を参照してください。





<u>FLY</u>SKY

トリム

トリム制御用のチャンネルまたは機能を割り当て、ユーザーが関連 する機能を設定できるようにします。

[ステップ]:トリム制御の各操作に対して有効な値を設定します。

[機能] および [方向] の説明については、スティックの説明を参照してください。

トリムの設定はスティックの設定と類似しています。スティックの説明を参照してください。





ディスプレイコントロール

すべてのコントロールの raw データと割り当て状態を表示します。

セットアップ:

[ディスプレイ設定]をタップして画面を開きます。その後、関連する情報を確認できます。





6.29 HELP(ヘルプ)

この機能を使用してユーザーマニュアルを取得するには。ユーザーは、インターフェースに表示 されているソーシャルアカウントを通じて当社までご連絡いただけます。ユーザーは、必要に応じ てQRコードを表示し、コードをスキャンすることができます。

1: Flysky 01 C2RX 🗙	TX 🔲
Help Center	
Manual	
Official Website	
Facebook	
YouTube	
Twitter	>
	<

<u>FLY</u>SKY

7. RX SET(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、送信機をバインディング状態に調整し、受信機とバインディングできるようにするためのものです。

Noble NB4 Pro+はデュアルレシーバーモードに対応しています。送信機と受信機の工場出荷時のバインド設定は正常に完了しています。

再接続が必要な場合は、送信機と受信機間の接続を再設定するため、以下の手順に従ってください。

クラシック版(例:FGr4P)

クラシックバージョン受信機モードは、FGr4、FGr4S、FGr4P、FTr4、FTr10、およびFTr16Sなどの送信機と受信機間の適応にのみ適用されます。

- 1. バインドケーブルをレシーバーのバインドポートに挿入し、電源ケーブルを他の任意のポートに接続してください。このとき、レシーバーのLEDが高速で点滅します。
- 2. 送信機をオンにします。 図で [RX設定]をクリックして選択し、メニューから [バインド設定]を選択します。
- 3. [クラシック] をクリックします。次に、[バインドスタート] をクリックします。

RF設定がAFHDS 3 2ウェイに設定されている場合、受信機のLEDが点灯したままになります。これはバインディングが成功したことを示します。送信機は自動的にバインド設定画面から退出します。

WRF標準がAFHDS 3 1 wayに設定されている場合、受信機のLEDがゆっくりと点滅 します。受信機のLEDがゆっくりと点滅し始めたら、送信機を操作してバインディング 状態を解除します。この時、受信機のLEDが点灯したままになり、バインディングが 成功したことを示します。

- 4. 接続が正常に完了しました。受信機から接続ケーブルと電源コードを外してください。
- 5. 電源コードを受信機に再接続してください。サーボが正常に動作しているか確認してくだ さい。再びバインドが必要になった場合は、上記のステップを繰り返し行ってください。

拡張版 (Take FGr8B as an example)

強化版受信機を使用する場合、1つの受信機で需要を満たせない場合は、デュアル受信機 モードを使用できます。

- 1. 受信機の「バインド」ボタンを数秒間押したままにし、その後、受信機のいずれかのインタ ーフェースに電源ケーブルを接続してください。このとき、受信機の LED が高速で点滅し ます。バインディングを行う前に、送信機が他の受信機と接続されていないことを確認し てください。
- 2. 送信機をオンにします。圖で[RX 設定]をクリックして選択し、[バインド設定]を選択します。
- 3. [拡張受信機] をクリックします。システムが「切り替え後、再バインドが必要です。本当に 続行しますか?」と表示されます。[はい] をクリックします。
- [スタート CH] をクリックします。次に、対応するチャンネルをクリックします。選択後、この チャンネルが送信機信号を受信する最初のチャンネルになります。 前の画面に戻るには、 【 をクリックします。







5. [バインドスタート]をクリックしてください。

RF 基準が AFHDS 3 2 ウェイに設定されている場合、受信機の LED が点灯し、バ インディングが成功したことを示します。送信機は自動的にバインディング画面から 退出します。

RF 基準が AFHDS 3 1 way に設定されている場合、受信機の LED がゆっくりと点滅します。受信機の LED がゆっくりと点滅し始めたら、送信機を操作してバインディング状態を解除します。この時、受信機の LED が点灯したままになり、バインディングが成功したことを示します。

- 6. 接続が正常に完了しました。受信機から電源コードを外してください。
- 7. 電源コードを受信機に再接続してください。サーボが正常に動作しているか確認してくだ さい。再びバインドが必要になった場合は、上記のステップを繰り返し行ってください。

デュアル受信モードを使用したい場合は、[デュアル受信モード]の右側にあるチェ ックボックスをクリックしてください。アイコンが ☑ に変わり、送信機がデュアル受信 モードに入ります。選択後、送信機をプライマリ受信機とセカンダリ受信機に順番に ペアリングしてください。



このバインディング手順は、Noble NB4 Pro+トランスミッターと FGr4P/FGr8B レシーバーにのみ適用されます。異なるレ シーバーには異なるバインディング手順が適用されます。詳細な情報および関連するユーザーマニュアルについては、当 社の公式ウェブサイトをご確認ください。

当社の製品は定期的に更新されています。最新の更新情報や機能については、ウェブサイトをご確認ください。

ダブル受信機モード

標準的なカーとボートのモデルの場合、8チャンネル対応のFGr8B受信機が要件を満たします。

この機能は、同じ送信機で制御したい2つのモデルがある場合に使用できます。

ー部の複雑な機能を備えたモデル(例えば、掘削機(ローダー)、油圧ブームを備えたダンプトラ ックなど)では、8チャンネルのFGr8B受信機では不十分です。機能の数に応じて決定する必要 があります。車両ベース機能とブームベース機能に2つの受信機を割り当て、Noble NB4 Pro+の [ダブル受信機モード] 機能で切り替えることができます。Noble NB4 Pro+は18出力チャンネル のみを搭載しています。送信機で事前に選択されたチャンネル数を超えるダブル受信機チャン ネルの合計数が、送信機のチャンネル数を超える場合、追加のチャンネルは使用できません。

ダブル受信機モードで1つのレシーバーを接続解除しても、もう1つのレシーバーの接続には影響しません。



注:送信機と受信機の間で安定したAFHDS3 2ウェイ通信が確立されている場合、送信機 は受信機をFLYSKY受信機ではないと認識し、システムは通信を中断するメッセージを表 示します。



7.2 Steering Force (ステアリングカ調整)

この機能は、サーボが操舵された際に操舵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可能です。RF が他の基準に設定されている場合は非表示になります。

セットアップ:

「+」または「-」をクリックして、ステアリング力の割合を変更します。調整範囲は0~100%で、調整ステップは1%です。また、「割り当て」 機能でTR/VRキーまたはノブを割り当てることで調整 することも可能です。

7.3 Gyro Gain(ジャイロゲイン調整)

この機能は、受信機内のジャイロスコープのゲイン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可能です。 RFが他の基準に設定されている場合は非表示になります。

