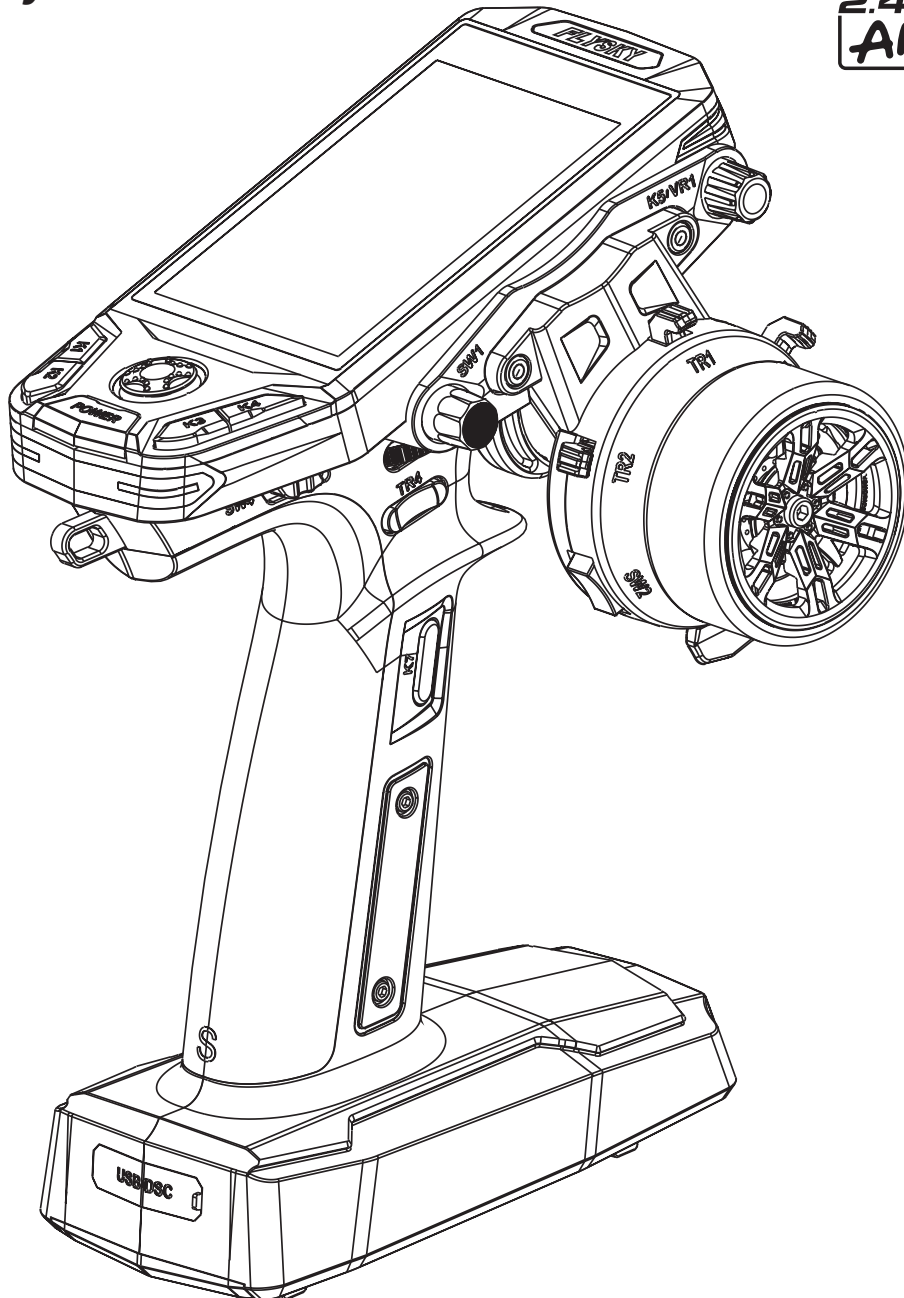


FS-G11P

USER MANUAL

Digital Proportional Radio
Control System

FLYSKY



Copyright ©2024 Flysky Technology Co., Ltd.

METEOR
流星株式会社



警告

対象年齢 15 歳以上
(お子様を使用する際は、必ず
大人の方が付き添ってください)

FLYSKY

取り扱いと注意事項

このたびは FS-G11P をお買い上げいただき、誠にありがとうございます。この取り扱い説明書を注意深く読んで、個人の安全と機器の安全を確保してください。

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。

製品についてのご不明点や問題がある場合、お買い上げの販売店様に直接お問い合わせいただくか、以下の Web サイトから弊社カスタマーサービススタッフにお問い合わせください。

<https://meteor1992.co.jp/>

- 2.4GHz 帯の電波はラジオコントロール専用の周波数ではありません。
2.4GHz 周波数帯は ISM バンド (産業、科学、医療) と共用されているので電子レンジ、無線 LAN、デジタルコードレス電話、オーディオ機器、ゲーム機や携帯電話の Bluetooth、VICS などの近距離通信の影響を受ける可能性があります。
またアマチュア無線、移動体識別用構内無線局にも使用されているため、これらの影響に十分注意して使用してください。
なお、既存の無線局に有害な電波干渉を与えた場合は即座に電波を停止し干渉回避対策をおこなってください。
- RC サーキット等では 2.4GHz システムに影響を与える可能性のある機器の使用を最小限にし、必ず事前に施設管理者の指示に従い安全性の確認をおこなってください。
- 建物や鉄塔などの後ろを走行させた時、電波の到達方向を遮へいすると操縦レスポンスの低下または操縦不能になる可能性があります。
常に目視で出来る範囲で操縦してください。
- 日本国内では技術適合証明試験を受け、認証番号を記載した技術適合証明ラベルが貼られている送信機やモジュールが使用できます。技術適合証明ラベルを剥がしたり汚したりしないでください。
- 技術基準適合証明を取得していないプロポやモジュールを日本国内で使用することはできません。
電波法違反になる場合があります。
- (財)日本ラジコン電波安全協会ではラジオコントロールに使用する電波を安全に使用していくための啓発をおこなっています。
同協会の名称の入った技術適合証明ラベルが貼られている送信機やモジュールの使用を推奨します。
- 走行中は送信機のアンテナ内蔵部を握ったり覆ったりしないでください。
電波出力が弱くなり走行できる範囲が狭くなる可能性があります。
- 送信機のアンテナ内蔵部には金属を取り付けしないでください。
- 受信機は精密機器です。強い衝撃や振動をあたえないように防振対策を行ってください。
- 受信機のアンテナ線は折り曲げたり、切断したりしないでください。
- 受信機のアンテナ線はモーターやバッテリーなどのノイズの多い場所に近づけないでください。
- バッテリーは絶対にショートさせないでください。発火：火災の恐れがあります。
- バッテリーの分解改造は行わないでください。
- 対応したバッテリー以外使用しないでください。機器の破損：発火の恐れがあります。
- 直射日光が長時間当たる場所では保管しないでください。車内などは特に高温となり変形や故障の原因となります。
- 劣化したバッテリーの廃棄については、お住いの自治体のルールに従い廃棄してください。
- 乳幼児の手の届く場所に置かないでください。

目次

1. 安全について	1
1.1 表示記号について	1
1.2 安全ガイド	1
2. はじめに	2
2.1 送信機の概要	2
2.2 受信機概要 (FS-R11P).....	5
2.3 アンテナ	5
3. 使用方法	6
3.1 送信機への電源接続について	6
4. 取扱い説明書	8
4.1 電源オン	8
4.2 バインディング (ペアリング)	8
4.3 LED ライト	9
4.4 スティックキャリブレーション	10
4.5 工場出荷時へのリセット	10
4.6 電源の切り方	10
5. システムインターフェース	11
6. 機能設定	13
6.1 (Reverse) リバース	13
6.2 (EPA) エンドポイントアジャストメント	13
6.3 (Subtrim) サブトリム	14
6.4 (D/R setup) デュアルレート設定	14
6.5 (Cruve) カーブ	15
6.6 (Channel Speed) チャンネルスピード	16
6.7 (ABS) アンチ・ロック・ブレーキ	17
6.8 スロットルアイドルアップ	19
6.9 スロットルロック	20
6.10 クルーズ	20
6.11 スロットルタイプ	21
6.12 AUX.CH 補助チャンネル	22
6.13 ASSIGN 割り当て機能	24
6.14 ミキシング Mixes	26
6.15 タイマー設定 Timers	30
6.16 センサー Sensor	32
6.17 モデルメニュー Model	37
6.18 RX SET	38
6.19 システム System	41
6.20 SVC	47
6.21 初心者向け設定 Beginner	49

7. ユーザーカスタマイズ	50
7.1 キャリングハンドルの取付	50
7.2 マイクロ SD カードの取付	51
7.3 トリガースプリングの交換	52
7.4 ステアリングホイールのスプリング交換	56
8. 仕様	58
8.1 送信機の仕様	58
8.2 受信機の仕様	59
9. パッケージ内容	60
10. 各種証明	61
10.1 EU DoC Declaration	61
10.2 CE SAR statement	61
10.3 FCC Compliance Statement	61
10.4 FCC SAR	62
10.5 環境保護の為の廃棄	62

1. 安全について

1.1 表示記号について

以下の記号とその意味に細心の注意を払ってください。これらの警告に従わないと、損傷、負傷、または死亡する可能性があります

 危険	• これらの指示に従わないと、重傷または死亡につながる可能性があります。
 警告	• これらの指示に従わないと重傷につながる可能性があります。
 注意	• これらの指示に従わないと、軽度ではあるが傷害を負う可能性があります。

1.2 安全ガイド



禁止事項を示します。



必ず実行する事項を示します。



- 夜間や雨や雷雨などの悪天候時には使用しないでください。この製品に影響を及ぼし、動作が不安定になったり、制御が失われたりする原因となります。
- 視界が制限されているときは、製品を使用しないでください。
- 雨や雪の日には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、制御が失われたりする可能性があります。
- 電波干渉により、制御が失われる可能性があります。あなたや他の人の安全を確保するために、次の場所で操作しないでください
 - 1. 他のラジコン製品が電波を発生する可能性のある場所の近く
 - 2. 電力線または通信放送アンテナの近く
 - 3. 人ごみの中や、車の行きかう道路の近くや、船が往来する水域など
- 疲労時、気分が優れないとき、またはアルコールや薬物の影響下にあるときは、この製品を使用しないでください。ご自身や他人に重傷を負わせる恐れがあります。
- 2.4GHzの無線帯域は見通しが利く区域内に限定されます。大きな物体が送信信号を妨げたりし、制御を失う可能性があるため、常に RC モデルを視界に置いてください。
- 運転中は絶対に送信機のアンテナを握らないでください。信号の品質と強度が大幅に低下し、制御が失われる可能性があります。
- 操作中または使用直後に熱を発生する可能性のあるモデルの部分には触れないでください。エンジン、モーターまたは ESC は、非常に高温であり、重度の火傷を負う可能性があります。

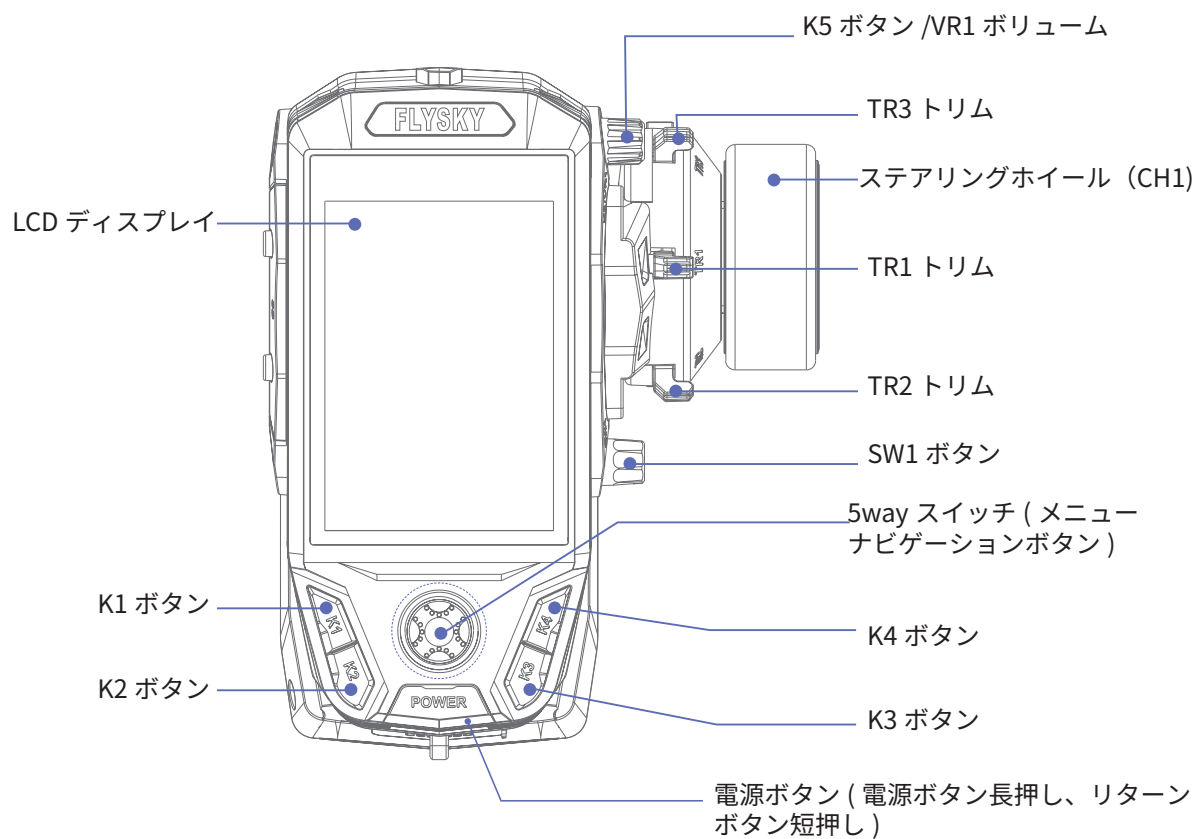


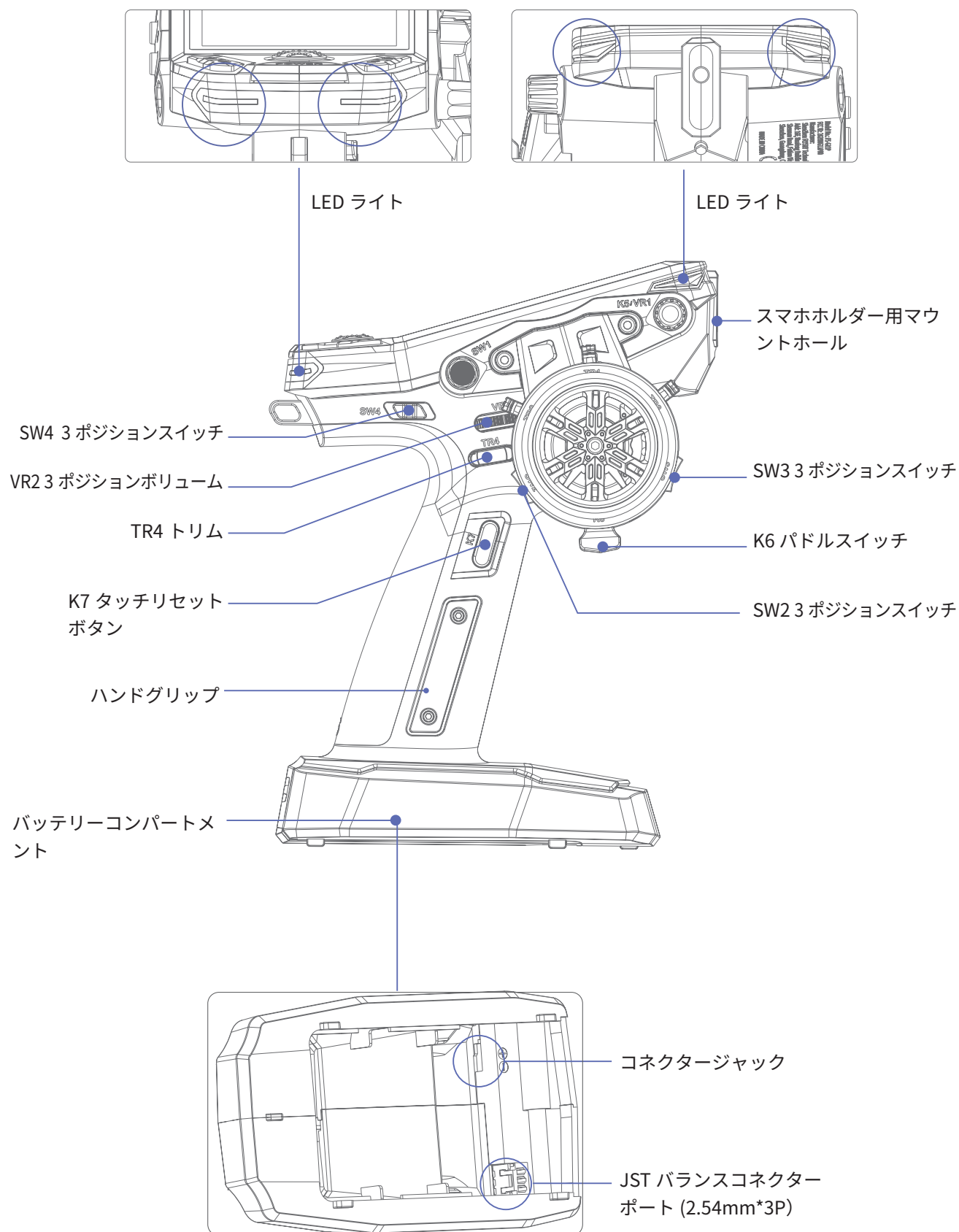
- この製品を間違った方法で使用する、と、重傷を負ったり死亡する可能性があります。あなたとあなたの機器の安全を確保するために、この取り扱い説明書を熟読し指示に従ってください。
- 製品が RC モデルに正しく取り付けられていることを確認してください。さもないと、重傷を負う可能性があります
- 送信機の電源を切る前に、必ず受信機側のスイッチを切ってください。意図しない動作や事故の原因となります。
- すべてのサーボが正しい方向に動作していることを確認します。そうでない場合は、サーボを正しく調整してください。
- RC モデルが一定の距離内を走行していることを確認してください。視界を外れると、制御が失われます。

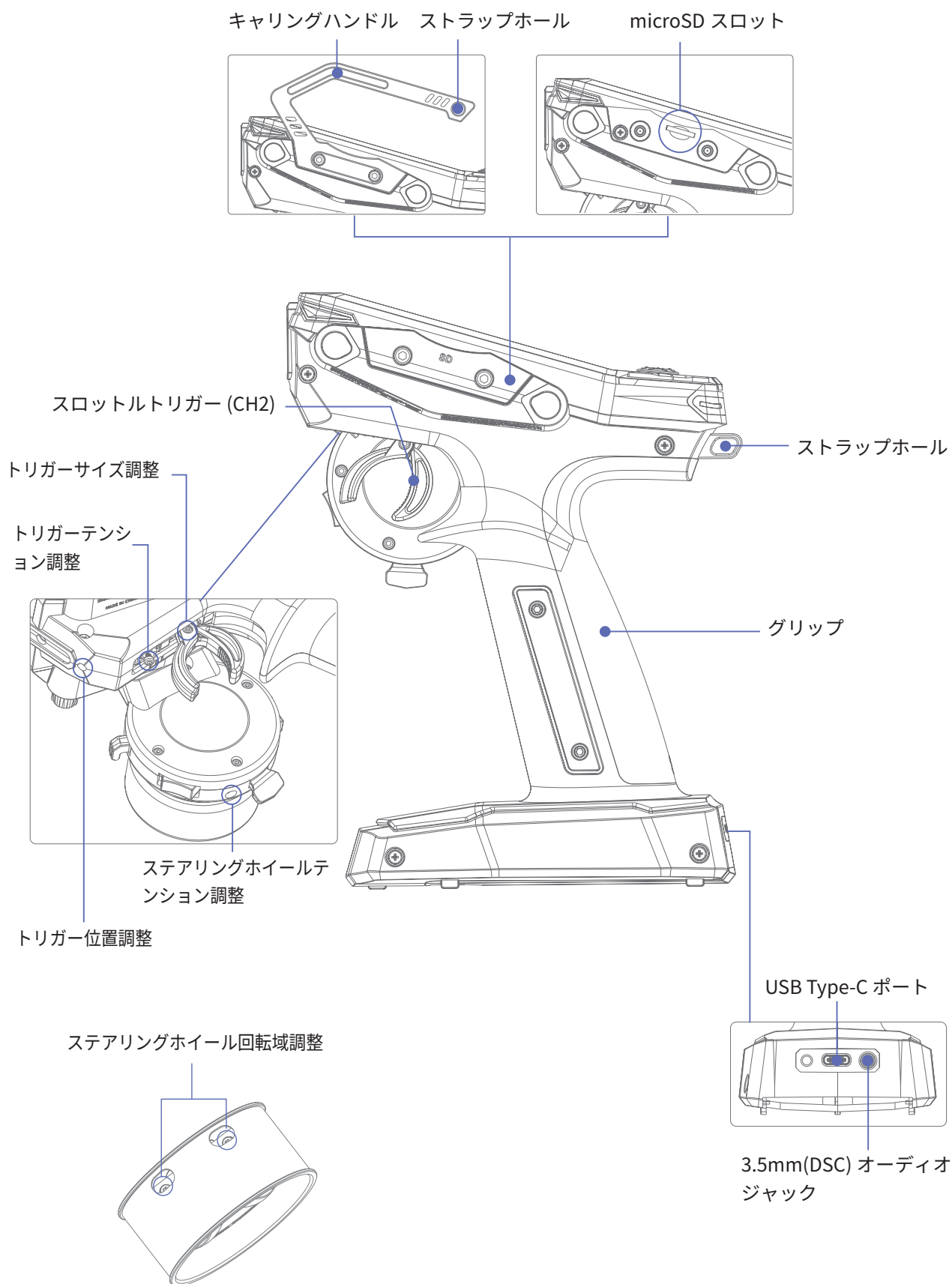
2. はじめに

本製品は、FS-G11P 送信機と FS-R11P 受信機からなる 2.4GHz 帯 (Ant プロトコル) 強化自動周波数ホッピングデジタルシステムを使用しています。出力は 11 チャンネルで、モデルカーやボートなどに対応しています。また、ビギナー機能もサポートしています (デフォルトでは無効)。

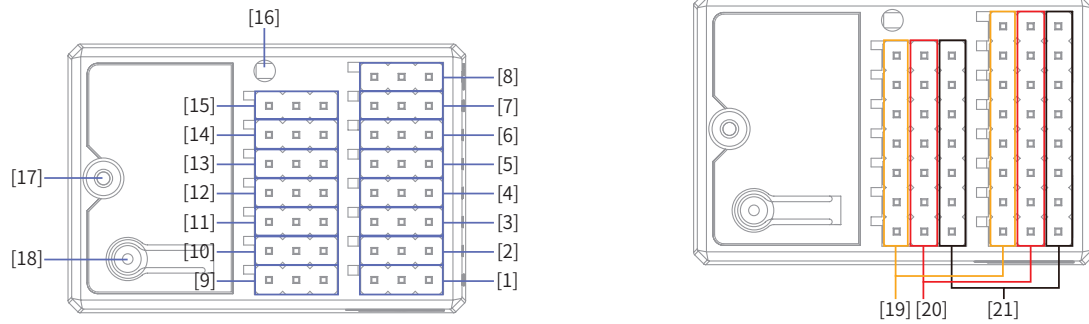
2.1 送信機の概要







2.2 Receiver Overview (FS-R11P)



[1]	CH1/P(PWM/PPM)	[12]	CH10
[2]	CH2	[13]	CH11
[3]	CH3	[14]	センサーコネクタ
[4]	CH4	[15]	サーボコネクタ
[5]	CH5	[16]	LED
[6]	CH6	[17]	アンテナ
[7]	BIND コネクタ	[18]	BIND ボタン
[8]	VCC/BVD (電源差込スロット)	[19]	シグナルピン
[9]	CH7	[20]	"+" (プラス極)
[10]	CH8	[21]	"-" (マイナス極)
[11]	CH9		

2.2.1 受信機 LED

LED ステータスは、受信機の電源状態とその動作状態を示します。オフ：レシーバーの電源が入っていません。

点灯：レシーバーは正常に動作します。

高速点滅：受信機はバインディングモードです。

ゆっくり点滅：送信機のバインドの電源がオフになっているか、送信機とバインドされていないか、受信機が信号を受信していません。

3 回点滅の繰り返し：受信機は強制更新モードです。

2.2.2 コネクタ

すべてのチャンネルコネクタは 2.54mm * 3 ピン標準ピンであり、コネクタは受信機から出力するモデルへのさまざまな機器（サーボ、ライト等）に接続するために使用されます。

注意：ご使用の際は、正しく動作するように受信機の極性に注意して差込んでください。一部の極性は受信機の側面に記されています。逆接での機器の損傷を防ぐため、極性を正しい方向に挿入してください。

2.3 アンテナ

この受信機はワイヤー型外部アンテナ仕様です。

注意	受信機のアンテナを引っ張らないでください。アンテナとサーボケーブルを一緒に結束しないでください。
警告	受信機の信号に影響を与えるため、アンテナを金属の近くに置かないでください。受信機のアンテナは、カーボンや金属などの導電性材料から少なくとも 1cm 離してください。

3. 使用方法

操作する前に、バッテリーを取り付け、以下の指示に従って送信機を起動させてください。

3.1 送信機への電源接続について

 警告	・ 付属または専用の電池のみを使用してください。
 警告	・ 電池を開けたり、分解したり、修理したりしないでください。
 警告	・ 電池を潰したり、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。
 警告	・ 過度の熱や液体にさらさないでください。
 警告	・ 電池を落としたり、強い衝撃や振動を与えたりしないでください。
 警告	・ 電池は常に涼しく乾燥した場所に保管してください。
 警告	・ 電池が破損している場合は絶対に使用しないでください。

18650 リチウムイオン単セルバッテリーの取り付け

以下の手順に従って、18650 バッテリーを取り付けます。

1. 図のようにバッテリーコンパートメントカバーを開きます。
2. バッテリーホルダーに2つのバッテリーを挿入します。バッテリーがバッテリーコンパートメントに記された極性に従って正しく設置されていることを確認してください。
3. バッテリーコンパートメントカバーを閉じます。

リポバッテリーの取り付け

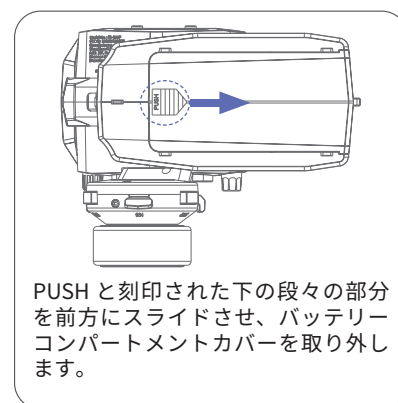
送信機は、バッテリー配線のコネクタまたは JST バランスコネクタいずれかの1つを使用して接続します。

以下の手順に従って、リポバッテリーを取り付けます。

1. バッテリーコンパートメントカバーを開きます。
2. 18650 用バッテリーホルダーを取り外します。
3. 2S リポバッテリーをコンパートメントに入れます。
4. それに応じて、リポバッテリーのバッテリー配線をコネクタポートまたは JST バランスコネクタポートに差し込みます。
5. バッテリーカバーを閉じる際に、バッテリーの配線を挟まないように注意してください。

注意

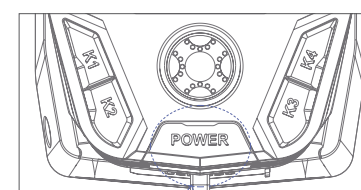
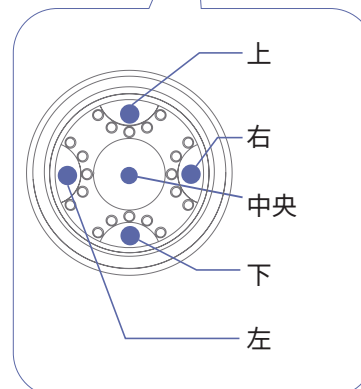
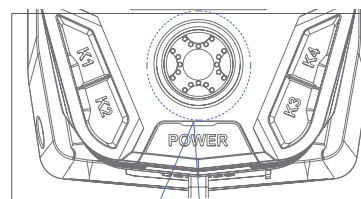
1. リポ電池は JST バランスコネクタのみ使用して充電できます。
2. 送信機にリポバッテリーを取り付けた後、USB タイプ -C ケーブルを使用して送信機の USB タイプ -C ポートに接続して電源を供給することで充電が可能となります。



5way スイッチ (メニューナビゲーションボタン) と電源 (電源 / 戻るボタン)

5way スイッチ (メニューナビゲーションボタン) と電源ボタン (電源 / 戻るボタン) の機能は下記となります。

- ホーム画面操作 (ナビゲーションメニュー)
- 中央ボタンを 2 秒間長押しして画面をロックし、もう一度長押ししてロックを解除します。
- 中央ボタンを 1 秒間長押ししてセンサーを選択し、左 / 右ボタンを短く押して機能項目を選択し、中央ボタンを短く押してセンサーセットインターフェースに入ります。
- 上ボタンを短く押して Home1 に入り、中央ボタンを短く押してサーボテスト機能をアクティブにします。下ボタンを短く押して Home2 に入ります。上、下、左、右のボタンを短く押して、機能アイテムを選択します。中央ボタンを短く押して、選択した機能項目を入力します。
- 上、下、左、右のボタンを短く押して、機能アイテムを選択します。中央ボタンを短く押して、選択した機能項目を入力します。
- メインメニュー操作
- 上、下、左、右のボタンを短く押して、機能アイテムを選択します。中央ボタンを短く押して、選択した機能項目を入力します。
- 機能メニュー操作
- 上、下、左、右のボタンを短く押して、機能を選択します。中央のボタンを短く押して確認します。中央ボタンを長押しすると、現在のページ上のすべての機能データがデフォルト値にリセットされます。
- 機能メニュー設定 (機能項目が点滅している状態)
- 下ボタンまたは上ボタンを短く押して、値または機能項目を調整します。長押しして調整を加速します。中央のボタンを短く押して確認します。中央ボタンを長押しすると、現在のアイテムがデフォルト値にリセットされます。



電源ボタン (電源 / 戻るボタン)

- 電源ボタン長押し：電源 ON/ 電源 OFF
- 電源ボタン短押し：戻る

4. 取扱い説明書

セットアップ後、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

以下の手順に従って、送信機の電源を入れます。

1. バッテリーが完全に充電され、正しく取り付けられていることを確認してください。
2. 電源ボタンを長押しし、画面の指示に従って電源を正常にオンにします。
 - ・ 組み込みの RF モジュールが検出されない場合、または更新が必要な場合、システムはポップアップウィンドウを表示します。ポップアップウィンドウの指示に従って続行してください。
 - ・ システムは、現在のモデルにフェイルセーフが設定されているかどうかを尋ねるウィンドウをポップアップします。フェイルセーフプロンプトをオフにするには、[いいえ]を選択するか、[システムによるフェイルセーフのヒント]をオフにします。
 - ・ バッテリーを取り付けずに USB Type-C ポートを使用してシステムの電源をオンにすると、「バッテリーを取り付けてから使用してください」というポップアップウィンドウが表示されます。

 注意	・ 損傷や怪我を避けるために注意して操作してください。
 注意	・ スロットルが最も低い位置にあり、各部設定されたスイッチが動作しない状態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 (ペアリング)

送信機と受信機は、工場で事前にバインドされています。

他の受信機を使用する必要がある場合は、以下の手順に従って送信機と受信機をバインドします。

送信機は ANT2 ウェイバインディングと ANT1 ウェイバインディングの両方をサポートしており、ANT2 ウェイバインディングがデフォルト設定です。

送信機は、ANT 2 ウェイバインディングが完了した後、受信機から返信されたデータを表示します。

バインドする前に、実際のアプリケーション設定に従って、RF システム、RF スタANDARD、RX タイプ、出力、及びチャンネル周波数を設定する必要があります。

RF システム には、ノーマルとハイスピードの 2 つのモードがあります。

ノーマルモードでは、他のデバイスに対して強力な干渉防止パフォーマンスを発揮し、ハイスピードモードでは、ハイスピード送信と低消費電力でより優れた共存を実現します。

RF 標準 RF プロトコルを選択するには、ANT2 ウェイまたは ANT1 ウェイのいずれかです。

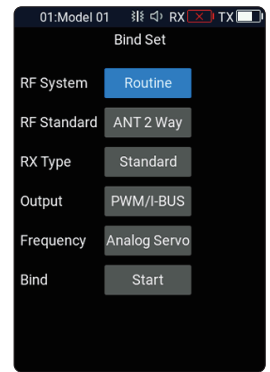
RX タイプ RF 規格を ANT2 ウェイに設定すると、受信機タイプをスタンダードまたは ESC に設定できます。

出力 PWM/S.BUS、PPM/i-BUS、PWM/i-BUS、PPM/S.BUS の 4 つの出力モードと 2 つの出力オプションが利用可能です。

周波数: チャンネルの周波数を設定します。オプションには、デジタルサーボ、アナログサーボ、その他が含まれます。

上記の設定後、以下の手順に従って ANT 2 Way バインディングを完了します。

1. [スタート]を選択し、中央ボタンを短く押すと、送信機はバインド状態になります。
2. 受信機の電源をオンにしながらレシーバーの BIND ボタンを押し続けると、レシーバーの LED が点滅し、受信機がバインドモードになっていることを示します。
 - ・その他のバインディング方法については、FS-R11P 受信機の手取書を参照してください。
3. 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。
4. 送信機と受信機が正常に動作しているか確認してください。再バインドするには、上記の手順を繰り返してください。



注意：RF 規格が ANT1 ウェイに設定されている送信機がバインドモードに入った場合は、受信機 LED のステータスがスローフラッシュに変わったときに送信機をバインディング状態から解除し、同時に受信機の LED が点灯し、バインディングが完了したことを示します。

- ・ このバインディング手順は FS-G11P 送信機と FS-R11P 受信機に適用され、違う受信機を使用される場合強制更新される可能性があります、もし、不明な場合は本社サービスにご連絡ください。バインドするための方法をお知らせいたします。
- ・ この製品は定期的にアップデートされる場合があります。FLYSKY のアップデートに関するご質問あれば弊社サービスへご連絡ください。

4.3 LED ライト

送信機の上下（前後）の LED アンビエントライトは、様々なシーンや好みに応じて LED 色と輝度を調整できます。LED をオフにすることもできます。

また、送信機電源の状態を色で識別する事ができます。

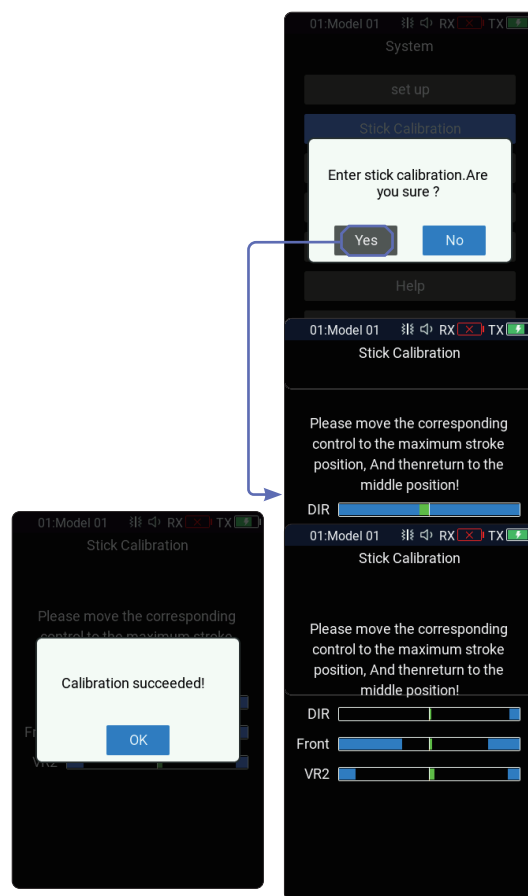
この送信機は、LED アンビエントライトに 6 つのプリセットカラー（赤、緑、青、黄、シアン、紫、またはマルチカラー）を設定できます。

送信機の LED ライトの色を設定する具体的な手順については、このマニュアルの [5 . システム] の項目を参照してください。

4.4 スティックキャリブレーション

この機能を使用して、スロットトリガー、ステアリングホイール、VR2、3 ポジスイッチ、ボリュームの機械的な偏差を補正します。例えば、セルフセンタリングまたは最大 / 最小移動量で発生した偏差。デフォルトでは、キャリブレーションは完了していますが、再度キャリブレーションが必要な場合は、以下の手順に従ってください。

1. [ホーム]>[システム]>[メインメニュー]に移動し、[スティックキャリブレーション]を選択し、中央ボタンを短く押して、ポップアップインターフェイスで[はい]を選択して機能インターフェイスに入ります。
2. ステアリングホイールを時計回り / 反時計回りの最大移動量と最小移動量に回してから放します。スロットトリガーを前後に押し引きしたりしてから、離します。
3. VR2 3 ポジションダイヤルを最大移動量と最小移動量まで回してから、中央の位置まで回します。
4. POWER ボタンを短く押すと、システムはプロンプトインターフェイスをポップアップします。キャリブレーションが成功すると、キャリブレーションが成功です。プロンプトインターフェイスがポップアップ表示されます。中央ボタンを短く押して終了します。キャリブレーションが失敗した場合は、再キャリブレーションの場合は[いいえ]を選択し、そうでない場合はキャリブレーションをキャンセルします。