セットアップ:

「+」または「-」をクリックして、ジャイロスコープの感度をパーセンテージで調整します。調整範囲は0~100%で、調整ステップは1%です。また、「割り当て] 機能でTR/VRキーまたはノブを割り当てることで、感度を調整することも可能です。

7.4 RX Interface Protocol (受信機接続プロトコル)

この機能は、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 エディション レシーバー インターフェース プロトコル

適応受信機が FGr4、FGr4S、FGr4P、FTr4、FTr10、または FTr16S の場合、[CH1 インターフェース]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 インターフェース] は PWM または PPM に設定できまずシリアル]は iBUS または S.BUS に設定できまずiBUS の詳細な設定については [7.8 iBUS 設定] を参照してください)。

CH1 インターフェース

CH1の出力プロトコルを設定します。

セットアップ :

- 1. [CH1 インターフェース] をクリックしてください。
- 対応するプロトコルをタップします。 【をクリックして前のレベルの画面に 戻ります。



67






シリアル

シリアルインターフェースの出力プロトコルを設定します。

セットアップ:

- 1. [シリアル] をクリックしてください。
- 2. 対応するプロトコルをタップします。 【をクリックして前の画面戻ります。

拡張版受信機インターフェースプロトコル

適応型受信機が別の強化版受信機である場合、受信機NPA/NPB/NPC/NPDインターフェースの出力プロトコルを設定できます。

ダブル受信機モードでは、マスターレシーバーとスレーブレシーバーのインターフェースプロトコルをそれぞれ設定できます。

マスター受信機のNPA/NPB/NPC/NPDインターフェースの出力モードには、PWM、PPM、 S.BUS、i-BUS入力、i-BUS出力、およびi-BUS2が含まれます。

NPAインターフェースがPPM出力に設定されている場合、他のインターフェースはPWM、 S.BUS、i-BUS入力、i-BUS出力、およびi-BUS2信号出力をサポートします。

スレーブ受信機 NPA/NPB/NPC/NPD インターフェースの出力モードは、PWM、PPM、S.BUS、 i-BUS 出力、および i-BUS2 です。

RX i-BUS 2 HUB シミュレーター機能が無効になっている場合、複数の新規ポートにおいて PPM、S.BUS、i-BUS 入力、i-BUS 出力、およびi-BUS 2 信号の選択は1回のみ可能です。例 えば、NPAがi-BUS 出力に設定されている場合、NPD/NPC/NPB/NPAはi-BUS 出力に設定 しないでください。

i-BUSとi-BUS2の伝送情報の同時競合は禁止されています。新しいポートをi-BUS出力また はi-BUS入力に設定する際は、他の新しいポートをi-BUS2に設定しないでください。新しいポ ートをi-BUS2に設定した場合、他の新しいポートをi-BUS出力またはi-BUS入力に設定しない でください。

RX i-BUS2 HUB シミュレーター機能が有効になっている場合、複数の新しいポートを1つの 信号タイプに設定できます。例えば、NPA ~ PWM、NPB ~ PWM、NPC ~ i-BUS2、および NPD ~ i-BUS2 などです。

[i-BUS 接続]: i-BUS センサーに接続します。

[i-BUS 出力]: i-BUS 拡張受信機または他の i-BUS 信号認識装置に接続します。

[iBUS2]: 受信機 iBUS2 HUB シミュレーター機能がオフの場合、iBUS2 信号の出力は 1つだけ許可されます。受信機 iBUS2 HUB シミュレーター機能がオンの場合、1~4つの iBUS2 信号出力を選択できます。

セットアップ:

- 1. [受信接続プロトコル]をクリックします。バインド設定がデュアル受信モードの場合、サ ブメニューに入るためにマスター受信機またはスレーブ受信機を選択します。
- [NPA] またはその他のオプションを選択します。必要に応じて対応するプロトコルをクリックします。その後、前のレベルインターフェースに戻るためにクリックします。









7.5 Failsafe(フィールセーフ設定)

フェイルセーフ機能は、以下の4つの方法で設定できます。

フェイルセーフ判断時間を設定します。

制御不能状態(制御を失った場合)において、iBUS-outおよびPPMプロトコルインターフェースの信号出力を無効にする設定です。つまり、制御を失った場合、iBUS-outおよび PPMインターフェースから出力は行われません。

各チャンネルごとに安全値を設定します:未設定(出力なし)/自由設定/固定値/保持。

[すべての固定値チャンネルを設定] つまり、固定値に設定されているすべてのチャンネルの出力値を現在の値に設定し、システムが制御を失った際にこの値が出力されます。



フィールセーフ機能

制御不能状態をシミュレートするために使用されます。モデルが制御不能状態になった場合、 送信機はRFを停止し、モデルは制御不能状態に入ります。すべてのチャンネルはフェイルセー フ設定に従って出力されます。

セットアップ:

- 1. ◎ をタップすると、ポップアップウィンドウが表示されます。 ◎ を 1 秒以上長押しすると、RF がオフになります。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、接続が回復します。





判断時間

フェイルセーフ判断時間を設定するために使用されます。設定範囲は250msから1000msです。デフォルト値は300msです。

セットアップ:

- 1. [判断時間]をクリックして、機能設定画面に移動します。
- 2. 「+/-」をクリックして適切な値を設定し、次に 【をクリックして前のレベル画面に戻ります。



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]が有効になっている場合、フェイルセーフの設定に関わらず、これらの2種類のフェイルセーフ信号は常に出力されません。 この機能を無効にしている場合、制御を失った後、チャンネルごとに設定可能です:固定値に 設定するか、最後の出力値を維持するかを選択できます。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]]の右側をタップし、オプションの右隣にあるチェックボックス ✓ がチェックされていない場合、その機能が無効になっていることを示します。





別チャンネルの設定

各チャネルの出力信号の状態を設定するために使用されます:設定されていない(出力な し)は、このチャネルのフェイルセーフが設定されていないことを意味し、制御不能状態の場 合に出力は行われません。フリーは、制御不能時に出力なしを意味します;ホールドは、制御 不能時に最後のチャンネル値を維持します;固定値は、制御を移動してフェイルセーフ出力 値を設定でき、設定した値が制御不能時に出力されます。

セットアップ:

- 1. 設定したいチャンネルをタップしてください。
- 適切なオプションを選択してください。固定値を選択した場合、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)を希望の位置に移動し、保持したまま 【 をクリッ クして設定を完了してください。

すべての固定値チャネルを設定する

制御不能状態になった後、固定値に設定されたすべてのチャネルの出力値を設定するために使用されます。

セットアップ:

コントロールを目的の位置に移動しながらこの機能を選択し、その状態で保持してください。 その後、右側に表示されるプロンプト画面が表示されます。完了するには「はい」をクリックして ください。