4.5 工場出荷時へのリセット

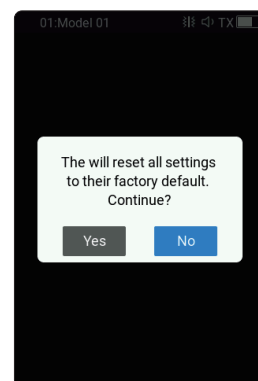
送信機のすべての設定とパラメータを工場出荷時状態へ復元するために使用します。

注意：すべてのモデルデータと設定がデフォルトの状態に復元されます。

注意：モデルデータも消去されますのでご注意ください。モデルデータはあらかじめ、マイクロ SD カードなどに記憶させてください。

以下の手順に従って、工場出荷時の状態にリセットします。

[システム]>[ファクトリーリセット]を選択し、中央ボタンを短く押してから、ポップアップウィンドウで[YES]を選択して設定を完了します。



4.6 電源の切り方

下記の手順に従って、送信機の電源を切ります。

1. 初めに受信機の電源を切ります。
2. POWER ボタンを長押し送信機の電源がオフになるまで、POWER ボタンを長押しします。



危険

1. 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。失敗破損や重傷を負う恐れがあります。

5. システムインターフェイス

システムインターフェイスには、主に送信機の電圧情報、機能ステータスなど、モデルに関連する情報が表示されます。

メインインターフェイス



機能ステータス表示エリア

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

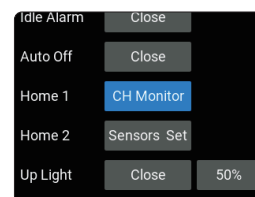


Home 1

ショートカット表示機能インターフェースの設定をカスタマイズできます。デフォルトでは、CH（チャンネル）モニタインターフェイスが表示されます。CH モニタ、センサー、フェイルセーフ、タイマー、システム（セットアップ）、受信機セット、モデル、アサイン、メインメニューの 9 つの機能項目から選択できます。

設定方法

1. [システム]>[セットアップ]>[ホーム 1] を選択します。
2. 必要に応じて、対応するアイテムを選択します。
3. メインインターフェイスに戻り、上ボタンを短く押してホーム 1 に入ります。

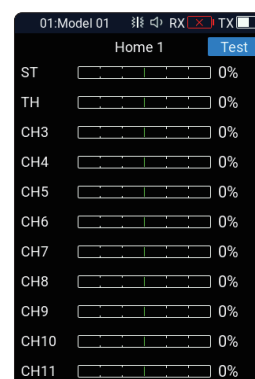


CH（チャンネル）モニター

各チャンネルのリアルタイム出力値を表示します。

設定方法

1. [システム]>[セットアップ]>[ホーム 1]>[CH モニター] を選択します。
2. メインインターフェイスで、上ボタンを短く押してホーム 1 に入ります
3. チャンネルに割り当てられたスイッチ / ボリュームを廻すか、切り替えて押します。
4. チャンネルの出力値を CH モニタインターフェイスで表示されます。

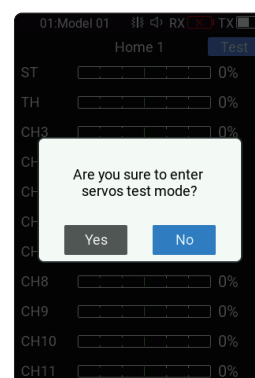


サーボテストが可能です。

オンにすると、すべてのチャンネルのサーボがゆっくりと繰り返し動きます。機能が有効になっているときは十分注意してください。

設定方法

1. 中央ボタンを短く押すと、システムはポップアップウィンドウを表示し、[はい] を選択して開始します。
2. 中央ボタンをもう一度短く押すと、サーボテストモードが終了します。



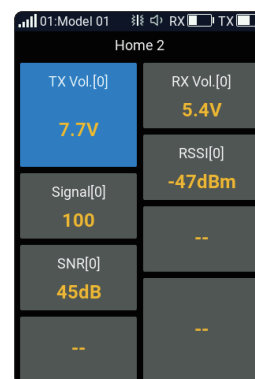
Home 2

デフォルトでは、Sensors Set インターフェイスが表示されます。Home 2 ショートカットの設定は、Home1 の設定と似ています。ホーム 1 の説明を参照してください。

設定方法

1. [システム]>[セットアップ]>[ホーム 2] を選択します。
2. 必要に応じて、対応するアイテムを選択します。
3. メインインターフェイスに戻り、上ボタンを短く押してホーム 2 に入ります。

注意：センサー設定の具体的な手順については、[6.16 センサー] を参照してください。



6. 機能設定

詳細な機能とその使い方を説明します。

6.1(Reverse) リバース

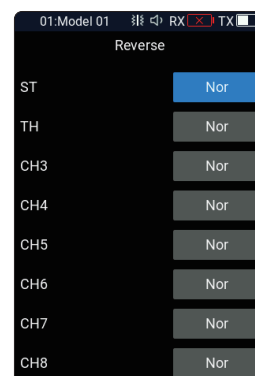
リバース機能は、システム制御に対してサーボまたはモーターの方向を修正するために使用されます

[Nor]: チャンネル出力がデフォルトの方向であることを示します。

[Rev]: チャンネルの方向が逆になったことを示します。

設定方法

1. 必要に応じて、対応するチャンネルを選択します。
2. [Nor] または [Rev] を選択します。
3. 全て設定通りに機能していることを確認するためにテストしてください。

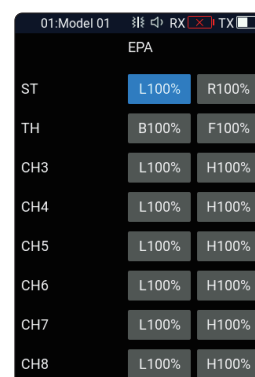


6.2 (EPA) エンドポイントアジャストメント

エンドポイントアジャストメントは、各チャンネルの最大移動範囲と移動範囲の制限 (最小値、最大値) を設定するために使用されます。

設定方法

1. 必要に応じて、対応するアイテムを選択します。
2. 上ボタンまたは下ボタンを短く押して、エンドポイントの位置を変更します。(押し続けると調整が加速されます)
最大値は 150%、最小値は 0% です。



6.3 (Subtrim) サブトリム

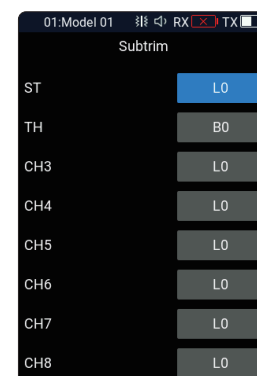
サブトリムは、チャンネルのニュートラル位置を変更することにより、サーボホーンの取付位置の誤差を調整するために使用できます。

例えば、車のステアリングセンターがわずかにセンターから外れている場合、サーボのスプライン位置を調整することなく、送信機の、サブトリムを使用してアライメントを修正できます。

VR / TR コントロールを割り当てて、ST または TH サブトリム値を調整できます。

設定方法

1. 必要に応じて、対応するチャンネルを選択します。
2. 上ボタンまたは下ボタンを短く押して、パーセンを上げたり下げたりします、必要に応じて (押し続けると調整が加速されます)。適正位置に設定してください。また、設定範囲は -120~0~120us です。



6.4(D/R setup) デュアルレート設定

ステアリングレート、スロットルレート、ブレーキレートを設定します。設定できる値の範囲は 0 から 100% です。デフォルト値は 100% です。インターフェースの下部にあるステアリングプログレスバーとスロットルプログレスバーには、この 2 つのチャンネルのリアルタイムチャンネルステータスがそれぞれ表示されます。

設定方法

1. パーセンテージを必要に応じて調整してください。(押し続けると調整が加速されます)。ボリュームやトリム、スイッチなどに割り当て (アサイン)、パーセンテージを調整することもできます。
2. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。



6.5 (Curve) カーブ

ステアリングカーブ、スロットルカーブ、ブレーキカーブを設定するために使用されます。
K パドルボタン / 各種スイッチにコントロールを割り当てて、機能を有効化 / 無効化できます。

6.5.1 (ST Exp) ステアリング エクスポネンシャル

チャンネル 1 のデータを設定できます。

[TYPE]: カーブ変更フォームを設定します。エクスポネンシャル (EXP) の設定となります。

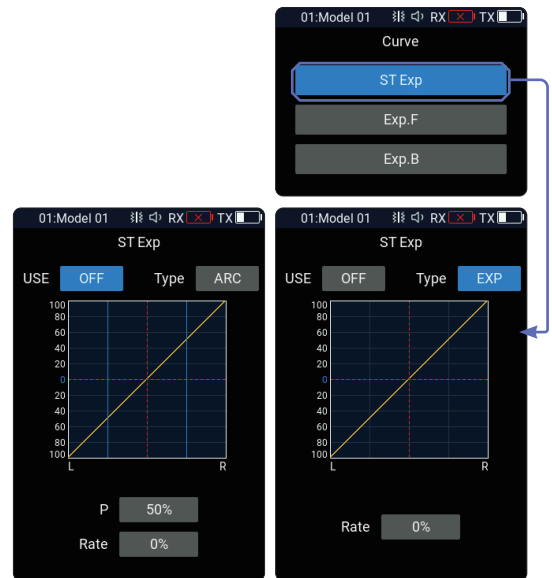
[EXP] はアジャスタブルレートコントロール (ARC) にも設定できます。デフォルトでは、EXP 設定です。

[RATE]: カーブの傾きを設定します。ボリュームまたはトリムに割り当てることで、レートを調整できます。

[P]: タイプを ARC に設定したときに調整でき、ポリライン (線や円弧) の変更位置の設定に使用できます。

設定方法

1. [ST タイプ] を選択して、設定インターフェースに入ります。
2. [TYPE] で、[EXP] または [ARC] を選択します。
3. 必要に応じてパーセンテージを変更します。



6.5.2 (Exp.F) エクスポネンシャル 前進側スロットル

チャンネル 2 のデータを設定します。

[TYPE]: カーブ変更フォームを設定します。

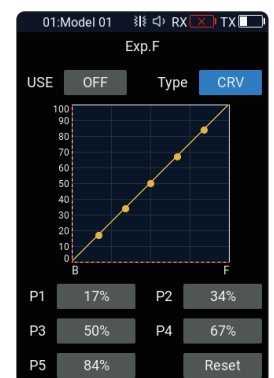
エクスポネンシャル [EXP]、ARC、またはマルチフォールド CRV (固定フォールド位置、合計 9 ポイント) に設定できます。デフォルトでは、EXP です。

[RATE]: カーブの傾きを設定します。

ボリュームまたはトリムに割り当てて、レートを調整できます。

[P]: タイプを ARC にすると調整でき、ポリライン (線や円弧) の変更位置の設定に使用できます。

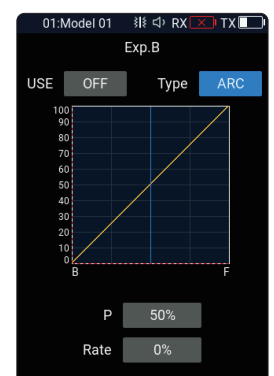
機能の設定については [6.5.1 ST Exp] を参照してください。



6.5.3 (Exp.B) エクスポネンシャル ブレーキ側

ブレーキ時またはバック時のチャンネル 2 のブレーキ時またはバックする時のデータ変更率を設定します。

機能については、前の説明 [6.5.2 Exp.F] を参照してください。



6.6 Channel Speed (チャンネルスピード)

この機能を使用すると、ステアリングスピード、スロットル前進スピード、ブレーキスピードを設定できます。

最小遅延は 0.00 秒、最大遅延は 10.00 秒です。調整ステップは 0.01 秒です。

[ST]、[前進]、[ブレーキ] は、ボリュームまたはトリムに割り当ててすることで、レート进行调整できます。

6.6.1 (ST) ステアリング

ステアリングチャンネルが高速で出力しているときのサーボの対応する速度を変更します。

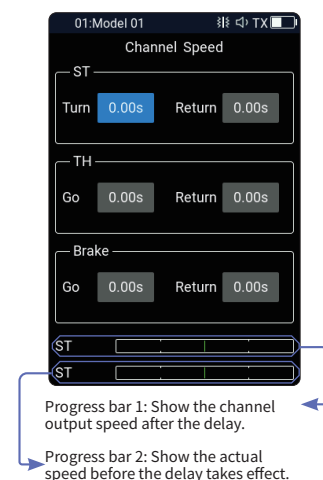
この機能は、車両が制御を失う可能性のある高速ステアリングで車両を操作する場合、または車両構造が速すぎるステアリング速度に耐えられない場合の調整に使用できます。

[TURN]: ステアリングホイールがニュートラルポジションから最大トラベルまで移動しているときにチャンネル出力速度を遅くします。

[Return]: ステアリングホイールがニュートラル位置に戻ると、チャンネル出力速度を遅くします。

設定方法

1. [TURN] または [RETURN] を選択します。
2. 上ボタンまたは下ボタンを短く押して、必要に応じて応答時間を変更します (押し続けると調整が加速されます)。
3. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。



6.6.2 (TH) スロットル

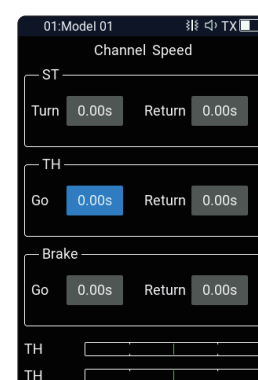
この機能は、スロットルスタートとニュートラルに戻る遅延を設定するために使用されます。

[Go]: スロットル加速の速度を設定します。

[RETURN]: 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。

設定方法

1. [Go] または [Return] を選択します。
2. 上ボタンまたは下ボタンを短く押して、必要に応じて応答時間を変更します (押し続けると調整が加速されます)。
3. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存しま



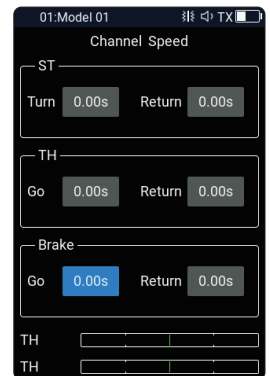
6.6.3 (Brake) ブレーキ

この機能は、スロットルブレーキ / バックワードおよびニュートラルに戻る遅延を設定するために使用されます。

[Go]: スロットルブレーキの速度を設定します。

[RETURN]: 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。

機能の設定については、前項を参照してください。



6.7(ABS) アンチ・ロック・ブレーキ

ABS は自動ブレーキングシステムの略です。

この機能は、制御の喪失やスキッドにつながる可能性のあるホイールのロックを停止するために使用されます。

ABS は、一定の力ではなく、ブレークをオン / オフすることで、ブレークが使用する圧力の量を調整することでこれを管理します。

この機能はデフォルトで無効になっており、K / SW コントロールを割り当てて、機能を有効 / 無効にします。

[リターン]、[ディレイ]、[サイクル]、[ポイント]、[デューティ] は、VR / TR コントロールを割り当てることで調整できます。

使用方法

ABS 機能を有効または無効にします。この機能はデフォルトでは無効になっています。

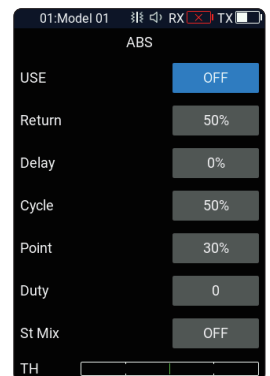
Return

各パルス中のブレーキの減少を制御します。

0% から 100% までの任意の値に設定できます。

調整ステップは 1% です。デフォルトでは 50% に設定されています。

60% に設定すると、ブレーキが作動している時にシステムは、各パルスのブレーキ強度の 60% を取り除きます。100% に設定すると、ブレーキはパッシブになります。



Delay

ABS システムが有効になるまでの時間を決定します。

0% から 100% までの任意の値に設定できます。

調整ステップは 1% です。

デフォルトでは 0% に設定されています。

0% に設定すると、ブレーキがかかるとすぐに ABS システムが有効になります。値が大きいほど、ABS が機能するのにかかる時間が長くなります。

0% に設定すると遅延は発生せず、ブレークがトリガーされるとすぐに適用されます。最大設定を 100% にすると、2 秒の遅延が発生します。

Cycle

パルス間の時間を増減します。つまり、ABS 機能のサイクルです。
20% から 100% までの任意の値に設定できます。
調整ステップは 1% です。デフォルトでは 50% に設定されています。
値が大きいほど、パルスは長くなります。
最大設定を 100% にすると、サイクルの長さは 0.5 秒になります。

Point

ABS が機能し始めるポイントを設定します。
10% から 100% までの任意の値に設定できます。
調整ステップは 1% です。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、ABS をアクティブにするためにトリガーをさらに動かす必要があります。
0%-100% は、ブレーキングサーボの全ストロークを表します。

Duty

各パルスの長さでパルス間のギャップを変更します。
調整範囲は -4 ~ +4 サイクルです。
デフォルトでは 0 に設定されています。
ブレーキを離す時間は、ブレーキを切る時間と同じです。
値が変化すると、制動波の山と谷の長さは互いに独立して変化し、対称ではなくなります。
ブレーキとリリースの比率の調整
期間を「0」に設定すると、比率は 1:1 になります。
期間を「1」に設定すると、比率は 1:2 になります。
期間を「-1」に設定すると、比率は 2:1 になります。

St Mix ステアリングミキシング

ABS は、ステアリングホイールと混合すると、回転中に自動的に有効または無効になります。
パーセンテージは、移動範囲全体にわたるトリガー位置を表します。
E は内部を表し、N は外部を表します。
50%N が設定されている場合、ABS 機能は 50% 以内 (10%N-50%N) でオフになり、50% 外 (50%N-100%N) では ABS 機能がオンになります。
50%E が設定されている場合、ABS 機能は 50%(10%E-50%E) 内でオンになり、ABS 機能は 50%(50%E-100%E) 以外でオフになります。

設定方法：

1. [USE]>[ON] を選択します。
2. 上ボタンまたは下ボタンを短く押して、対応するアイテムを選択します。
3. 中央ボタンを短く押すと、この時点で機能アイテムが点滅し始めます。
4. 上ボタンまたは下ボタンを短く押して値を変更します (押し続けると調整が加速されます)。
5. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。

6.8 スロットルアイドルアップ Throttle Idle Up

スロットルアイドルアップは、エンジンを掛けやすくする為の機能です。

0 スロットルのままにした場合。アイドルアップにすることで、エンジン回転を少し上げた状態に保つことができます。

この機能はデフォルトで無効になっており、K / SW コントロールを割り当てて、機能を有効 / 無効にします。

使用方法

スロットルアイドルアップ機能を有効または無効にします。

この機能はデフォルトでは無効になっています。

Type

アイドルアップモード : [通常] または [ロック]。

[ノーマル]: 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]: 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。

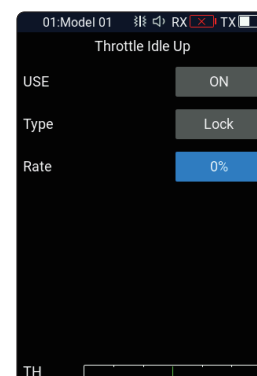
Rate

アイドルアップのホールド値を設定します。設定範囲は -50% から 50% の間です。調整ステップは 1% です。デフォルトでは 0% に設定されています。

VR/TR コントロールを割り当てることで、[レート] を調整できます。

設定方法

1. [USE]>[ON] を選択します。
2. [タイプ] を選択し、必要に応じて対応するアイテムを選択します。
3. [レート] を選択し、必要に応じてパーセンテージを変更します。



6.9 スロットルロック Throttle Lock

Throttle Lock がボタンを介してスイッチが入ると、スロットルチャンネルが設定された位置になります。

この機能はデフォルトで無効になっており、K / SW コントロールを割り当てて、機能を有効 / 無効にします。

使用方法

スロットルロック機能を有効または無効にします。

Rate

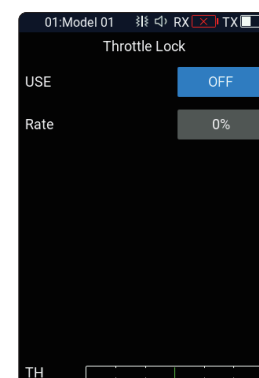
スロットルロックの目標値を設定します。

設定範囲は -100% から 100% の間です。調整ステップは 1% です。デフォルトでは 0% に設定されています。

VR/TR コントロールを割り当てることで、[レート] を調整できます。

設定方法

1. [USE]>[ON] を選択します。
2. [レート] を選択し、必要に応じてパーセンテージを変更します。



6.10 クルーズ Cruise

クルーズ機能が有効になっている場合、スロットルチャンネルは、機能が有効になっている間、チャンネル値出力を維持します。車両が希望の速度に達すると、クルーズ機能を有効にすることができます。

この機能はデフォルトで無効になっており、K / SW コントロールを割り当てて、機能を有効 / 無効にします。

注意

1. この機能は、スロットルがニュートラル、後退、またはブレーキのときには有効にできません。
2. この機能を有効にすると、スロットルがブレーキ状態になるとクルーズモードが終了します。

使用方法

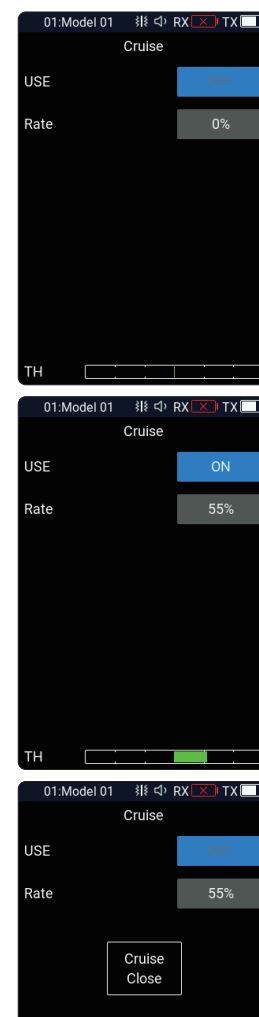
クルーズ機能を有効または無効にします。
この機能はデフォルトで無効になっています。

Rate

クルーズモードがアクティブになった後のリアルタイムのスロットル量を設定します。
設定範囲は 0% から 100% です。調整ステップは 1% です。デフォルトでは 0% に設定されています。[レート] は、TR コントロールを割り当てることで調整できます。

設定方法

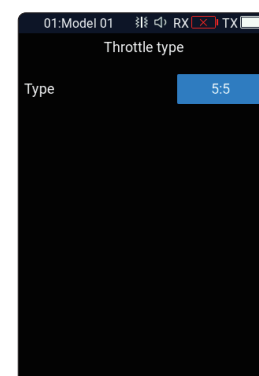
1. スロットルがフォワード状態になったら、[USE]>[ON] を選択します。
2. 上ボタンまたは下ボタンを短く押してパーセンテージを変更します。(ボタンを押し続けると調整が加速されます)。
3. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。



6.11 スロットルタイプ Throttle Type

スロットルタイプ機能は、スロットルとブレーキのニュートラルポジションを設定して、一部のモデルのスロットルトラベルとブレーキトラベルの不均衡な問題を修正するために使用されます。

ニュートラルポジションが正しく設定されていないと、電源投入後すぐにモデルが加速して走行を開始する場合があります。



Type

前進とブレーキ / 後退のスロットルの速度を設定するために使用されます。

固定比率での設定 (フロント 7: ブレーキ 3、フロント 5: ブレーキ 5、フロント 0: ブレーキ 0) をお選びいただけます。

設定方法

1. 必要に応じて、対応するタイプを選択します。
2. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。

6.12 AUX.CH 補助チャンネル

FS-G11P には 2 つの固定チャンネルがあります。

チャンネル 1 はステアリングを出力し、チャンネル 2 はスロットルを出力します。

チャンネル 3~11 は補助チャンネルです。

この機能を使用して、コントロールを割り当て、チャンネル名を補助チャンネルに設定して簡単に操作できます。

チャンネルネームの事前選択

設定方法

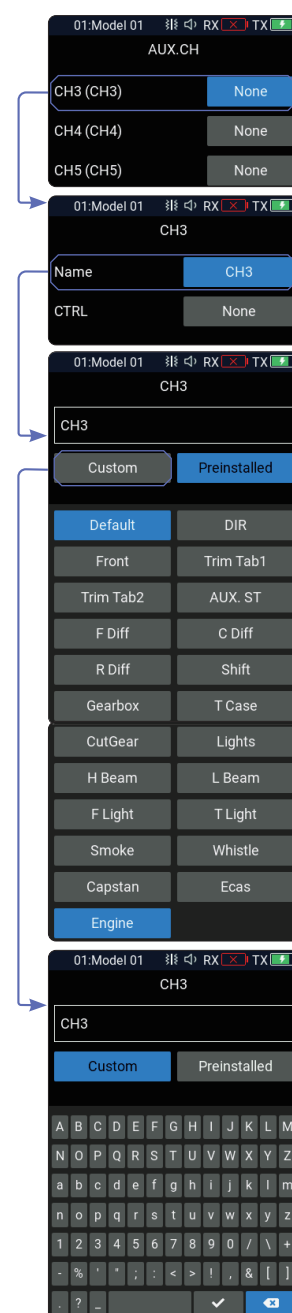
1. 必要に応じて、対応するチャンネルを選択します。
2. 中央ボタンを短く押して、チャンネル設定インターフェースに入ります。
3. 中央ボタンを短く押して、[名前] 設定インターフェースに入ります。
4. [プリインストール] を選択します。
5. 必要に応じて、対応する名前を選択します。
6. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。

チャンネルネームカスタマイズ

設定方法

1. 必要に応じて、対応するチャンネルを選択します。
2. 中央ボタンを短く押して、チャンネル設定インターフェースに入ります。
3. 中央ボタンを短く押して、[名前] 設定インターフェースに入ります。
4. [カスタム] を選択します。
5. ソフトキーボードを使用して目的のチャンネル名を設定します。
6. 次に✓選択して設定を保存します。

注意 : 名前は、文字、数字、または記号の自由に組み合わせ設定できます。



コントロール設定

チャンネルを制御するコントロールを設定します。

Type

TR、SW、K、VR コントロールを選択できます。

Mode

K コントロールの動作モードを切り替えるために使用されます。

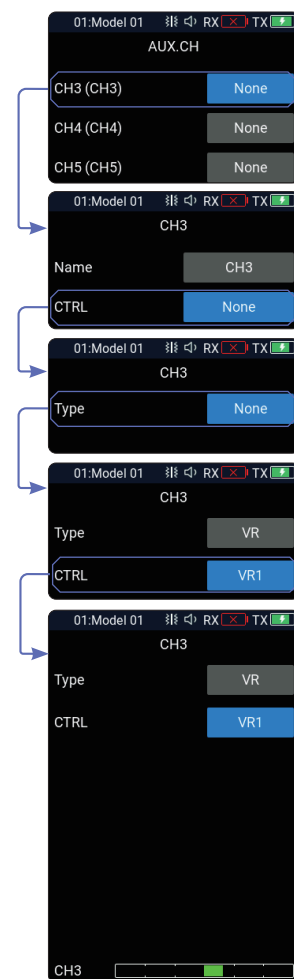
Step

単一の操作値の変更を調整するために使用されます。

設定方法：

1. 必要に応じて、対応するチャンネルを選択します。
2. [CTRL] を選択します。
3. 必要に応じて、対応するタイプを選択します。
4. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。

注意：VR、K、SW、および TR コントロールの詳細については、次項の [6.13 ASSIGN] を参照してください。



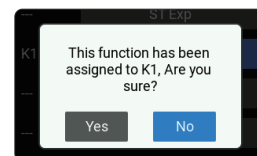
6.13 ASSIGN 割り当て機能

割り当て機能は、キーやスイッチをさまざまな機能に割り当てて、機能を切り替えたり制御したりするために使用されます。

注意：各機能は、単一のコントロールのみによって制御されます。

現在の機能にすでにコントロールが割り当てられている場合、この機能を再度選択すると、インターフェイスにポップアップウィンドウが表示されます。

「はい」を選択すると、元のコントロールが置き換えられます。「いいえ」を選択した場合、機能は割り当てられません。



K スイッチの設定

K1:K2:K3:K4:K5:K6:K7、これらの7つのコントロールは同じ機能を備えており、機能を有効、無効、または切り替えるために使用できます。

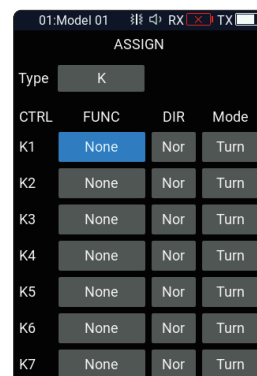
[FUNC]: コントロールに割り当てる機能を選択します。

[D|R]:[Nor] または [Rev] を選択できます。

[Rev] を選択すると、この K コントロールの実際の動作は出力とは逆になります。

[モード]:[Tigger] または [Turn] を選択でき、[Tigger] を選択すると、キートリガーによってチャンネルデータが一度変更され、キーが離されるとチャンネルデータはキー操作前の状態に戻ります。

[ターン] を選択すると、ボタンがリバウンドしてもトリガー時のチャンネルデータは有効なままです。



設定方法

1. [タイプ]>[K] を選択します。
2. 必要に応じて、対応するコントロールを選択します。
3. [FUNC] を選択して、K 制御設定インターフェイスに入ります。
4. 必要に応じて対応する機能を選択し、POWER ボタンを短く押して前のインターフェイスに戻ります。
5. [D|R] を選択し、必要に応じて [Nor] または [Rev] を選択します。
6. [モード] を選択し、必要に応じて [ターン] または [ティガー] します。

スイッチコントロール SW Controls

SW1:SW2:SW3:SW4:VR2、これらの5つのコントロールは同じ機能を備えており、機能をすばやく有効、無効、または切り替えるために使用できます。

設定方法

1. [タイプ]>[SW] を選択します。
2. 必要に応じて、対応するコントロールを選択します。
3. [FUNC] を選択して、SW 制御設定インターフェイスに入ります。
4. 必要に応じて対応する機能を選択し、POWER ボタンを短く押して前のインターフェイスに戻ります。
5. [D|R] を選択し、必要に応じて [Nor] または [Rev] を選択します。



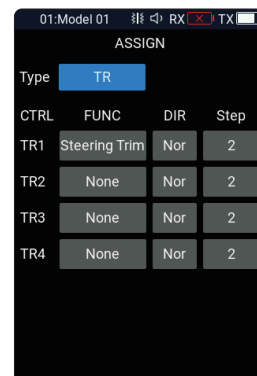
トリガースイッチ TR Controls

TR1:TR2:TR3:TR4 は、同じ機能を備えた 4 つのコントロールであり、機能パラメータをすばやく調整するために使用できます。TR1 はデフォルトでステアリングトリム機能に割り当てられていますが、他の 3 つのコントロールは未割り当ての状態です。

[ステップ]: 1 つの操作の値の変更を調整するために使用されるステップで、レベル範囲は 1 ~ 120、ステップはデフォルトで 2 です。ユーザーは必要に応じて調整できます。

設定方法

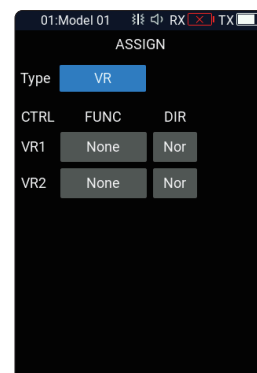
1. [タイプ]>[TR] を選択します。
2. 必要に応じて、対応するコントロールを選択します。
3. [FUNC] を選択して、TR 制御設定インターフェースに入ります。
4. 必要に応じて対応する機能を選択し、POWER ボタンを短く押して前のインターフェイスに戻ります。
5. [D|R] を選択し、必要に応じて [Nor] または [Rev] を選択します。
6. [ステップ] を選択し、上ボタンまたは下ボタンを短く押して値を変更します (押し続けると調整が加速されます)。



ボリュームコントロール VR Controls

VR1 と VR2 は同じ機能を備えた 2 つのコントロールであり、機能パラメータを調整するために使用できます。

機能の設定については、[SW Controls](#) を参照してください。



6.14 ミキシング Mixes

[4WS]、[Track Mix]、[Drive Mix]、[Brake Mix]、[Programming Mix 1-8] のそれぞれに、最大 4 つの異なるミキシング機能を、設定できます。

4WS 設定

車両のステアリングを制御する車輪、前輪、後輪、または 4 輪すべてを機能させるために使用されます。この機能は、前輪と後輪の両方にステアリングを備えたクローラーに適用できます。デフォルトでは、この機能では前輪ステアリングが使用されます。

この機能はデフォルトで無効になっており、K / SW コントロールを割り当てて、機能をすばやく有効 / 無効にします。

[CH]: 混合チャンネルを選択します。

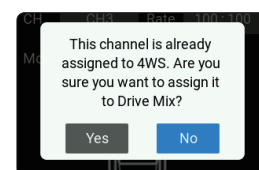
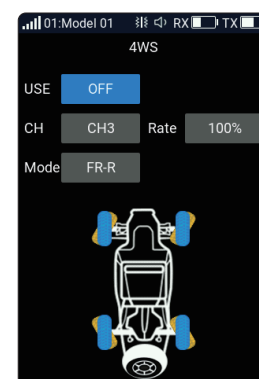
[レート]: ステアリングチャンネルのミキシングからミキシングチャンネルへのミキシング量を設定します。調整範囲は 0 ~ 100% です。[レート] は、TR コントロールを割り当てることですばやく調整できます。

[モード]: [F-ST]、[R-ST]、[FR-S]、[FR-R]、いずれかを選択します。

K/SW の割り当て機能を有効 / 無効にするためのコントロール。

設定方法

1. [Mixes]>[4WS] を選択します。
2. [USE]>[ON] を選択します。
3. [CH] を選択し、必要に応じてチャンネルを選択します。
各チャンネルには、1 つのミキシング機能のみを割り当てるができます。他の Func Assign チャンネルと競合することは許可されていません。選択したチャンネルに他のミキシング機能が割り当てられている場合、システムはポップアップウィンドウのリマインダーを提供します。
4. [レート] を選択し、必要に応じてレートを変更します (押し続けると調整が加速されます)。
5. [モード] を選択し、必要に応じて対応するモードを選択します。



トラックミキシング Track Mix

この機能は戦車などのモデルに適用でき、1つのトリガーまたはステアリングホイールで左右の履帯を同時に前進または操舵できます。

この機能を使用すると、前進、後退、左、右の速度を個別に設定できます。

速度調整範囲は0～100%、調整ステップは1%です。TRコントロールを割り当てることで、パーセンテージをすばやく調整できます。

左側のインジケータには、CH1 左履帯のチャンネル値が表示されます。

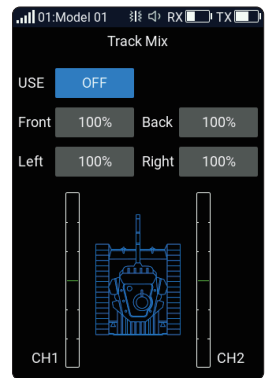
右側のインジケータには、CH2 右履帯のチャンネル値が表示されます。

この機能はデフォルトで無効になっています。

K/SW コントロールを割り当てることで、機能をすばやく有効 / 無効にできます。

設定方法

1. [MIXES]>[Track Mix] を選択します。
2. [USE]>[ON] を選択します。
3. 上ボタンを短く押して、パーセンテージを変更します、必要に応じて調整してください。(押し続けると調整が加速されます)



Drive Mix ドライブミックス

ドライブミックスは、モーター（エンジン）の駆動をそれぞれ、前後独立して駆動できる車両の設定方法です。

リアドライブ (R Drive)、フロント & リアハイブリッドドライブ (F-RDrive)、フロントドライブ (F Drive) の3つのドライブモードを含む、車両の駆動方式を制御、設定するために使用されます。

デフォルトでは、リアドライブが使用されます。

フロントドライブは制動距離が短いため、緊急ブレーキに適しています。

リアドライブでは、前輪はステアリングに集中でき、車両のドリフトにより適しています。

前後ハイブリッドドライブは、4輪を一斉に始動して車両を駆動し、これにより、加速、ヒルクライム、およびその他の道路での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できます。

この機能はデフォルトで無効になっており、K / SW コントロールを割り当てて、機能をすばやく有効 / 無効にします。

[CH]: ミキシングチャンネルを選択します。

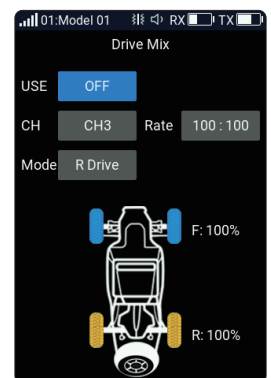
[レート]: フロントレート (F) とリアレート (R)(100:100=F100%:R100%) が含まれます。