注:エンジンモデルは、電動モデルと比べて、安全装置の設定が若干異なります。

- エンジンモデル 車両のブレーキ状態に応じて、フェイルセーフ設定値を設定することを推奨します。具体的には、車両がブレー キがかけられた状態におけるスロットルチャンネルの出力値をフェイルセーフ設定値として設定します。これにより、ブレーキ効果を適切に調整することが可能です。
- 電動モデル 1. フェイルセーフは「フリー」に設定することを推奨します。制御不能状態が発生した場合、ESCが信号を受信しない場合、ブレーキ状態に移行します。
 - 2. 車両のブレーキ状態と同様に、フェイルセーフ設定を設定することも可能です。エンジンモデルと同様です。

ー部のESCではブレーキを逆方向として使用しています。必ずご使用のモデルで確認してください。







7.6 Servos Frequency(サーボ周波数設定)

この機能は、チャンネルデータPWM信号の周波数を選択するために使用されます。この機能には 、アナログサーボ(95 Hz)、デジタルサーボ(380 Hz)、およびカスタム周波数が含まれます。使用し ているサーボに応じて、適切な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、システ ムはデジタルサーボを採用しています。カスタム周波数の調整範囲は50~400 Hzです。

サーボの周波数は、接続された受信機によってわずかに異なります。

クラシック受信機用

- 1. [サーボ周波数]をクリックしてください。
- 2. 対応するオプションをクリックしてください。前の画面に戻るには 【をクリックしてください。

送信機のRF設定が[AFHDS 3 1 way]に設定されている場合、サーボの応答速度を調 整し、その後 【 をタップします。システムは「バインドまたは再バインド後に有効になります 。バインドを実行しますか?」と表示されます。

3. [カスタム]を選択した場合、[+] または [-] をクリックして頻度を調整してください。

拡張版受信機用

[SR]: サーボ周波数 (PWM周波数は833 Hz)の仕様の一つです。 [SFR]: サーボ周波数 (PWM周波数は1000 Hz)の仕様の一つです。

注:従来のサーボの応答速度(PWM周波数)は50~400 Hzです。SRとSFRを選択すると、 システムの全体的な遅延が短縮されます。適応させたサーボが対応する周波数に対応し ている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、あるいはサ ーボが損傷する可能性があります。

チャンネルの設定

チャンネルのPWM周波数を設定します。 [RFシンクロ]: PWM出力は、 (RF)無線信号の受信タイミングと同期しています。

セットアップ:

- 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クリックして、機能設定画 面に移動します。

[RFシンクロ] の右側のチェックボックスをクリックします。アイコンが ☑ に変更されます。チェックを付けると、PWM出力は (RF) 無線信号の受信タイミングと同期されます。

3. [カスタム]を選択した場合、[+]または[-]をクリックして周波数値を調整します。

すべてのチャンネルを設定する

すべてのチャネルのPWM周波数を設定します。

機能「セットアップ」については、上記「チャンネル設定」の「セットアップ」セクションを参照してください。









7.7 i-BUS2 Setup (i-BUS2 セットアップ)

この機能は、i-BUS2 デバイスを設定するために使用されます。詳細については、6.26 i-BUS2 セクションを参照してください。

7.8 i-BUS セットアップ

この機能は、iBUS拡張モジュールの設定を行うために使用されます。 iBUS機能は主にサーボの拡張に使用されます。ケーブルが短すぎたり、サーボの数が受信機の 出力数を超えた場合、iBUSシリアルバス受信機は拡張のための便利なオプションを提供します 。iBUSシリアルバス受信機を使用する際は、サーボに十分な電源が供給されるように、必ず別電 源で給電してください。



セットアップ:

- 1. 送信機をオンにし、[モデルメモリー] を入力します。次に [使用するチャンネル数] を タップし、設定するチャンネル数を選択します(オプション:2、4、6、8、10、12、18 チャン ネル。システムはデフォルトで 8 チャンネルに設定されています)。
- 2. [RX設定]を選択し、送信機と受信機をペアリングしてください。
- 3. [RX インターフェースプロトコル] をタップし、[i-BUS 出力]を選択します。
- 4. FS-CEV04をFGr8B/FGr4B受信機の[i-BUS out] インターフェースに接続してください。
- [i-BUS 設定] をタッチし、割り当てるチャンネルを選択します。(「チャンネル X」をタッ チすると、システム画面に「チャンネル X を割り当て中。シリアル BUS 受信機の対応 するキーを押して割り当ててください」と表示されます。) 適切なツールを使用して、FS-CEV04のK1、K2、K3、またはK4ボタンを押して、選択したチャンネルをC1、C2、C3、ま たはC4に割り当てます。成功した場合、送信機には「チャンネルがインターフェース X / サーボ X に割り当てられました」と表示されます。
- 6. サーボを対応するポートに接続し、正常に動作しているか確認してください。
- 7. 必要に応じて、上記のステップを繰り返し実行してください。





7.9 Config PWM Converter (PWMコンバーターコンフィグ)

この機能を使用すると、PWMロンバーターに対応する受信機を設定できます。設定が完了すると、受信機はPWMロンバーターとして機能し、インターフェースからPWM信号を出力します。

注:この機能はすべての受信機で利用できません。クラシック受信機の場合、FGr4およびFTr10 受信機のみが利用可能です。

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ことで受信機に変換 でき、送信機の再バインドが正常に完了した後、通常通り受信機として使用可能です。

[iBUS から PWM]: この機能は、クラシック版または拡張版の受信機に適用され、PWM コンバ ーターとして設定可能です。クラシック版の受信機の場合、PWM コンバーターとして設定後、その SENS インターフェースは、iBUS または iBUS 出力を出力する受信機のインターフェースに接続 されます。拡張版の受信機の場合、PWM コンバーターとして設定後、その NPA インターフェース が接続されます。

[iBUS2 から PWM へ]: この機能は、拡張版受信機に対応し、PWM コンバーターとして設定可 能です。PWM コンバーターとして設定後、その NPA インターフェースは、iBUS2 出力を持つ受信 機のインターフェースに接続されます。関連するパラメーターは [iBUS2] 経由で設定可能です。 詳細は 6.26 iBUS2 セクションを参照してください。

i-BUSからPWMへ

セットアップ:

- 1. PWM コンバーターコンフィグの画面を開き、[i-BUS から PWM] をタップします。
- 2. [スタートチャンネル] をタップして設定画面に入り、PWM コン バーターの開始チャンネルを設定します。

例えば、受信機が4つのチャンネルを有し、そのうち1つの チャンネルが拡張インターフェースとして使用されている 場合、PWMロンバーターのスタートチャンネルを「4」に設定 できます。

- 3. [サーボ周波数 デジタル] をタップして設定画面に入り、PWM コンバーター用のサーボ周波数を設定します。その後、[コンフ ィグ実行] をクリックすると、設定画面が表示されます。
- 受信機を接続して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回点滅後1回消灯に変わると、設定が完了したことを示します。その後、 <