このレートは、フロントドライブとリアドライブが混在している場合にのみ使用されます。

フロントとリアの両方のレートの調整範囲は0～100%で、調整ステップは1%です。

「レート」は、TR コントロールを割り当てることで素早く調整できます。

[モード]: 3つのドライブモードを選択します。K / SW コントロールを割り当てて、機能をすばやく有効 / 無効にします。



設定方法：

1. 1. [MIXES]>[Drive Mix] を選択します。
2. 2. [USE]>[ON] を選択します。
3. 3. [CH] を選択し、必要に応じてチャンネルを選択します。
 - ・ 各チャンネルには、1つのミキシング機能のみを割り当てることができます。他のミキシング割り当て機能を設定することはできません。選択したチャンネルに他のミキシング機能が割り当てられている場合、システムはポップアップウィンドウのリマインダーがでて、使用できない事を示唆します。
4. [RATE] を選択し、必要に応じてレートを変更します (押し続けると調整が加速されます)。
5. [MODE] を選択し、必要に応じて対応するモードを選択します。

ブレーキミックス Brake Mix

この機能には、複数のサーボを使用してブレーキを制御するために2種類のブレーキミキシングコントロールの設定ができます。

例えば、フロントブレーキとリアブレーキを制御するために独立したそれぞれのサーボを使用するモデルにおいて、モデルが複数のチャンネルを使用してブレーキを一緒に制御している場合は、この機能を使用できます。

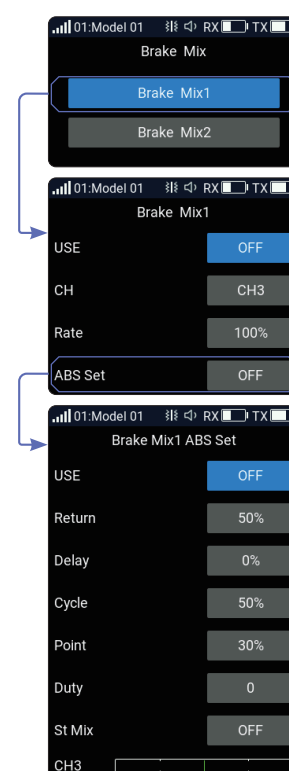
ブレーキチャンネルをスロットルチャンネルのミキシング機能を使い、制御します。

この機能はデフォルトで無効になっており、K / SW コントロールを割り当てて、機能を有効 / 無効にします。

[CH]: ミキシングチャンネルを選択します。

[RATE]: スロットル (ブレーキ / バックワード) 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。TR コントロールを割り当てることで、比率 (レート) を調整できます。

[ABS セット]: ミキシングチャンネルに対応する ABS 機能を設定します。



設定方法

1. [Mixes]>[Brake Mix1] または [[Brake Mix2] を選択します。
2. [USE]>[ON] を選択します。
3. [CH] を選択し、必要に応じてチャンネルを選択します。
 - 各チャンネルには、1つのミキシング機能のみを割り当てることができます。他のチャンネルアサインを設定ことはできません、選択したチャンネルに他のミキシング機能が割り当てられている場合、システムはポップアップウィンドウのリマインダーを提供し使用できない事を示唆します。
4. [RATE] を選択し、必要に応じてレートを変更します (押し続けると調整が加速されます)。
5. [ABS セット]>[ON] または [OFF] を選択します。
 - 機能の設定については、[ABS 項目] を参照してください。

プログラムミキシング 1-8

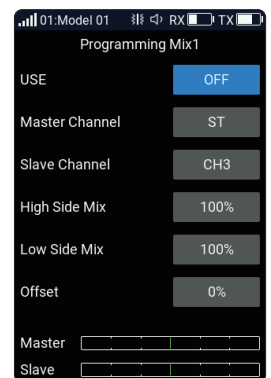
ミキシング機能を使用すると、チャンネル間のミックスコントロール関係を設定でき、合計 8 つのグループのミキシング関係が含まれます。

この機能はデフォルトで無効になっており、K / SW コントローラーを割り当てて、機能をすばやく有効 / 無効にします。

[マスターチャンネル]: アイテムからプライマリーチャンネルを選択します。プライマリーチャンネルはスレーブチャンネルに影響を与えます。[スレーブチャンネル]: アイテムからスレーブチャンネルを選択します。[High Side Mix]: ミキシングチャンネルのハイエンドの影響範囲をミックスチャンネルに設定します。

[Low Side Mix]: ミキシングチャンネルのローエンドの影響範囲をミックスチャンネルに設定します。

[オフセット]: ミックスチャンネルのオフセットを設定します。
[High Side Mix]、[Low Side Mix]、[Offset] は、VR/TR コントローラーを割り当てて調整できます。



設定方法

1. [USE]>[ON] を選択します。
2. [マスターチャンネル] を選択し、マスターチャンネルを選択します。
3. [スレーブチャンネル] を選択し、スレーブチャンネルを選択します。
4. 必要に応じて [High Side Mix] または [Low Side Mix] を選択し、上ボタンまたは下ボタンを短く押して容量を変更します。(押し続けると、ローエンドまたはハイエンドのミキシング制御量の調整が加速されます)。
5. [オフセット] を選択し、上ボタンまたは下ボタンを短く押して、マスターチャンネルとスレーブチャンネルに関連付けられたオフセットを変更します。

6.15 タイマー設定 Timers

この機能は、さまざまなタイマーで設定できます。一般的に、モデルの合計実行時間、競技に費やされた特定の時間、または送信機の使用時間などを計算します。

タイマー機能は、アップタイマー、ダウンタイマー、ラップタイマーの3つのモードで作動させることができます。

タイマーの[スタート]、[ストップ]、[リセット]、[ラップ]の機能は、K / SW コントロールを割り当てることで制御できます。

[ASSIGN] で [TMR ST/Stop/RES] 機能を割り当てると、タイマーを短く押すとカウントダウンが開始または一時停止し、長押しするとカウントダウンがリセットされます。

Up Timers

タイマーを 0 から開始します。

[TYPE]: タイマーモードを設定します。

[TH]: スロットトリガーを有効にするかどうかを選択します
トリガーが動いた時点でタイマーを開始します。

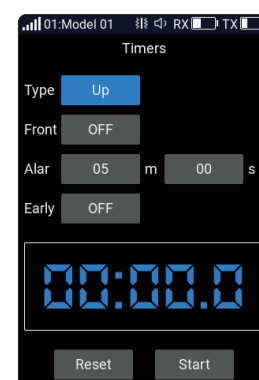
[ALARM]: タイマーのアラーム時間を設定します。

[EW]: タイマーのプレアラームプロンプトを有効にするように設定します。システムは、設定されたアラーム時間が経過する 10 秒前に音と振動の警告を発します。

[RESET]: シングルタイマー機能を初期値にリセットします。

[START]: タイマーを開始します。

1. 設定方法
2. [TYPE]>[上] を選択します。
3. [TH]>[ON] または [OFF] を選びます。
4. 必要に応じて、対応するアラーム時間を設定します。
5. [EW]>[ON] または [OFF] を選びます。
6. [START] を選択すると、タイマーが開始されます。

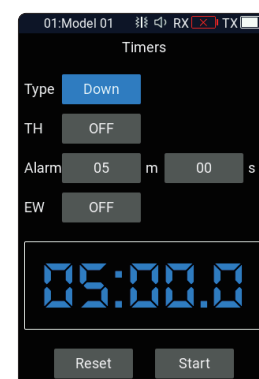


Down Timers

設定時間からタイミングダウンを開始します。

カウントダウン時間が残りわずか 10 秒になると、システムは 1 秒ごとに音声で知らせます。

機能の設定については、上記の [Up Timers](#) を参照してください。



Lap Timers

個々のラップごとに時間を記録します。

作動されると、「スタート」アイコンが「ラップ」アイコンになります。

システムはすぐに次のラップのタイミングを入力し、タイマーは最後のラップのラップ番号を音声で知らせます。

タイマーインターフェースは3秒間一時停止し、最後のラップのタイミングの時間を表示します。

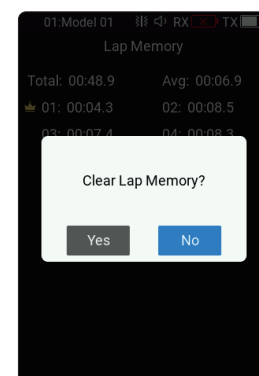
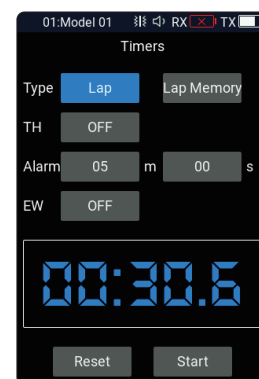
「ラップ」アイコンを押すたびに、最後のラップがラップタイマーリストに記録されます。

最大ラップ数は100周で、最小ラップタイムは3秒以上でないと記録されません。

[ラップメモリー]: ラップタイマーの結果を記録します。

このリストには、最も速いラップタイムをアイコンマークで示します。

Lap メモリーで、中央ボタンを長押ししてリスト情報をクリアします。



6.16 センサー Sensor

この機能は、受信機が接続したセンサー情報を送信機に表示できます。送信機と受信機は ANT-2-Way でバインディングをします。この受信機を介して通信し、受信機に接続されているセンサーからの情報をデータ情報を閲覧することができます。

ディスプレイセンサー表示 Display Sensors

このリストには、センサーの種類、ID、リアルタイム値など、この送信機デバイスに接続されるすべてのセンサーデータが表示されます。

[TYPE]: センサーの種類を表示します。[ID]: センサーの番号を表示します。

デフォルトでは、リスト内の数字の 0 には、TX 電圧、RX 電圧、信号強度、RSSI、ノイズ、SNR が含まれます。

1 番は受信機に接続された最初の外部センサーなどで、合計で最大 14 個のセンサーがあります。

このリストデータはリアルタイムで表示されます。

受信機がセンサーに接続されている場合、このリストは随時更新されます。

新しいセンサーのデータを表示します。センサーが切断されると、センサーのデータは表示されません。

[Value]: センサーから返されたデータを表示します。

送信機が 2-in-1 タイプの受信機に接続されている場合、センサーリストには表示されません。

i-BUS シリーズセンサーに対応するセンサーリスト

FS-CAT01(高度)

FS-CPD01(速度 / 磁気)

FS-CPD02(速度 / 光)

FS-CVT01(電圧)

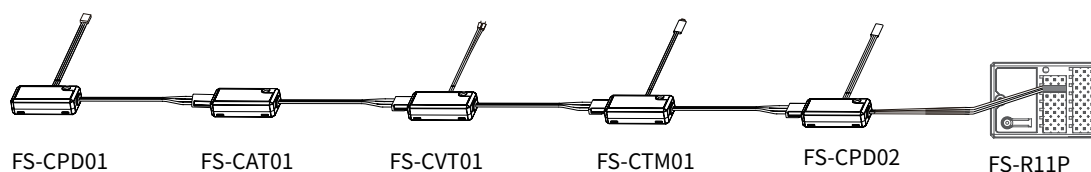
FS-CTM01(温度)

FS-CGPS01(GPS)

BUS シリーズセンサー接続図

FS-R11P 受信機と FS-G11P 送信機がバインディングされた状態を例にすると、センサーは FS-R11P の SENS コネクタに接続されます。

複数のセンサーを装着する場合、シリアル接続されて、次のセンサーを前のセンサーの IN コネクタに接続できます。

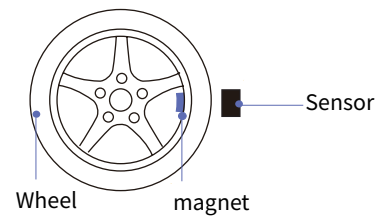


Display Sensors		
ID	Type	Value
0	TX Vol.	7.8V
0	RX Vol.	5.4V
0	BVD Vol.	0.00V
0	Signal	100
0	Noise	-91dBm
0	SNR	50dB
0	RSSI	-42dBm

スピードセンサー (FS-CPD01、FS-CPD02)

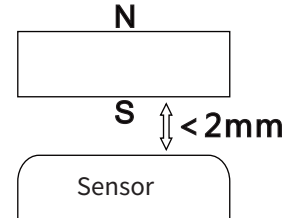
スピードセンサーは、車体の速度を計測するために使用します。

- ・ モーター速度は、センサーが回転している、物体（ホイール等）をモーター速度として計測していることを示します。「0rpm」は回転測定値です。
注意：実際の時速はこのデータをもとに個々に計算をしないと、実際の時速はできません。



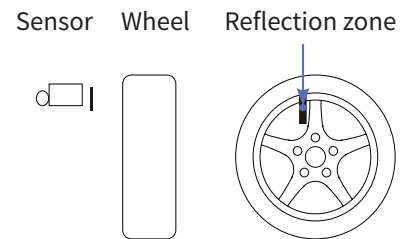
磁気誘導速度センサー (FS-CPD01)

1. FS-CPD01 センサーを受信機または受信機に既に接続済のセンサーに接続します。
2. センサーを、テストする回転部分（ラジコンカーのホイールハブ内に設置した磁石）の隣に置きます。
3. センサーを磁石から 2 mm 以内に置き、磁石の S 極または N 極をセンサーと平行にします。
4. 送信機の電源を入れ、[SENSOR]>[DISPLAY SENSOR] を選択します。ラジコンカーを空転する状態で、ホイールを回転させます。[Type] 欄に「RPM」と表示され、[Value] 欄の RPM 値 (0rpm) が変わった場合これは、インストールが成功したことを示します。失敗した際は、磁石の位置を変えて設定を上記の手順を繰り返します。



オプティカル（光）誘導速度センサー (FS-CPD02)

1. 上記と同じ接続方法で、FS-CPD02 を受信機からセンサーに接続します。
2. センサーと反射ステッカーを、テストする軸方向の回転位置に固定します。ステッカーを平らに保ち、センサーの先端部プローブに対して垂直に保ちます。センサープローブとステッカーの間に適度な距離を保ちます。
3. 送信機の電源を入れ、[SENSOR]>[DISPLAY SENSOR] を選択します。ラジコンカーのホイールを回します。[Type] 欄に「RPM」と表示され、[Value] 欄の RPM 値 (0rpm) が変わった場合これは、インストールが成功したことを示します。失敗した際は、上記のセンサープローブの位置を微妙に変更して調整を繰り返してください。



温度センサー (FS-CTM01)

さまざまなコンポーネントの温度を監視するために使用できます。

コンポーネントの温度は、送信機を介して測定できます。また、アラームを設定することもできます。

1. FS-CTM01 を受信機に接続します、または既に接続済みのセンサーに接続します。
2. スポンジ状の両面テープを使用して、温度を測定する部分（モーター、バッテリーなど）に温度プローブを貼り付けます。
3. 送信機の電源を入れ、[SENSOR]>[DISPLAY SENSOR] と入力します、[Type] 列に「Temperature」と表示され、[Value] 列に温度が表示されている場合はインストールが成功しており、そうでない場合は温度センサーの位置を変更して、手順を繰り返します。

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されます。

バッテリー電圧は送信機を介して監視できます。アラームを設定することもできます。

1. 上記と同じ手順に従って FS-CVT01 を接続します。
2. 赤と黒のワイヤーピンをテストに使用するバッテリーのプラグに挿入します。赤い線は電源プラスで、黒い線は電源マイナスです。正しく接続していることを確認してください。
3. 送信機の電源を入れ、[SENSOR]>[DISPLAY SENSOR] メニューに入り、ホイールを回転させます。[Type] 列に「External Voltage」と表示され、[Value] 列に電圧が表示されている場合は、インストールが成功しており、そうでない場合は接続が確実であるか等、確認してください。

センサーセット Sensors Set

センサーの選択、アラームの設定、およびアラームの低値と高値の両方の定義に使用されます。

[Alarm]: センサーアラームを有効にするかどうかを設定します (デフォルトはオフ)。

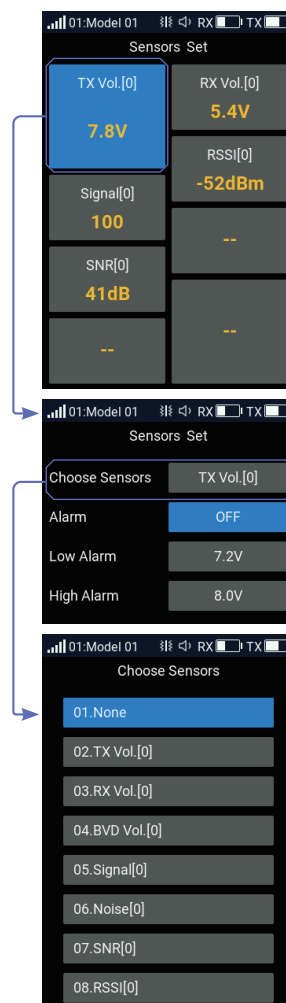
[Low Alarm]: センサーのアラーム値の下限を設定します。

[High Alarm]: センサーのアラーム値の上限を設定します。

設定方法

1. [SENSOR] を選択します。
2. 対応するアイテムを選択して、Sensors Set インターフェースに入ります。
3. [Choose Sensor] を選択してリストに入ります。
4. [Alarm]>[OFF] または [ON] を選択します。
5. 対応するローアラーム値とハイアラーム値の両方を設定します。

その他のセンサー機能を設定する手順は上記と同じです。



速度と距離

この機能は、モニターホイールの回転数と移動距離を検出するために使用されます。

[Choose sensor : センサー選択]: 対象のセンサーを選択します。センサーと受信機が接続されている場合は、このメニューに表示されます。

自動的に、複数の速度センサーが接続されている場合、デフォルトの表示は [None] となります。

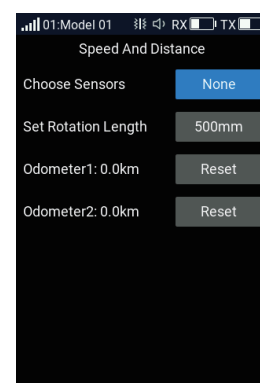
[Set Rotation Length : 回転長の設定]: ホイールにスピードセンサーが取り付けられている場合は、回転する長さを定義する必要があります。

この長さは、移動距離の計算に使用されます。

上ボタンまたは下ボタンを短く押して、半径を調整します。

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

[Distant 2: 走行距離計 2]: 走行距離計 2 は、各セッションからの累積走行距離を記録するために使用されます。



BVD 電圧のカリブレーション BVD Voltage Calibration

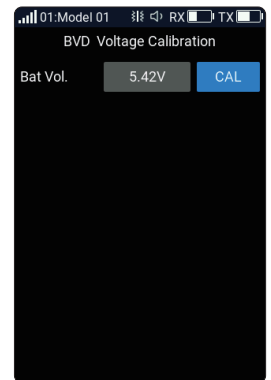
受信機で測定した電圧と実際の電圧値に差が出る場合があります。

この機能を使用して、受信機のキャリブレーション係数を設定して、インターフェースに表示される電圧が実際のバッテリー電圧と等しくなるようにします。

つまり、検出電圧とキャリブレーション係数を合わせることで、インターフェースに表示される電圧が等しくなります。

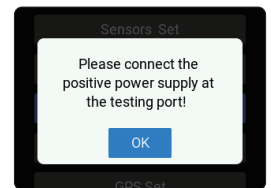
BVD 電圧検出範囲は 0 ～ 70V です。

バッテリー電圧：バッテリー電圧を受信機からリアルタイムで返される検出された電圧値を表示します。



注意

1. この機能は、BVD 機能を備えた ANT 受信機で使用でき、かつ送信機と双方向通信が可能である必要があります。
2. 下の図に示すように、BVD ケーブルとバッテリーのアノードとカソードを正しく接続することに注意してください。