受信機をi-BUS2 PWMコンバーターとして設定した場合、[スタートチャンネル]と[サーボ周波数]の設定は不要です。







7.10 RSSI Output Setup(RSSI出力)

この機能を使用すると、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行わず、受信機の信号強度値を出力します。この機能は、オートパイロットを搭載したFPVプレイヤーにとって必要です。CH14または任意の補助チャンネルを選択することをおすすめします。設定で対応する調整を行うことで、FPVグラスにRSSI情報を表示できます。

セットアップ:

- 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]をクリックして画面を開き、対応するチャンネルをタップします。ク リックすると、前の画面に戻ります。

7.11 RX Battery Monitor(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センサーのバッテリーの電圧状態を検出するために使用されます。

受信機のバッテリー使用状況と、インターフェースの右上隅に表示されるバッテリー残量アイ コンに基づいて、高電圧と低電圧の閾値を設定してください。送信機はバッテリー状態に応じ て、速やかにアラームを送信します。

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]のアラーム値を下回った場合、送 信機は「受信機電圧が低いです」と報告します。

[センサー]:電圧センサーの電圧が受信機の電圧として使用されます。[内部電圧]、[外部 センサー電圧]、[BVD電圧]、または[ESC電源]から選択可能です。選択後、送信機を通じて 表示およびアラーム通知が可能です。

セットアップ:

- 1. [受信機バッテリーモニター]をタップして設定画面を開きます。
- 2. [センサー]をクリックして、内部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場合、[低電圧]、[アラーム電圧]、および[高電 圧]の値を設定します。センサーを[ESC電源]または[センサー電力]として設定した場合 、[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残量が0%に対応しています。
[高電圧]:受信機のバッテリー残量が100%に対応しています。
[アラーム電源]:アラームが発生した場合の電源に対応しています。
[フルパワー] ESC/センサーのバッテリーレベルが100%の場合に対応しています。

注:

- 1. [ESC電力] は、Hobbywing XERUN AXE R2/R3 ESC のみに適用されます。
- 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 に適用されます。
- 3. [内部電圧] は受信機の電圧に対応します; [外部電圧] は FS-CVT01 センサーで検 出された電圧に対応します; [BVD 電圧] は BVD 機能を通じ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; [センサー電源] は電流と電圧センサーの電源に対応します。







7.12 Range Test (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。

送信機と受信機の実測リモートコントロール距離が非常に長いため、送信機と受信機の距離を数 百メートルに設定して無線周波数が正常かどうかを実践的にテストすることは困難です。理論上 、この機能のリモートコントロール距離は30~40メートルに短縮されます。したがって、この機能を有 効にした状態で、送信機と受信機の近距離で無線通信が正常かどうかをテストできます。これに より、テスト時間を短縮できます。

セットアップ:

- 1. 送信機と受信機がペアリングされていることを確認してください。
- 2. [範囲テスト] メニューを選択し、SW1-R ボタンを押してください。
- 3. 1人がモデルを手に持ちその場に立ち、もう1人が送信機を手に持ち、徐々に30~40メートル 離れていき、このモデルを中心に半径30~40メートルの範囲内で移動します。

送信機は、標準バージョンのファームウェアを使用し、スマートフォンホルダーに取り付けてください。

送信アンテナが障害物で遮蔽されていないことを確認し、送信機と受信機の間に障害物や干渉源がないことを確認してください。

4. 送信機のRSSIを確認してください。信号強度が高く安定している場合、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 Voltage Calibration(BVD電圧キャリブレーション)

受信機が検出する電圧とバッテリーの実際の電圧間で電圧差が生じる可能性があります。この機能を使用して、受信機の校正係数を設定し、インターフェースに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。つまり、検出電圧と校正係数の合計が、画面に表示される電圧と等しく なります。

BVDの電圧検出範囲は0Vから70Vです。

[バッテリー電圧]: 受信機からリアルタイムで返されるバッテリー電圧の検出値を表示します。この 機能は、強化版受信機のみに対応しています。

注:

- 1. この機能は、BVD 機能を搭載した拡張版受信機で利用可能です。送信機との双方向通信 が必須です。
- 2. 2 受信機モードでは、この機能はマスター受信機のみに適用されます。この場合、まずこの受信機の BVD 電圧を校正し、その後スレーブ受信機として送信機とペアリングしてください。
- 3. 右の図に示すように、BVD ケーブルとバッテリーの陽極および陰極を正しく接続してください。







セットアップ:

設定前にBVD検出線を正しく接続し、その後校 正を実施してください。

注:校正の際は、マルチメータの電圧値をご確認 ください。

- 1. [BVD 電圧校正] をクリックして、機能設定 画面に移動します。
- 2. 「+」または「-」をクリックして、必要に応じてバ ッテリー電圧の値を変更してください。
- [キャリブレーション] をクリックします。キャリ ブレーションが正常に完了したら、ポップアッ プウィンドウのメッセージで「はい」をクリックし ます。



7.14 Low Signal Alarm(低シグナルアラーム)

この機能は、送信機と受信機が双方向モードで通信する際のシグナル強度アラーム機能を設定するために使用されます。

シグナル強度に対して特定のしき値を設定できます。また、繰り返しアラームを有効にするかどうか、 および繰り返しアラームの間隔を設定できます。さらに、アラームの音の種類も設定可能です。

アラーム機能を設定した後、受信機の信号強度が設定値未満になると、送信機は設定方法に従って低信号アラームを送信します。

セットアップ:

- 1. [低シグナルアラーム]をタップして設定画面に移動します。
- 2. 機能の右にあるボックスをタップします。ボックスにチェックマークがある場合、その機能は有効 になっています。
- 4. [アラーム値]をタップし、その後「+」または「-」をクリックして値を変更します。
- 5. [繰り返す] をタップして次のレベル画面に移動し、適切な繰り返し回数をタップします。その後 、 ▼ をタップして戻ります。

注:

- 二重受信機が接続されている場合、プライマリ受信機とセカンダリ受信機の両方が接続 されている状態では、プライマリ受信機の信号強度が設定値未満になった際にアラーム が作動します。セカンダリ受信機のみが接続されている状態では、セカンダリ受信機の信 号強度が設定値未満になった際にアラームが作動します。
- 2. アラームサウンド(システム 〉 サウンド 〉 アラームサウンド)がオフに設定されている場合、こ こで設定されたアラームサウンドは通知をしません。





7.15 Telemetry Loss(テレメトリー失効)

送信機が受信機から返される情報を受信しない場合に、アラーム機能を設定するために使用します。テレメトリ損失のオン/オフ、アラームの種類、およびアラームをトリガーする時間(感度)を設定できます。

セットアップ:

- 1. [テレメトリ失効]をタップして設定画面を開きます。
- 2. 機能の右にあるボックスをタップします。ボックスにチェックマーク ≥ がある場合、その機能 は有効になっています。
- 3. [アラームサウンド] をタップして次のレベル画面に移動し、適切なタイプを選択します。その 後、 ▼をタップして戻ります。
- 4. [感度] をタップし、[+] または [-] をクリックしてアラームが鳴るまでの時間を変更します。

注:

- 二重受信機が接続されている場合、システムはプライマリ受信機とセカンダリ受信機の 両方が信号接続を喪失した(つまり、両方が切断された)場合にのみアラームを起動しま す。
- 2. アラームサウンド(システム)音)アラームサウンド)がオフに設定されている場合、ここで設定されたアラーム音は通知をしません。
- このアラームは、チャンネル数が2チャンネルのエクストリームモードに設定されている場合、デフォルトでは有効になっていません。

1: Flysky 01	RX 🗙	тх 🔳
Telemetry	Loss	
Telemetry Loss		
1: Flysky 01	RX 🗙	тх 💽
Telemetry	Loss	
Telemetry Loss		
Alarm Sound	Sc	und1>
Sensitivity	-	
		. US
4. Elucion 04		. US
1: Flysky 01 Alarm Sc	RX 🗙	TX
1: Flysky 01 Alarm So Mute	RX 🔀	
1: Flysky 01 Alarm So Mute Sound1	RX 🗙	TX -
1: Flysky 01 Alarm So Mute Sound1 Sound2	RX 🗙	
1: Flysky 01 Alarm So Mute Sound1 Sound2 Sound3	RX 🗶	

これは、アラームがトリガーされるまでにテレメトリが失われる時間を示すために使用されます。接続が中断され、その後感度時間内に復旧した場合、アラームはトリガーされないことに注意してください。

7.16 Update Receiver Firmware (受信機アップデート)

送信機がファームウェアを更新した後、その時点で受信機と接続できない場合、受信機のファ ームウェアを更新する必要があります。

セットアップ:

[アップデート] をタップ:一部の受信機(例:GMr)は、「Flysky Assistant」で更新する必要が あります。送信機が正常に符号化され、接続が確立された場合、受信機が最新バージョンで ある場合、ポップアップメッセージが表示されます [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!]。受信機が古いバージョンである場合、ポップアップメッセージ [受 信機をアップデートしますか?] が表示されます。[OK] をクリックして受信機をアップデートし てください。受信機と送信機が接続されていない場合、受信機選択画面を表示し、接続する 受信機を選択し、[XXを接続するか、XXを有効にして必須更新モードに入ってください]という メッセージが表示されます。[OK]をクリックしてください!





更新状態に入ると、進行状況が100%に達した時点で、更新が正常に完了したことを示します。

注:受信機のファームウェアを更新する前に、送信機のファームウェアを更新する必要があります。



受信機の強制更新の手順は次のとおりです。

受信機のBINDキーを10秒以上長押しして受信機の電源を入れ、受信機のLEDが点滅-3-消灯を繰り返した後、BINDキーを離す。 または、まず受信機の電源を入れ、BINDボタンを10秒以上押し続けると受信機の LEDが3回点滅した後1回消灯する状態になったらBINDボタンを離します。

- 1. 送信機を電源オンにし、[受信機アップデート] を選択します。対応する受信機をクリックします。ポップアップ ボックスで「OK」を選択します。[アップデート] をクリックして更新状態に入ります。
- 2. アップデートが完了すると、受信機のLEDがゆっくりと点滅します。

注:確認可能な受信機は、RF基準によって異なる場合があります。

7.17 Steering ICS(ステアリングICS設定)

この機能は、車両制御基板のステアリングジャイロパラメーターを設定するために使用されます。 この機能は、送信機のRF基準が[Mini-Z(EVO2)]に設定されている場合に設定可能です。 RFが他の標準に設定されている場合は非表示になります。

セットアップ:

- 1. 設定したい機能項目をタップしてください。
- 2. 「+」または「-」をクリックして、オプションまたは値を変更してください。



7.18 Throttle ICS(スロットルICS設定)

この機能は、車両制御基板のスロットルジャイロのパラメーターを設定するために使用されます。 この機能は、送信機のRF基準が[Mini-Z(EVO2)]に設定されている場合に設定可能です。RFが 他の基準に設定されている場合は非表示になります。

セットアップ:

設定したい機能項目をタップしてください。
 機能 [リバースリミット] と [ブラシレス] では、繰り返しタップして オン と オフ 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. SYSTEM(システム)

このセクションでは、システム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。

8.1 USB Setup (USBセットアップ)

USB設定は、Type-Cポートの出力信号をサポートするために使用されます。

[USB機能]: 入力または出力がUSB信号の場合、シミュレーターを制御し、コンピュータとFlySky Assistantを接続できます。

[トレーナーモード]:入力または出力がPPM信号の場合、トレーナー機能とHトラック機能を実行できます。

セットアップ:

1. [USB設定] をクリックして、選択画面を表示します。

2. 必要に応じて対応する機能を選択してください。

USB 機能を選択してください。トレーナー機能は表示されません(トレーナー機能を選択した場合に表示されます)。

3. 【をクリックして戻り、保存してください。

8.2 Theme(テーマ)

システム全体のカラースタイルを設定するために使用され、4つのオプション が用意されています。

セットアップ:

- 1. [テーマ] をタップしてメニューを表示します。
- 2. お好みのテーマを選択してください。
- 3. 前のメニューに戻るには 【をタッチし、設定を保存してください。









8.3 Wallpaper(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されます。

[ホーム画面壁紙]: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: 壁紙をフルスクリーンでプレビューし、オプション を非表示にするには、対応する機能オプションの外側をクリックして ください。再度クリックするとプレビューを終了します。

セットアップ:

- 1. [壁紙]をタップしてメニューを表示します。
- 2. お好みの壁紙を選択してください。
- 3. 【をタッチして前のメニューに戻り、設定を保存します。



8.4 Units(単位)

長さおよび温度の単位を選択してください。

[長さ]:メートル方と帝国単位から選択してください。デフォルトはメートル方です。 [温度]:摂氏と華氏から選択できます。デフォルトは摂氏です。

ハイライト表示されているボックスが、現在選択されている設定です。

セットアップ:

- 1. [ユニット] をタッチしてメニューを表示します。
- 2. リストからユニットを選択してください。
- 3. 前のメニューに戻るには 【をタッチし、設定を保存してください。





8.5 Backlight Adjustment(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:明るさを上げると電力消費が増加します。そのため、バックライトのタイムアウト時間が長くなるほど、電力消費量が増加し、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]:遅延時間を設定します。つまり、操作がない場合、対応するバック ライト遅延時間が経過すると画面が最小輝度状態に切り替わります。バックライト遅延時間は5 秒、10秒、30秒、1分、2分、5分、10分から選択でき、通常照明の状態も選択可能です。

[バックライトのタイムアウト]をタップして画面を開き、必要に応じて適切な項目を選択します。 その後、保存するために画面をタップして戻ります。

[バックライトの明るさ]:調整範囲は20%から100%です。、必要に応じて「+」または「-」をクリック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]:調整範囲は0%~50%(0%では画面が明るくなりません)。調整方法は上記と同じです。