設定方法

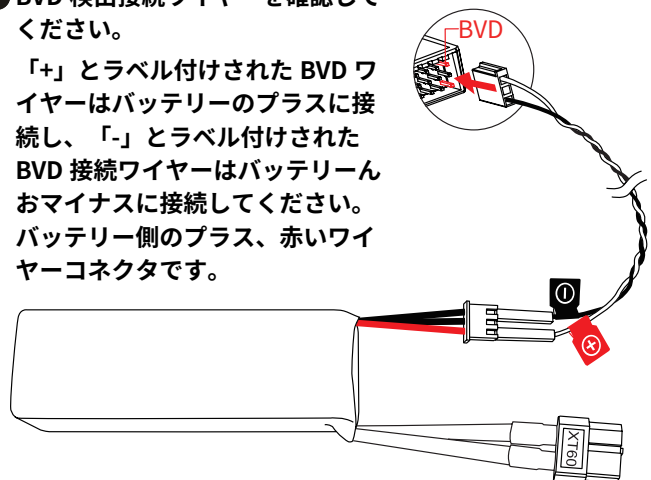
設定する前に BVD 検出用接続ワイヤーを使用して、キャリブレーションを行ってください。

注意：キャリブレーションについては、必ず、電圧計で測定した数値で参照してください。

1. [BVD Voltage Calibration] を選択して、機能設定インターフェースに入ります。
2. 次に、バッテリー電圧を正しい電圧値に設定します。
 - [Calibration] を選択し、キャリブレーションが成功したら、ポップアップウィンドウのリマインダーで [YES] をクリックします。

❗ BVD 検出接続ワイヤーを確認してください。

「+」とラベル付けされた BVD ワイヤーはバッテリーのプラスに接続し、「-」とラベル付けされた BVD 接続ワイヤーはバッテリーのおマイナスに接続してください。バッテリー側のプラス、赤いワイヤーコネクタです。



高度センサーリセット Altitude Zero Set

高度センサーデータをリセットします。

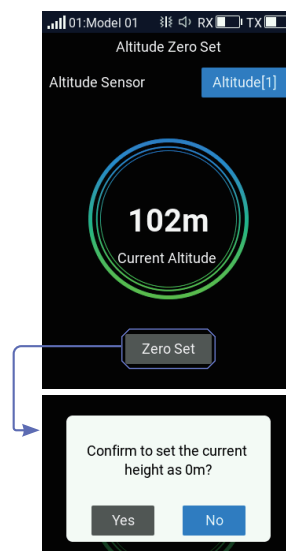
[Altitude Sensor]: ゼロに設定する必要がある高度センサーを選択します。

複数のセンサーが接続されている場合、デフォルトの表示は [None] です。

[Zero Set]: 現在の高さを 0 メートルに調整するために使用されます。

設定方法

1. [Altitude Sensor] を選択し、必要に応じて高度センサーを選択します。
2. [Zero Set] を選択し、表示されるポップアップウィンドウで [YES] を選択します。



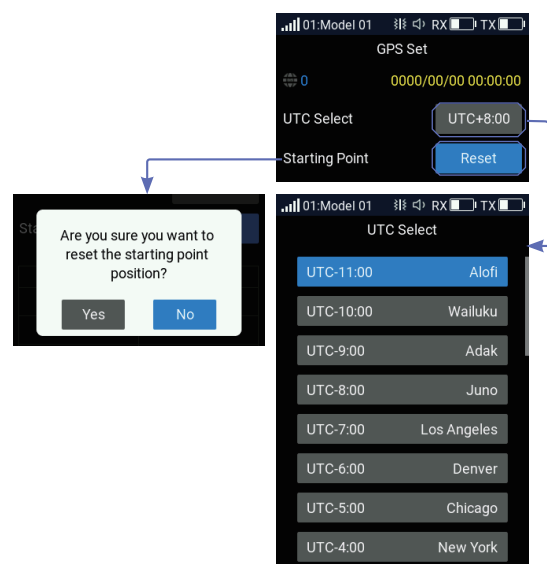
GPS Set

この機能は FS-CGPS01GPS モジュールに適用されます。送信機側で受信した GPS 関連情報 (速度、距離、相対高度、高度、緯度、経度など) を閲覧できます。

また、GPS のキャリブレーション、タイムゾーンの選択、開始点のリセットを行うこともできます。

[UTC SELECT]: 設定したタイムゾーンを表示します。タイムゾーン選択インターフェースに入り、電源ボタンを押して前のインターフェースに戻ります。

[Starting Point]: [Reset] を選択すると、開始点の位置がリセットされます。



GPS の表示

GPS によって返された衛星の数を表示します。

表示される衛星の数が 10 を超えると GPS 測位の精度が高くなり、数が少なくなるに従い GPS 測位の精度が悪くなり、測位情報誤差が出ます。

GPS での測位が成功したかどうかを示します。成功した場合、アイコンが青色になります。失敗すると位置決めアイコンは灰色となります。



日付と時刻を 24 時間制で表示します。

モデルデータ表示エリア

モデルのリアルタイムの緯度と経度を表示します。

開始点の緯度と経度をリアルタイムで表示します。

6.17 モデルメニュー Model

モデル関連の機能を設定するために使用します。

モデル選択

モデルの選択と切り替えに使用されます。FS-G11P は最大 40 モデルまで保存できます。

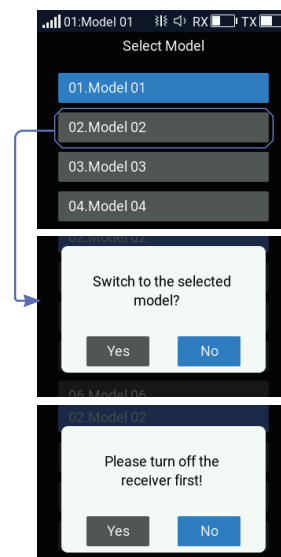
リストからモデルを選択します。

- 送信機は受信機と双方向通信しているため、ポップアップウィンドウが表示されます。次に、ポップアップウィンドウの「YES」を選択して、正常に切り替えます。

モデルネーム

現在のモデルの名前を設定します。最大 12 文字をサポートします。

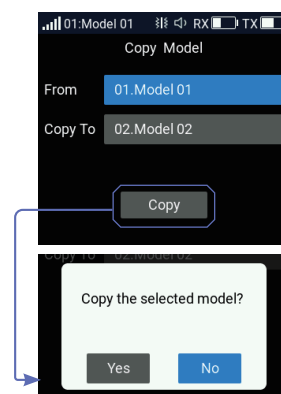
選択後、ソフトキーボードを使用して新しい名前を入力し、✓を押し設定を保存します。



モデルのコピー

現在のモデルをターゲット モデル グループにコピーするために使用します。

コピーするモデルと必要に応じてターゲットモデルを選択し、[COPY]を選択するとプロンプトウィンドウが表示されます。次に、ポップアップウィンドウで「YES」を選択して、正常に切り替えます。

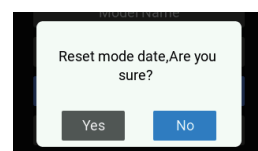


モデルのリセット

現在のモデルのすべてのモデル データをリセットするために使用されます。

バインディング情報はリセットされません。

[MODEL RESET] を選択すると、ポップアップウィンドウが表示されます。次に、ポップアップウィンドウで [YES] を選択して、正常にリセットします。



6.18 RX SET

RX SET は、受信機の設定やリンク方式を複数持ち下記の機能をサポートしています。
[Failsafe]: [Bind Set]: [i-BUS Set]: [ESC Set]

6.18.1 フェールセーフ Failsafe

フェールセーフ機能は、受信機が無線信号を失い、制御不能になった場合に使用されます。

受信機は、モデルや操縦者や周りの人員の安全を保護するために、あらかじめ、設定されたフェールセーフ値に従ってチャンネル出力を実行します。

i-BUS/PPM/PWM 信号用 [セットなし No Set]、[出力なし No Output]、または [出力あり With Output] に設定できます。

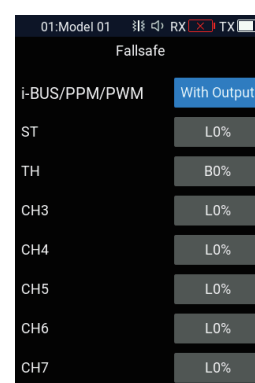
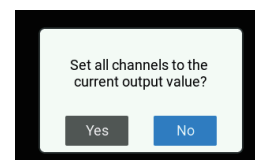
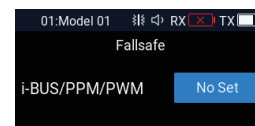
No Set: フェールセーフは設定されておらず、制御不能の場合には出力がありません。

出力なし :i-BUS / PPM / PWM チャンネルいずれもの出力はありません。

出力あり :i-BUS / PPM / PWM チャンネル出力はそれぞれ設定値となります。

つまり、それぞれ 1 チャンネルから 11 チャンネルまでの値を設定できます。

デフォルトでは、この値は現在のチャンネル出力値の読み取り値です。



設定方法

- HOME>MAIN MENU>RX SET>FALSAFE から機能インターフェースに入ります。
中央ボタンを短く押すと、機能アイテムが点滅し設定を始められます。
- [With Output] を選択し、中央ボタンを短く押すと、システムはプロンプトインターフェースをポップアップし、対応するコントロールを目的の位置に調整し、必要に応じて設定します。
ポップアッププロンプトインターフェースで [YES] を選択し、中央ボタンをもう一度短く押します。
- 個々のチャンネルを設定するには、設定するチャンネルを選択し、中央ボタンを短く押すと、機能項目が点滅します。
- 適切な値を選択するか、対応するコントロールを目的の位置に調整して設定します。中央ボタンを短く押して、設定を保存します。

注意

- S.BUS 信号情報にはフェールセーフフラグビットが含まれているため、フェールセーフ情報は、出力なし状態よりもフェールセーフフラグビットによって後続のデバイスに送信できます。
後続のデバイスは、フェールセーフフラグビットの解析された情報に従って応答を提供します。
- フェールセーフフラグビットのない信号 PWM/PPM/i-BUS については、フェールセーフの場合に出力信号を OFF に設定し、フェールセーフ情報を No Output 状態で後続デバイスに送信することをサポートします。
- デフォルトでは No Set であり、RC 信号が失われたときにレシーバーは出力しません。

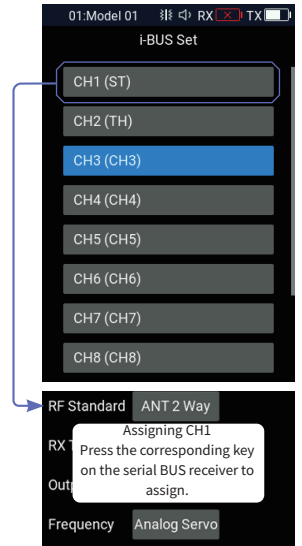
6.18.2 バインディング方法 Bind Set

具体的なバインディングのガイドラインについては、[4.2 バインディング Binding] の項を参照してください。

6.18.3 i-BUS Set

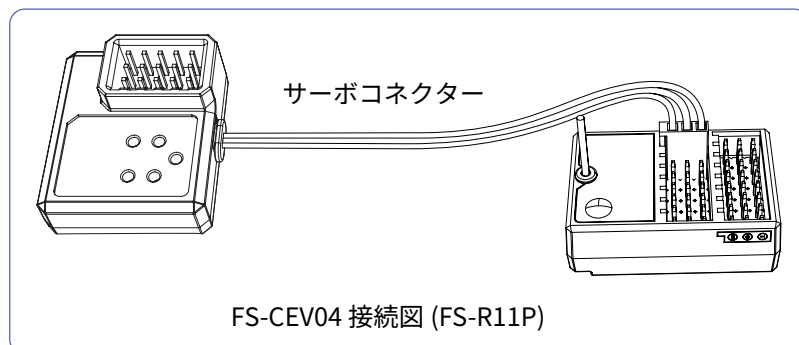
この機能は、i-BUS 拡張モジュールのセットアップに使用されます。
i-BUS 機能は、主にサーボ拡張に使用されます。
ケーブルが短すぎる場合や、サーボの数が受信機の出力を超える場合、
i-BUS シリアルバス受信機を使用すると簡単に拡張できます。
i-BUS シリアルバス受信機を使用する場合は、サーボに十分な電力が
供給されていることを確認するために、個別に電源が供給されるよう
にしてください。

この機能は、[BINDSET] の [OUTPUT] が i-BUS に設定され、[RF
STANDARD] が [ANT2Way] に設定されている場合にのみ機能します。



設定方法

1. 送信機は受信機と双方向通信しています。
2. FS-CEV04 を受信機のサーボコネクタに接続します。
3. [i-BUS SET] を選択して、設定インターフェースに入ります。
4. 割り当てるチャンネルを選択すると、ポップアップウィンドウが表示されます。
5. 適切なツールを使用して、FS-CEV1 の K2、K3、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。
6. 割り当てが成功すると、インターフェイスにポップアップウィンドウが表示されます。次に、中央ボタンを短く押して終了します。
7. 必要に応じて、上記の手順を繰り返します。



6.18.4 ESC セット ESC Set

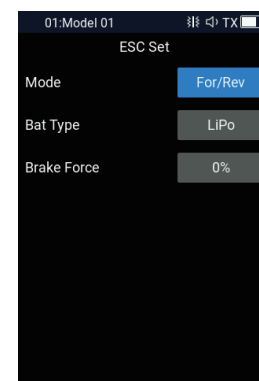
2-in-1 受信機、ESC と一体型の受信機の ESC パラメータを設定するために使用します。この機能は、[RF STANDARD] が [ANT2 Way] に設定されている場合にのみ設定できます。[MODE]、[BAT バッテリータイプ]、[BRAKE FORCE] を設定できます。

モード

For/Rev(バック)/BRK(フォワード / リバース (バック) / ブレーキ): このモードは「ダブルクリック」リバース (バック) モードを採用しており、スロットルトリガーがニュートラルレンジからリバース (バック) に初めて押されたとき、モーターはブレーキングのみであり、リバース (バック) しません。

スロットルトリガーをニュートラルレンジに戻し、2 回目にスロットルトリガーをリバース (バック) 側に押すと、リバースします。このモードは一般的なモデルに適用される設定です。

For/Rev(フォワード / リバース (バック)): このモードは「ワンクリック」リバースモードを採用しており、スロットルトリガーをニュートラルレンジからリバースエリアに押すと、モーターは即座にリバースアクションとなります、これは一般的にロッククローラー等の車両に適用されます。



バッテリーの種類

LiPo セルと NiMH セルがあります。実際の用途に合わせて設定することができます。

電動カーにおけるドラッグブレーキについて

ドラッグブレーキとは、スロットルトリガーが前進または後進領域からニュートラル領域に移動すると、モーターに一定のブレーキ作用が発生し、値が大きいほど、ドラッグブレーキが大きくなります。

これはクローラーモデルを走行させる際にコーナーを曲がる際に減速するようなことも可能とします。

ドラッグブレーキは 0%、50%、75%、100% の 4 種類から選択でき、実際の状況や好みに合わせて設定できます。

必要に応じて [MODE]、[BAT TYPE]、[BRAKE FORCE] のパラメータを設定し、中央ボタンを押して設定を保存します。

6.19 システム System

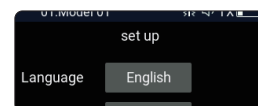
システムパラメータの設定について

6.19.1 表示言語設定

[English] と [中国語] が選択可能です。

設定方法

1. [言語]>[ENGLISH] または [中文] を選択します。
2. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。



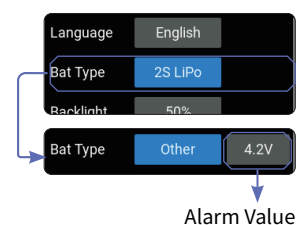
バッテリーの種類

送信機電源の電池の種類は、[18650 リチウムイオン]、[2S LiPo リポ] と [Otherその他] があります。

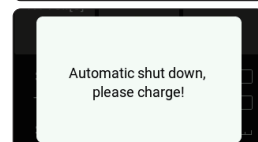
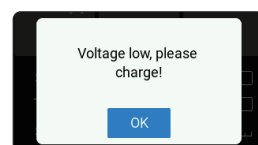
システムが低電圧状態にあるとき、アラームを発します。低電圧下での長期運転による事故を避けてください。

バッテリーの種類が 18650 または 2S LiPo として選択されている場合、バッテリー電圧が 7.2V 未満になると、システムは低電圧状態になります。バッテリー電圧 (BATT) アラーム基準値は次のとおりです。

- 電圧が 7.2V より低く、少なくとも 7.0V の場合、インターフェースには「Voltage low, please charge ! 電圧が低く、充電してください!」と表示されます。
- 電圧が 7.0V より低く、6.8V 以上になると、インターフェースに「Automatic shut down, please charge 自動シャットダウン、充電してください!」と表示されます。



Alarm Value



設定方法

1. [Bat Type]>[2S LiPo]、[18650]、または [Other] を選択します。
 - [Other] を選択すると、使用するバッテリーの電圧のユーザーマニュアルに従ってアラーム値を設定できます。
2. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。

バックライト Backlight

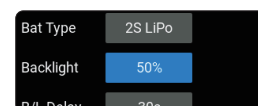
送信機のバックライトの輝度を設定します。

輝度調整範囲は 10% ~ 100% です。

注意: 輝度を上げるとより多くの電力が消費されます、また、バックライトの点灯時間が長くなるほど、消費電力も多くなり、それに従いバッテリーも減りますので、ご注意ください。

設定方法

1. [Backlight] を選択します。
2. お好みの輝度のパーセンテージに変更します。
3. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。



バックライトのディレイ B/L Delay

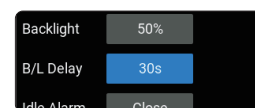
ステアリングホイールとトリガーを除くコントロールの操作がない場合のバックライト点灯時間を設定します。

設定時間を超えると、表示画面が消灯します。このとき、5 方向ジョグキーや電源ボタンなど、割り当てられたショートカットキーを操作すると、再び画面が点灯します。

[5 秒] : [10 秒] : 30 秒] : [1 分] : [2 分] : [5 分] : [10 分] : [常時 ON] から選択できます。デフォルト設定は [30 秒] です。

設定方法

1. [B/L delay] を選択します。
2. 対応するバックライトのディレイ時間項目を選択します。
3. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。



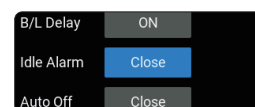
アイドルアラーム Idle alarm

電源が入った状態で置いておくと、注意喚起の為にアイドルアラームが鳴ります。アイドルアラームとリマインダーとアラーム時間を有効にするかどうかを設定します。

[3 分] : [5 分] : [10 分] : [20 分] : [Close 設定無し] から選択できます。デフォルト設定は [3 分] です。

設定方法

1. [Idle Alarm] を選択します。
2. 対応するアイドルアラーム時間を選択します。
3. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。



自動電源シャットダウン オートオフ

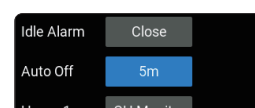
オートオフ機能を設定できます。オートオフ時間を設定すると、送信機に操作がなく、内部の受信機との双方向通信がない場合

設定された時間になると、送信機は自動的にシャットダウンします。

[3 分] : [5 分] : [10 分] : [20 分] : [Close 設定無し] から選択できます。デフォルト設定は [5 分] です。

設定方法

1. [オートオフ] を選択します。
2. 対応する自動オフ時間を選択します。
3. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。



Home 1

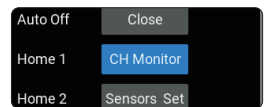
「5. 機能設定用のシステムインターフェースの項目を参照願います。」

Home 2

「5. 機能設定用のシステムインターフェースの項目を参照願います。」

LED ライト上部

上側 LED ライト をオフにするか、バッテリーレベル表示とするか、および前方 LED ライト の色と輝度を設定できます。



- バッテリーインジケータ設定では点灯が緑となり、バッテリー電圧がアラーム値以上であることを示しています。アラーム値以下であれば、赤表示となります。
- LED ライト の色は: 赤 RED、緑 GREEN、青 BLUE、黄 YELLOW、シアン CYAN、パープル PURPLE、もしくは DAZZLE マルチカラー（これらの 6 色を順に切り替わる）設定ができます。
- 輝度レベル: デフォルトは 50% で、0~100% の範囲で調整できます。

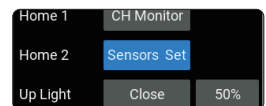
設定方法

1. ホームインターフェースで、中央ボタンを短く押してメインメニューに入ります。
2. 左 / 下ボタンを短く押して [SYSTEM] を選択し、中央ボタンを短く押してシステム設定インターフェースに入ります。
3. [Set Up Light]> 選択すると、機能アイテムが点滅します。
4. 上ボタンまたは下ボタンを短く押して適切な機能項目を選択し、次に中央ボタンを短く押します。
5. 電源ボタンを短く押すと、前のインターフェースに戻ります。

LED ライト下部

下側の LED ライト の色と輝度のレベルを設定します。

機能と設定は上側 LED ライト と同じですので、上記の説明を参照してください。



サウンド Sound

スピーカーサウンドのタイプと音量を設定します。

音量レベル設定範囲 :0~100%

[SYS / ALM] はどちらの機能を使っても音が出ます。

[SYSTEM] ではボタン操作時のみ音がでます。

[ALARM] はアラームのみ音が出ます。

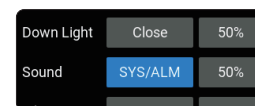
サウンドタイプを [CLOSE、オフ] に設定すると、音はでません。

また、メインインターフェイスの機能ステータスエリアにサウンドアイコンが表示されません。

初期設定は [SYS/ALM] です。

設定方法

1. [設定]>[Sound] を選択します。
2. 対応するサウンドタイプを選択します。
3. 必要に応じて音量レベルを設定します。
4. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。



バイブレーター機能

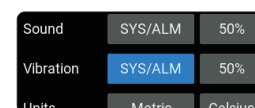
バイブレーターの強度レベルとタイプを設定します。

強度レベル設定範囲 :0~100%

[SYS / ALM]、[SYSTEM]、[ALARM]、[CLOSE] を設定できます。

初期設定は [SYS/ALM] です。バイブレーションの種類を [CLOSE、オフ] に設定すると、メインインターフェイスの機能ステータスエリアにバイブレーションアイコンが表示されません。

機能の設定については、上記のサウンド項目に準じた設定となります。



単位設定 Units

長さや温度に使用する単位を選択します。

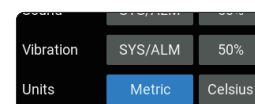
長さの単位 : メートル表記かフィート表記のどちらかを選択します。

デフォルトは [メートル] です。

温度の単位 : 摂氏と華氏で選択できます。デフォルトは [摂氏] です。

設定方法

1. [設定]>[ユニット] を選択します。
2. 対応する長さの単位または温度の単位を選択します。
3. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。



6.19.2 スティックキャリブレーション

機能の設定については、[4.2 スティックキャリブレーション] を参照してください。

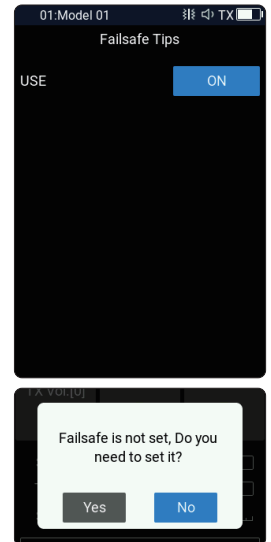
6.19.3 Failsafe Tips

送信機の電源がオンになったときにフェイルセーフプロンプトウィンドウを有効または無効にするために使用されます。

すべてのチャンネルのフェイルセーフが [Not set] ステータスの場合、送信機の電源がオンになった後、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。

設定方法

1. [Fail Safe Tips] を選択して、設定インターフェースに入ります。
2. [USE]>[ON] または [OFF] を選択します。
3. 次に、中央ボタンを短く押して設定を保存します。



6.19.4 ファームウェアアップデート TX Firmware Update

送信機をアップデートできる状態にします。送信機のファームウェアを更新する場合は、この機能を使用して最初に送信機を更新モードにしてから、送信機のファームウェアをアップグレードしてください。

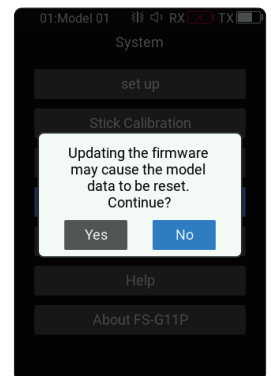
警告	- 送信機に付属の USBType-C ケーブルを使用してください。 - ファームウェアを更新中は USB Type-C ケーブルを抜かないでください。
------------------	---

設定方法

1. 最新の公式ファームウェアをダウンロードして開きます。
2. 送信機を USBType-C ケーブルでコンピューターに接続します。
3. [Home]>[Main menu]>[System] に移動し、[TX Firmware update] を選択し、中央ボタンを短く押すとプロンプト画面がポップアップし、[YES] を選択し、中央ボタンを短く押して更新状態に入ります。
4. 上記の手順を完了したら、コンピューターのファームウェアウィンドウで [更新] をクリックして更新を開始します。
5. アップデートプロセスが終了すると、送信機の電源が再びオンになります。次に、USB Type-C ケーブルを取り外し、ファームウェアを閉じます。

送信機のファームウェアは、FlyskyAssistant によって更新することもできます。このような場合は、送信機の電源がオンになっていて、コンピューターに接続されていることを確認してください。

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



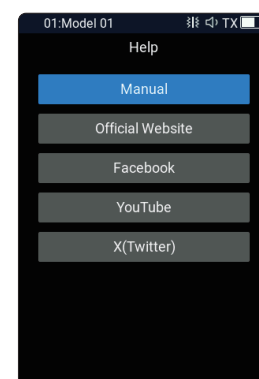
6.19.5 工場出荷時へのリセット Factory Reset

機能の設定については、[4. 2 工場出荷時へのリセット] を参照してください。

6.19.6 ヘルプ Help

このインターフェースの機能は、製品のマニュアル、公式ウェブサイト、Facebook、YouTube、X(Twitter) にて情報を共有します。

ユーザーは、必要に応じて対応する QR コードを選択し、スキャンして情報を表示できます。



6.19.7 About FS-G11P

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

6.20 SVC

ジャイロ付き受信機で、この機能が使用できる受信機は車用としては、FS-R7V です。

送信機と受信機の双方向通信に対応しており受信機がバインドされ接続されていないとこの機能は使用できません。(送信機側でジャイロの設定が行えます。)

K / SW コントロールを割り当てて、機能を有効 / 無効にします。

[ST Gain]、[TH Gain]、[Priority] は、ボリューム / トグルスイッチ等を割り当てることで素早く調整できます。

USE

SVC 機能を有効または無効にします。

リバース Reverse

ジャイロスコプがステアリングチャンネルと逆転する場合に動作方向を補正設定できます。

ESP モード ESP Mode

モデルアシストのジャイロによる車体の安定性を保持する際に使用します。ノーマル / ロックの 2 つのモードが利用可能です。

[ノーマル]: 車両がヨーイングまたはステアリングを切っているとき、ジャイロは自動的に反対の補正をかけてサーボを制御し、生成された角速度に応じてサーボを安定させ、ドリフトを制御します。

[ロック]: ステアリングホイールが中心に戻ると、ジャイロスコプは車両がヨーイングしているときのヨー角に応じてサーボを反対方向に制御し、進行方向に戻します (「ロックモード」でハンドルが中心に戻らない場合は、「ノーマルモード」と同じです)。

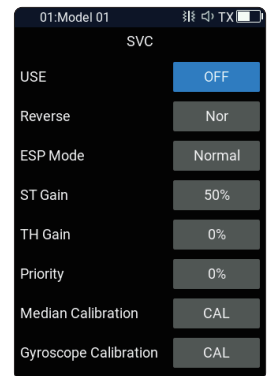
ST ゲイン ST Gain

ST ゲイン ST Gain

ミキシングステアリングチャンネルの感度を変更するために使用されます。設定範囲は 0 ~ 100% で、デフォルトは 50% です。

TH ゲイン TH Gain

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されます。設定範囲は 0 ~ 100% で、デフォルトは 50% です。



優先機能 Priority

ステアリングのハンドル制御とジャイロとの制御比について、ステアリングホイールをきった方向での、ジャイロスコープのミキシングの影響で操舵角が少なくなります。

値が0%の場合、ジャイロの介入が最も強く、逆操舵が最大になります。値が100%の場合、ジャイロ介入は0となり、普通にハンドルがきれる状態となります。

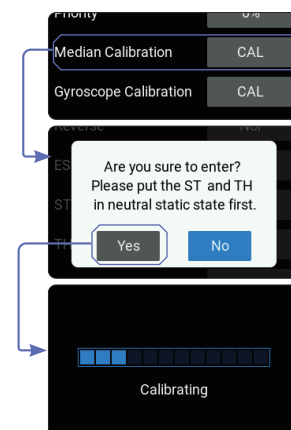
ニュートラルキャリブレーション Median Calibration

ジャイロを使用し、ステアリングとスロットルニュートラルを調整して、車両が正常に操舵できる最高の条件を作ります。

SVC 機能を有効にする前に、車両のステアリングサーボの最大動作角度、ニュートラル調整、スロットルのニュートラル調整をとり、最適な操作条件に調整する必要があります。

完了後、ニュートラルキャリブレーションの [SVC] 機能を開始します。注意として、トリムカーブやスロットルカーブ等、調整変更するたびに、ニュートラルポジションを調整する必要があります。

ステアリングとスロットルは、キャリブレーション中はニュートラルの静止状態にする必要があります。

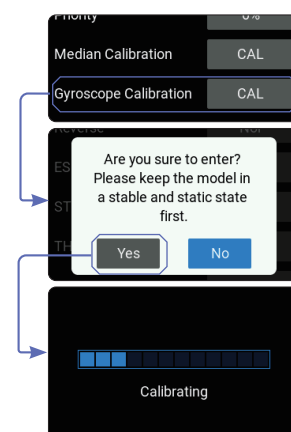


ジャイロスコープ キャリブレーション Gyroscope Calibration

初めてジャイロ対応受信機に交換後に必要なジャイロのキャリブレーションを有効にします。

モデルは安定した静止状態にしてください。[Gyroscope Calibration] を選択します。

受信機の LED は2回点滅1回オフの状態になり、自動的に終了します。これは、キャリブレーションが成功したことを示します。



設定方法

1. 送信機を使用して、ジャイロスコープ機能を備えた ANT 受信機とのバインディングを完了させます。
2. [USE]>[ON] または [OFF] を選択します。
3. [Reverse]>[Nor] または [Rev] を選択します。
4. [ESP Mode]>[Nor] または [Lock] を選択します。
5. [STGAIN]、[THGAIN]、[Priority] のパーセンテージをそれぞれ設定します。
6. その後、上記の [ニュートラルキャリブレーション] および [ジャイロスコープキャリブレーション] の説明を参照してキャリブレーションを行ってください。
 - ・ キャリブレーションが成功すると、送信機は自動的にキャリブレーションインターフェースを終了します。キャリブレーションが失敗した場合は、手動で POWER ボタンを短く押して終了する必要があります。

6.21 初心者向け設定 Beginner

初心者モードは、スロットルサーボとステアリングサーボの動作量を制限することで操作の安全性を向上させるエントリーレベルのラジコン初心者向けに適した設定ができます。

本来、初心者には困難な、詳細な機能設定をごく簡単に設定するための機能です。

USE

これは、ビギナーモードがアクティブかどうかを設定するために使用されます。

この機能はデフォルトでは無効になっています。

ステアリングの制限 ST Restrictions

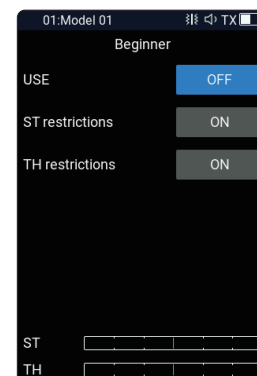
これは、ステアリングチャンネルの出力を半分に制限するために使用され、この機能はデフォルトで有効になっています。

スロットルの制限 TH Restrictions

これは、スロットルチャンネルの出力を半分に制限するために使用され、この機能はデフォルトで有効になっています。

設定方法

1. [USE]>[ON] または [OFF] を選択します。
2. 必要に応じて、[ST Restriction] と [TH Restrictions] を有効または無効にできます。
3. 対応するコントロールを操作することにより、表示画面（ディスプレイ）でステアリングチャンネルとスロットルチャンネルの出力状況を確認できます。

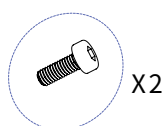


7. ユーザーカスタマイズ

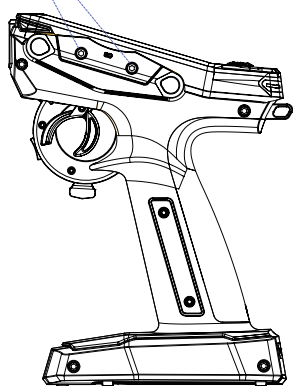
この送信機は、キャリングハンドルの装着、SD カードの取付、トリガースプリングの交換、ステアリングホイールスプリングの交換等、必要に応じて、ユーザーサイドでカスタマイズすることができます。

7.1 キャリングハンドルの取付

1

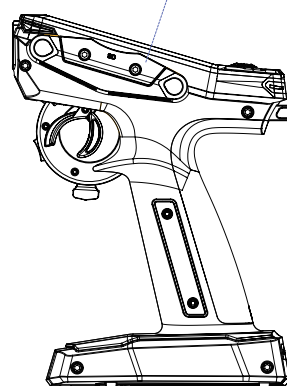
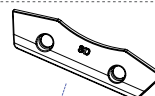


X2



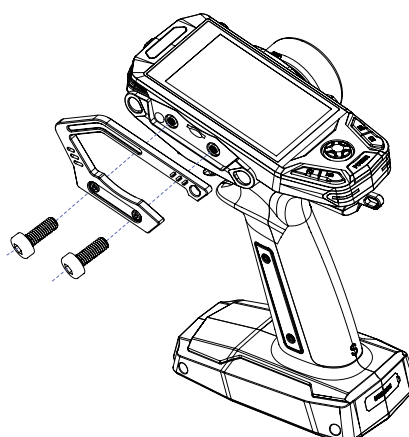
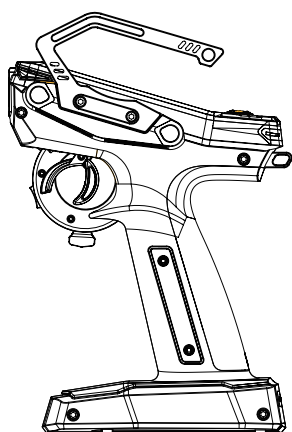
- ▶ M2.5mm の六角ドライバーを使用して、SD カードカバーを固定している 2 本のビス (HM3x12mm) を取り外します。

2



- ▶ SD カードカバーを取り外します。後で再び使用できるように、適切に保管してください。

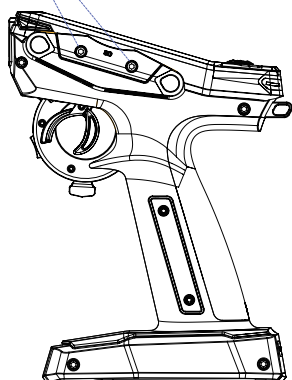
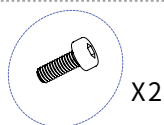
3



- ▶ 図に示すように、六角ドライバーでビスを順番に締め、ハンドルがしっかりと取り付けられていることを確認します。

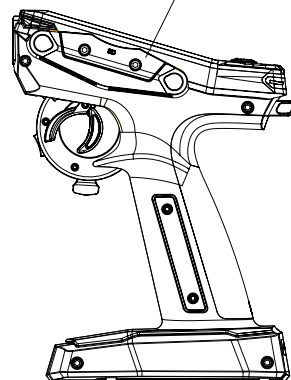
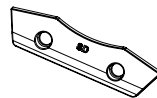
7.2 MicroSD カードの取付

1



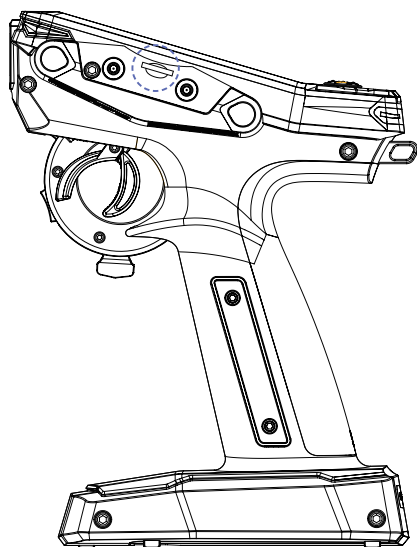
- ▶ M2.5mm の六角ドライバーを使用して、SD カードカバーを固定している 2 本のビス (HM3x12mm) を取り外します。