8.6 Sound (サウンド)

この機能は、システムサウンド、アラームサウンド、パワーオン/オフサウンドなど、さまざまな機能 の音のオン/オフを切り替えたり、音量調整を行うために使用されます。

[ボリューム]:音量を設定します。

[音量] をタップし、リストから希望の音量を選択します。前のメニューに戻るには【をタップし、 設定を保存します。

[システムサウンド]:システム音をオンまたはオフにします。 画面の右側にあるオプションボックス ☑ をクリックしてください。アイコンが に変更され、シス テム音が有効になっていることを示します。

[アラームサウンド]: アラーム音をオンまたはオフにします。 画面の右側にあるオプションボックス 図 をクリックしてください。アイコンが に変更され、アラー ムサウンドが有効になっていることを示します。

[パワーオン/オフサウンド]: パワーオン/オフサウンドをオンまたはオフにします。 画面の右側にあるオプションボックスをクリックして有効にします。有効にすると、システムを起 動した際に「Welcome to Noble Pro Plus」と音声が流れ、システムをシャットダウンした際に「 Shutting down」と音声が流れます。

[トリム音]:トリム操作時のサウンドをオンまたはオフにします。

[タイマー音]:タイマーに関連する通知音をオンまたはオフにします。

[センサー音]:センサーアラームに関連する通知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が実行された際に、プロンプト音をオンまたはオフに します。

注:その他の機能の設定方法については、システムサウンド設定を参照してください。





, Vibrate Level Weak

8.7 Vibration(バイブレーション)

この機能は、システム振動、アラーム振動など、さまざまな機能の振動のオン/オフを切り替えたり、振動レベルを調整したりするために使用されます。

[バイブレーションレベル]:振動の強度を設定します。

[振動レベル] タップし、リストから希望のレベルを選択します。 右にあるボックスをタップします。ボックスにチェックマークがある場合、その機能が有効になっ ていることを示します。

[システムバイブレーション]:システム振動をオンまたはオフにします。

[アラームバイブレーション]: アラームの振動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/オフ時の振動をオンまたはオフにします。

[トリム振動]: プロンプトの振動のトリム機能をオンまたはオフにします。

[タイマー振動]:タイマーに関連する通知の振動をオンまたはオフにします。

[センサー振動]:センサーアラームに関連するプロンプトの振動をオンまたはオフにします。

[メニュー操作時の振動]: タッチスクリーン操作が実行された際に、プロンプトの振動をオンまたはオフにします。

注:その他の機能の設定方法の詳細については、システム振動設定を参照してください。

8.8 LED

LED機能は、送信機の電源ボタン上部に配置されたLEDストリップの色を変更し、LEDストリップ の明るさを調整する機能です。 また、電源容量表示として設定することも可能です。

タイプ選択

LED のオン / オフを切り替えることができ、LED の色をカスタマイズしたり、オプションで既に定義されている色を選択したりできます。

セットアップ:

- 1. LED をオフにすることができます。
- 2. LED は、電源容量の表示(バッテリー電圧に応じて異なる色を表示 する)に使用できます。

ハイ:緑色 ミディアム:黄色 ロー:赤色

- 3. リストから色を選択してください。
- 4. LED の色をカスタマイズする。

R、G、または B のオプション領域をタップし、次に「+」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させることで、値を設定する こともできます。 ≰ をタップし、表示されるポップアップウィンドウで[はい]をタップして設 定を完了します。

明るさ調整

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、 K をタップして保存して終了します。





:Flysky 01

LED

Red

Green

Blue

Yello₩

₩hite

Custom

в

1: Flysky 01

RX

Custom

60

122





8.9 Low Power Mode(低電圧モード)

この機能は、送信機の消費電力を削減し、バッテリーの持続時間を延長する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消灯し、送信電力が低下します。無線制御範 囲が約10メートルになった際に、異なる環境からの干渉により無線信号が途切れる可能性が あります。無線信号の途絶距離は、一定の変動を示す場合があります。送信機の操作ボタンを 操作するか、送信機のディスプレイをタップすることで、低電力モードを解除できます。低電力 モードを解除すると、送信出力は回復します。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]:低消費電力モードが有効になるまでの時間を設定します。

セットアップ:

1. [効果的な遅延]をクリックして設定画面にアクセスします。

- 2. 必要に応じて適切なオプションをタップし、その後 【をクリックして戻ります。
- 3. 🕥 をタップして機能を有効にします。

注:RF基準が 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 Failsafe Warning (フュイルセーフ警告)

この機能は、電源投入時にフェイルセーフ機能が設定されているかどうかを確認するために使用されます。

[フュイルセーフ警告] のチェックをオンまたはオフに設定します。

セットアップ:

機能の右にあるボックス 図 をタップします。ボックスにチェックマークがある場合、その機能は 有効になっています。

注:[フュイルセーフ警告] が有効になっている場合、すべてのチャネルのフェイルセーフが [未 設定(出力なし)] 状態にあると、送信機をオンにした後に、フェイルセーフが設定されていない ことを示すポップアップウィンドウが表示されます。



Low Power Mode

1 Minute

Effective Delay

8.11 Auto Search Receiver

オートサーチ受信機がオンになっている場合、送信機の電源が入った際に、現在電源が入っている受信機に対応するモデルに自動的に切り替わります。具体的には、AFHDS3 2ウェイモードで送信機にバインドされている電源が入っている受信機を検索します。

[Auto Search Receiver] の右側のボックスをタップします。ボックス ≥ にチェックマークが表示 されている場合、その機能が有効になっていることを示します。

注:受信機のオートサーチ時、制御する必要があるモデルは1つだけ電源を入れた状態にしておいてください(他のモデルは電源を切ってください)。

8.12 Quick Access (クイックアクセス)

この機能は、メイン画面の「上」「下」「左」「右」のクイックスライド画面機能を設定するために使用されます。ユーザーは、自身のニーズに合わせてスライド画面をカスタマイズできます。

[Bottom Bar Display]:ホーム画面の下部バーを表示するかどうかを設定します。

[Bottom Bar Display] をタップすると、右側のアイコンが ☑ に変わり、機能が有効になります。 具体的には、ホーム画面の下部バーが表示されます。下部バーが表示されていない場合は、画面 を左にスワイプしてメインメニューに入ることができます。

[クイックアクセス]: [クイックアクセス]は、ユーザーが設定画面を素早く見つけるのに役立ちます。例えば、モデル操作で機能有効化後にラップカウント時間を確認したい場合、この機能を使用することでタイマー画面に素早くアクセスできます。

セットアップ:

1. 対応する項目をクリックして選択します。クイック操作を回避するには「なし」を選択します。

2. 【をクリックしてください。設定を保存できます。

注:画面をスワイプする場合、ホーム画面の端にできるだけ近い位置でスワイプすることをお すすめします。

8.13 Mian Screen Lock Setup(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に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]: 誤って送信機の画面を触れることを防ぐことができます。これにより、設定されたパラメーターが変更される可能性があります。

[タッチスクリーン + 設定]:選択後、チャンネルのみが操作可能です。これにより、他者が操作を 行ったり、個人的な理由でスイッチを誤って切り替えた場合でも、設定パラメーターが変更される こと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、すべてのノブ、キー、またはトリムが使用不能になります。これにより、他者の代わりに操作する際や、個人的な理由でスイッチを誤って切り替えることで設定パラメーターを変更するのを防ぐことができます。

必要に応じて、対応する機能をクリックしてください。機能が有効になっている場合は、 ☑ が表示 されます。











NONE

3 Minutes

5 Minutes

10 Minutos

20 Minutes

8.14 Standby Timeout(スタインバイまでの時間)

この機能は、スタンバイタイムアウト間隔を設定するか、スタンバイタイムアウトアラームを無効に するために使用されます。5つのオプションがあります:[なし]、[3分]、[5分]、[10分]、および[20 分]。[なし]は、スタンバイタイムアウトアラームを無効にすることを意味します。アラームの発動時 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] をクリックして設定メニューに入り、必要に応じてオプションを選択して ください。例えば、アラーム時間を3分に設定した場合、送信機が3分間操作されない場合に振動 と音声アラームが鳴ります。音声のアラームのオン/オフと音量、および振動のオン/オフとレベル は、[システム設定] の [8.6 サウンド] と [8.7 バイブレーション] で設定できます。

8.15 Auto Power Off(オートパワーオフ)

送信機を長時間電源を入れたままにすると、送信機のバッテリーが消耗する可能性があります。システムが送信機が長時間使用されていないことを検出すると、自動的に電源が切れます。

5分間操作が検出されない場合、システムは操作なし音を再生し、受信機が接続されていない場合、オートパワーオフ機能が送信機をオフにします。

自動電源オフを切り替えるには、設定の右にあるチェックボックスをタップします。チェックボック スに✓ チェックマークが表示されている場合、その機能は有効になっています。

8.16 Stick Calibration(スティックキャリブレーション)

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な偏差を補正します。例えば、自己中心機能の偏差や最大/最小移動範囲の偏差が発生した場合などに使用します。

機能画面には、現在の校正済みチャンネル値と前回の校正済み値が表示されます。

青いバーはチャネルの現在の位置を示し、校正範囲は背景と同じ色になります。

セットアップ:

1. ステアリングホイールとスロットルトリガーを、それぞれの方向で最大限まで動かします。その 後、それらを離してニュートラル位置に戻します。

2. < をタッチして保存し、前のメニューに戻ります。

注:青いバーは、ステアリングホイ ールまたはスロットルトリガーの構 造上の中心位置のみを表示しま す。チャンネルのニュートラル値 は、[Servo View] 経由で確認 できます。



Standby Timeout

 \checkmark

Stick Calibration Move All Sticks To Their Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button C:1% ST R: 1% B: -2% TH F: 2% Last calibration ST L: 89% R: 89% TH B: 38% F: 86% Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button C: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
Move All Sticks To Their Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button 1% ST R: 1% B: -2% TH F: 2% Last calibration ST L: 89% R: 89% TH B: 38% F: 86% Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button And Press The Back Button Ex8% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button The ST R: -1 B: -2% TH F: 2% Last calibration ST L: 88% R: 89% TH B: 38% F: 86% Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button C: 1% ST R: -1% B: -2% TH F: 2% Last calibration ST L: 89% R: 89% TH B: 38% F: 86% Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
To Their Center Position And Press The Back Button (1% ST R: 1% B: -2% TH F: 2% Last calibration ST L: 89% R: 89% TH B: 38% F: 86% Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
And Press The Back Button C:1% ST R: -1% B: -2% TH F: 2% Last calibration ST L: 89% R: 89% TH B: 38% F: 86% Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
: 1% ST R: -1% B: -2% TH F: 2% Last calibration ST L: 89% ST L: 89% R: 89% TH B: 38% F: 86% Extreme Positions, Release Them Back Image: Comparison of the text of text of the text of text o
B: -2% TH F: 2% Last calibration ST L: 89% R: 89% TH B: 38% F: 86% Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
B: -2% TH F: 2% Last calibration ST L: 89% R: 89% TH B: 38% F: 86% Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
Last calibration ST L: 89% R: 89% TH B: 33% F: 86% Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
Last calibration ST L: 89% R: 89% TH B: 38% F: 86% Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
ST L: 89% R: 89% TH B: 38% F: 86% Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
TH B: 38% F: 86% Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button 1: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 83% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
Extreme Positions, Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 83% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
To Their Center Position And Press The Back Button L: 83% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
And Press The Back Button L: 88% ST R: -1% B: -2% TH F: 2%
L: 88% ST R: -1%
B: -2% TH F: 2%
B: -2% TH F: 2%
Move All Sticks To Their
Extreme Positions.
Release Them Back
Release Them Back
Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button
Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 88% (ST) R: 88%
Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button L: 88% ST R: 88%
Release Them Back To Their Center Position And Press The Back Button 1:88% ST R: 88% B: 38% TH F: 85%

<u>FLY</u>SKY

8.17 Firmware Update (ファームウェアアップデート)

送信機のファームウェアを更新する場合、この機能を使用して送信機を更新モードに切り替えてから、送信機のファームウェアを更新してください。

	付属の USB Type-C ケーブルをご使用ください。
⚠ 危険	ファームウェアのアップデート中は、USB Type-C ケーブルを絶対に抜かないでください。

セットアップ:

- 1. 最新の公式ソフトウェアをダウンロードして開いてください。
- 2. USB Type-Cケーブルを使用して、送信機をコンピュータに接続してください。
- [ファームウェアアップデート]をタップします。その後、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。 「本当に続行しますか?」と表示されます。[はい]をタップして、更新モードに入りま す。
- 4. 上記のステップを完了した後、コンピュータ上のソフトウェアで[更新]をクリックして 更新を開始してください。
- 5. 送信機は、更新プロセスが完了すると自動的に再起動します。その後、USB Type-C を抜き、ファームウェアを閉じてください。

送信機のファームウェアは、FlySky Assistant(FlySky Assistantは公式ウェブサイトwww. flysky-cn.comからダウンロード可能です)を通じて更新することもできます。その場合、送信機 が電源が入った状態でコンピュータに接続されていることを確認してください。

注:ファームウェアの更新後、モデルデータがリセットされます。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。送信機が公式ソフトウェアで認識されない場合、 バージョンに問題が発生している可能性があります

送信機のファームウェアは、FlyskyAssistantを使用して更新することも可能です。その場合、 送信機が電源が入っており、コンピュータに接続されていることを確認してください。

8.18 Factory Reset (ファクトリーリセット)

工場出荷時設定リセット機能は、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/データに戻します。

セットアップ: 「工場出荷時設定にリセット」をタップし、確認画面で「はい」をタップしてください。

注:エラーを回避するため、この機能は動作中に使用しないでください。



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、ハードウェアバージョン、および 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. Transmitter Specifications(送信機の仕様)

この章には、Noble NB4 Pro+送信機、FGr8B受信機および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 Pro+の仕様)

製品モデル	Noble NB4 Pro+
対応受信機	FGr8B, FGr4B and other AFHDS 3 receivers
対応モデル	車、ボート、ロボット、船
チャンネル数	2(エクストリームスピード)、4、6、8、10、12、18チャンネル
RF	2402.6-2479.4MHz
最大出力	17.84dBm (for EU)
RFプロトコル	AFHDS 3
低電圧アラーム	3.65V以下
データ・コネクター	USB Type-C
充電ジャック	USB Type-C
アンテナ	シングルアンテナ内蔵
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
決議	4096
入力電力	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	300m以上(干渉のない地上距離)
オンライン・アップデート	Yes
温度範囲	-10°C~+60°C
湿度範囲	20%~95%
カラー	Gunmetal gray, Titanium
寸法	142.7*120*232mm (Including Cell Phone Holder)
重量	670g
認証	CE、FCC ID:2A2UNNB4Pro00、マイク、RCM、IC:25584-NB4Pro00

注:送信機の色は地域によって異なります。詳しくは販売店にご相談ください

9.2 受信機の仕様 (FGr4B)

製品モデル	FGr4B
PWMチャンネル数	4
RF	2.4GHz ISM
RFプロトコル	AFHDS 3
対応トランスミッター	AFHDS 3プロトコルをサポートするすべてのトランスミッタ
アンテナ	Single Antenna
動作電圧	3.5~9V/DC
データ出力	PWM/PPM/i-BUS/S.BUS/i-BUS2
温度範囲	-10°C~ +60°C
湿度範囲	20% ~ 95%
オンライン・アップデート	Yes
寸法	17*29*16.6mm
重量	6.4g
認証	CE, FCC ID: N4ZFGR4B000

9.3 受信機の仕様 (FGr8B)

製品モデル	FGr8B
PWMチャンネル数	8
RF	2.4GHz ISM
RFプロトコル	AFHDS 3
対応送信機	AFHDS 3プロトコルをサポートするすべてのトランスミッタ
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-BUS/S.BUS/i-BUS2
温度範囲	-10°C~ +60°C
湿度範囲	20% ~ 95%
オンライン・アップデート	Yes
寸法	35*23.3*13.3mm
重量	9.4g
認証	CE, FCC ID: N4ZFGR8B



10. 製品内容

付属のアクセサリーはバージョンによって異なりますので、詳細については下記WEBをご覧ください。

90



91

11. 手順

11.1 ブレーキパッドの交換と角度調整









93



・ブレーキパッドの交換作業中は、カの加減に注意してください。アクセサリーを損傷しないようにご注意ください。 ブレーキパッドの交換は、上記のステップに従って行ってください。これにより、ブレーキパッドが正常に機能するように確保 できます。



11.2 モバイルフォンフォルダーの取り付け方法







11.3 モバイルフォンフォルダーの取り外し方法











スマートフォンホルダーの分解作業を行う際は、作業の要点をしっかり押さえてください。アクセサリーを破損しないように注意 してください。



11.4 グリップの取り外し方法



11.5 グリップの取り付け方法





11.6 充電方法



▶ バッテリーベースは、USB Type-Cケーブルを接続することで直接充電できます。



99

11.7 VR1ノブから3ポジションスイッチHへの交換





11.8 VR1ノブとして3ポジションスイッチの置換









11.9 トリガースプリングの交換





101









11.10 ステアリングホイールスプリングの交換












































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こ覧いただけます: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。

<u>FLY</u>KY

12.4 FCC声明

この機器は、FCC規則の第15部に従い、クラスBデジタル機器の制限値に準拠していることが確認されています。これらの制限値は、 住宅環境での使用において有害な干渉から合理的な保護を提供するよう設計されています。この機器は、無線周波数エネルギー を発生させ、使用し、放射する可能性があります。指示に従って設置および使用されない場合、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、特定の設置環境において干渉が発生しないことを保証するものではありません。この機器が無線または テレビの受信に有害な干渉を引き起こす場合(機器の電源をオン/オフすることで確認できます)、ユーザーは次の措置の1つまたは 複数を試して干渉を修正するよう推奨されます:

- -- 受信アンテナの方向を調整するか、または移動させてください。
- -- 機器と受信機の間隔を広くしてください。
- -- 受信機が接続されている回路とは異なる回路のコンセントに機器を接続してください。
- -- 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。

継続的な準拠を確保するため、準拠責任者が明示的に承認していない変更または改変は、ユーザーのこの機器を操作する権限を 無効にする可能性があります。

この機器は、FCC規則の第15部に準拠しています。操作は、以下の2つの条件に準拠する必要があります:

(1) この装置は有害な干渉を引き起こしてはなりません、および

(2) この装置は、受けた干渉(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)をすべて受け入れる必要があります。

注意!

製造元は、本機器への無断改造により生じたラジオやテレビの干渉について一切の責任を負いません。このような改造は、ユーザー が本機器を操作する権利を無効にする可能性があります。

- 1. すべてのチャンネルを希望の位置に移動してください。
- 2. [すべてのチャンネル]を選択し、確認ダイアログボックスで [はい] を選択してください。

注意

バッテリーを誤った方法で廃棄したり、バッテリーを火や高温のオーブンに投げ込んだり、バッテリーを機械的に潰したり切断したりすると、爆発の危険があります。また、バッテリーを極端に高温の環境下に放置すると、爆発や可燃性液体またはガスの漏洩が発生する可能性があります。さらに、バッテリーが極端に低い気圧にさらされると、爆発や可燃性液体またはガスの漏洩が発生する可能性があります。



12.5 ISED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-I 02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。

12.7 CE SAR 声明

この装置は、非管理環境向けに定められた指令 2014/53/EU の放射線被ばく限度に準拠しています。 エンドユーザーは、RF(高周波)曝露に関する要件を満たすために、特定の操作説明書に従う必要があり ます。この送信機は、他のアンテナや送信機と一緒に設置したり、同時に動作させたりしてはいけません。 この携帯型デバイスは、欧州連合市場(フランス)で定められている電波曝露に関する要件を満たすように設計されています。これら の要件では、10グラムの組織で平均4W/kgのSAR(比吸収率)制限が設定されています。この規格に基づき、本製品の認証時には 、手足に正しく装着して使用する場合の最高SAR値として 1.95W/kg が報告されています。

本取扱説明書の図およびイラストは参考用であり、実際の製品外観とは異なる場合があります。製品のデザインおよび仕様は予告なく変更されることがあります。





*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 Declaracion de Conformidad (DoC) puede descargarse en la siguiente

direccion 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.

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 お問い合せは:月曜~金曜(日祭日を除く)13:00~18:00 PRINTED IN CHINA