2



- ▶ SD カードカバーを取り外します。

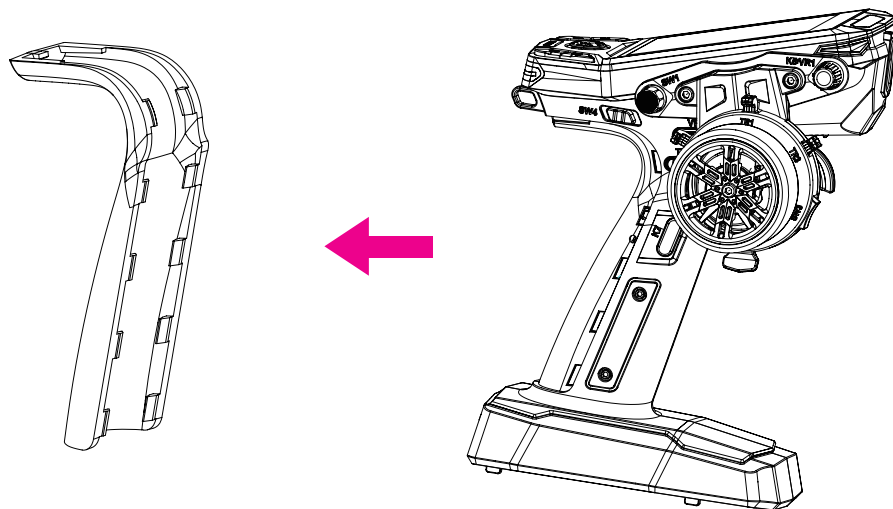
3



- ▶ マイクロ SD カードを SD カードスロットに挿入し、正しく装着されていることを確認します。その後、SD カードスロットカバーとハンドルを再度取り付けます。

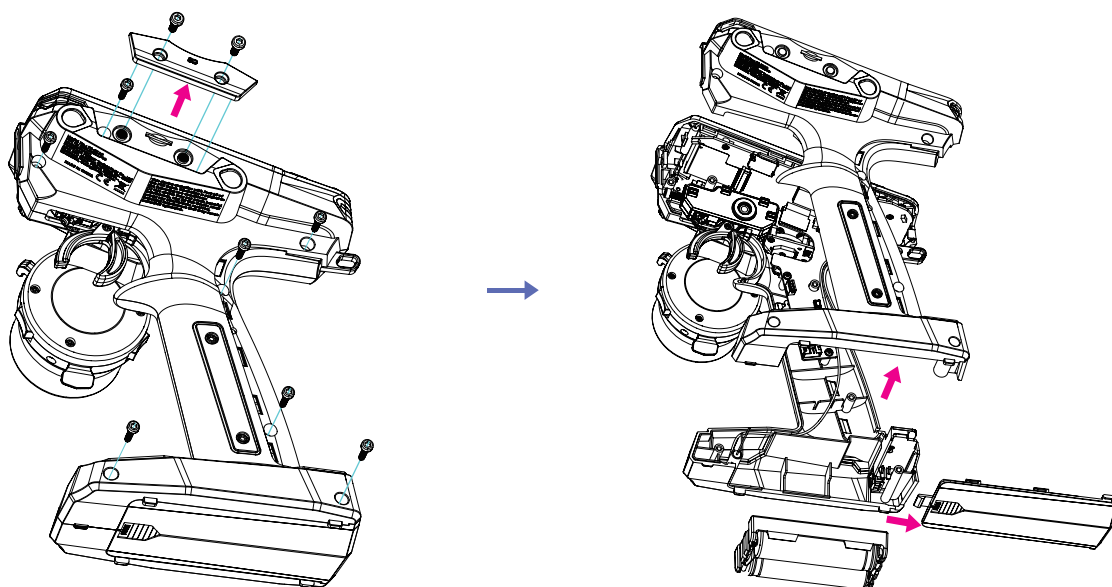
7.3 トリガースプリングの交換

1



- ▶ ハンドグリップの端から 14 個のクリップの位置を確認し、次に端に沿ってすべてのクリップを 1 つずつ取り外し、グリップ全体を取り外します。

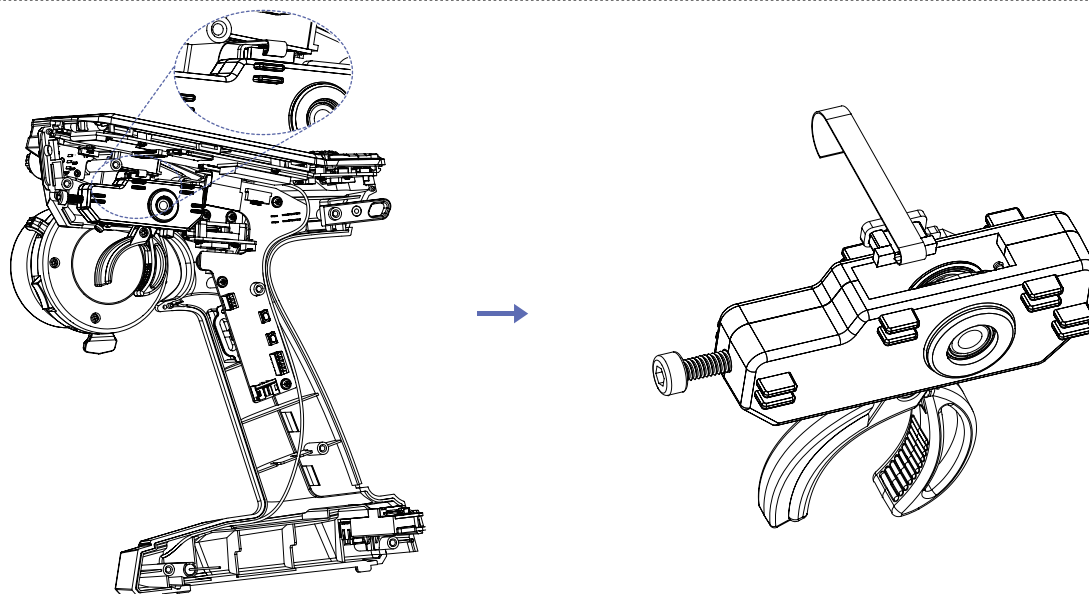
2



- ▶ 先ず、SD カバーの 2 個のビスを、2.5 mm の六角ドライバーを使用して外し、それから 7 個の六角タッピングビスを取り外し、ハンドル側ユニット、バッテリーコンパートメント、バッテリーカバーを外していきます。

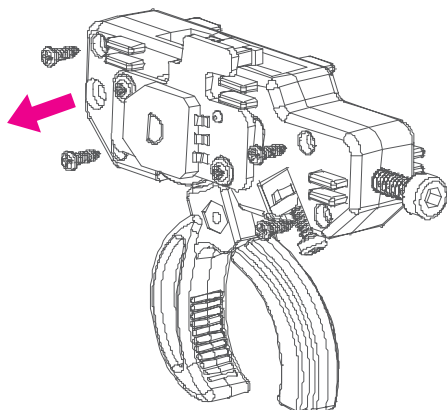
注意：アンテナ、バッテリー電源ケーブルなどが手前のユニットに付いてくる場合がありますので、慎重に取り扱ってください。

3



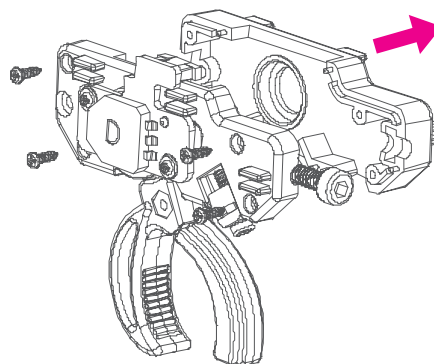
- ▶ トリガーのフレキシブル基板をメインの基板コネクターから慎重に取り外してから、トリガーユニットを外してください。

4



- ▶ 4本のネジ (PWA 2.1 * 6mm) を細密のプラスねじ回しを使って取り外します。

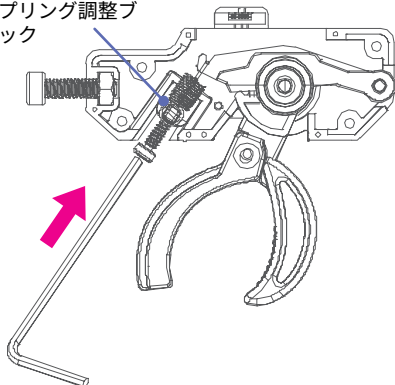
5



- ▶ 上部トリガーを取り外します

6

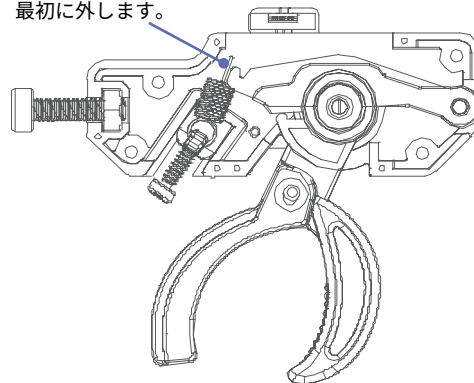
スプリング調整ブロック



- ▶ スプリング調整ブロックにある、ビス (HB2 * 9mm) を 1.5mm 六角ドライバーで調整して、スプリング調整ブロックを一番下に調整します。

7

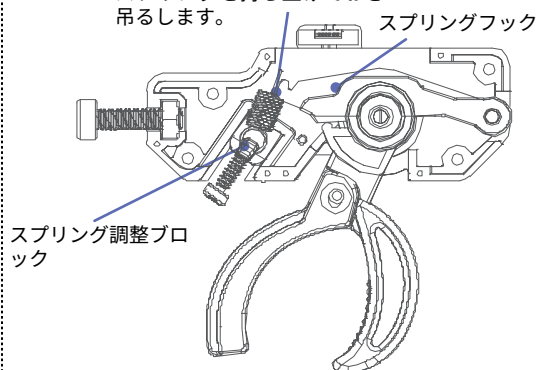
上部にあるスプリングを最初に外します。



- ▶ スプリングの上端を持ち上げ、最後にスプリングを取り外します。

8

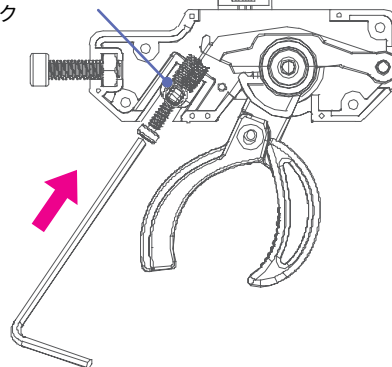
スプリングを持ち上げておき吊ります。



- ▶ スプリングの下端をスプリング調整ブロックに掛け、スプリングを持ち上げてスプリングフックを掛ける。

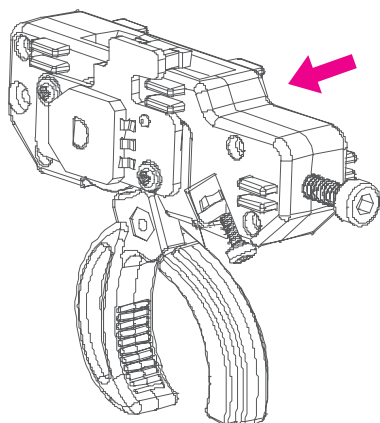
9

スプリング調整ブロック



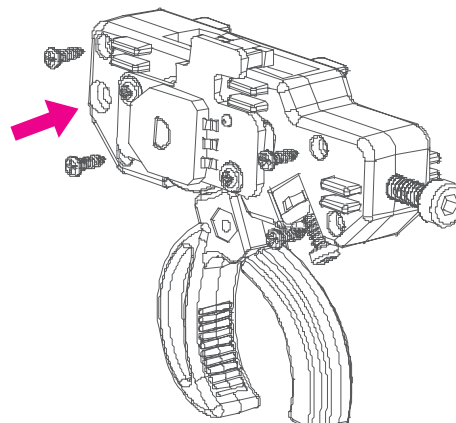
- ▶ 1.5 mm 六角ドライバーで六角ビス (HB2 * 9mm) を廻して、スプリング調整ブロックを適切な位置に調整します。

10



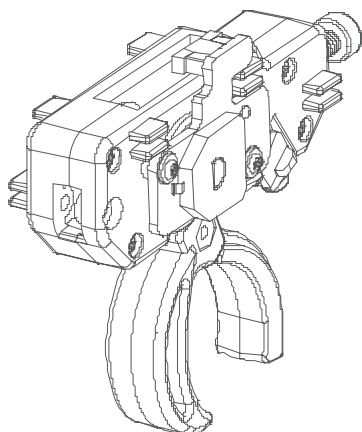
- ▶ 上部トリガーを取り付けます

11



- ▶ トリガーユニット抑えながら 4 本のタッピングビス (PWA 2.1 * 6mm) を締めてトリガーカバーを固定します。

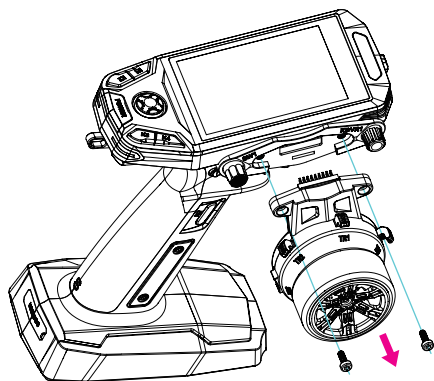
12



- ▶ これで、トリガースプリングの交換は完了。ユニットを分解した順序で戻します。

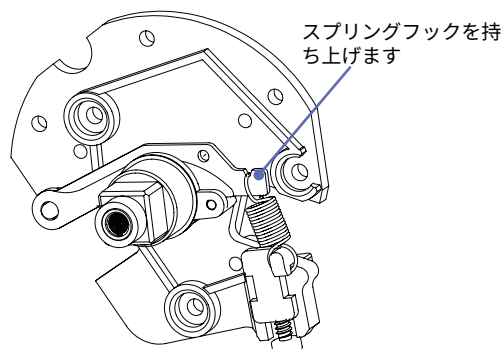
7.4 ステアリングホイールのスプリング交換

1



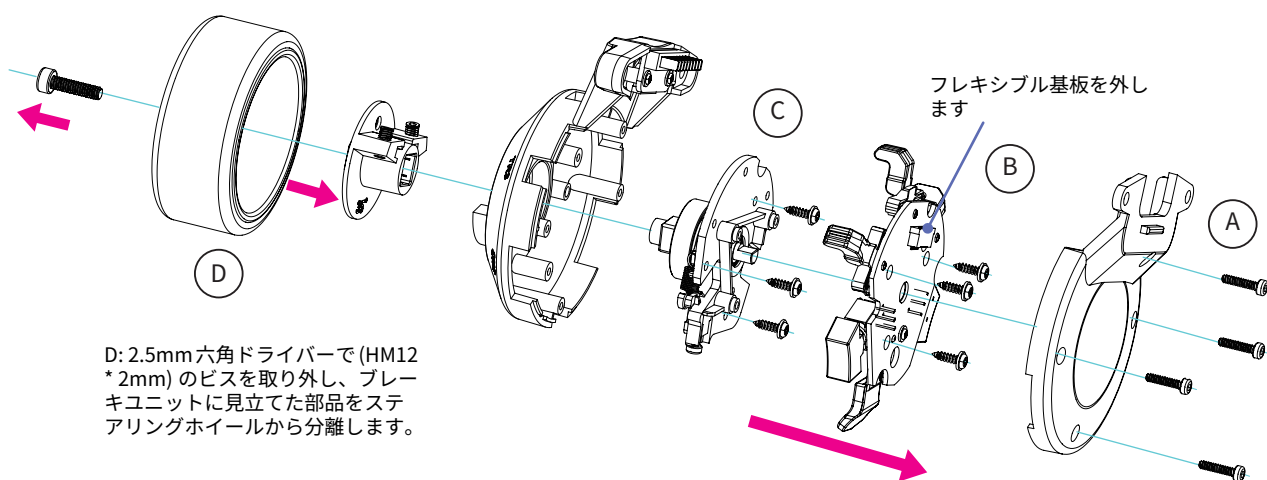
- ▶ 2.5mm 六角ドライバーでネジ (HM12 * 2mm) 2本を取り外し、ステアリングホイールを慎重に取り外します。ホイールのユニットには端子プラグが出ているので、ダメージを与えないようにしてください。

3



- ▶ フック部分のスプリングを持ち上げます。

2



D: 2.5mm六角ドライバーで (HM12 * 2mm) のビスを取り外し、ブレーキユニットに見立てた部品をステアリングホイールから分離します。

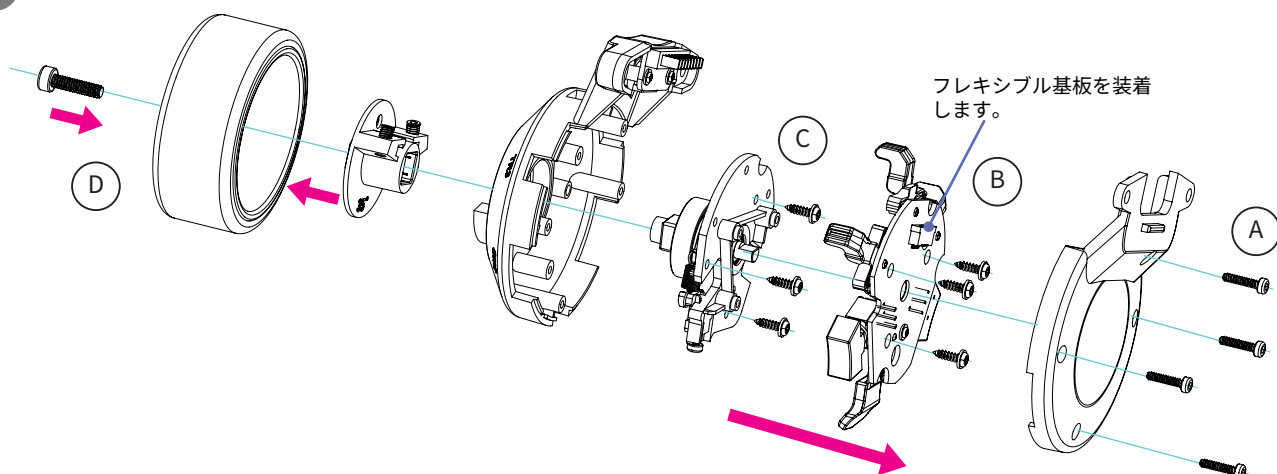
C: (PWA2.1*6mm) のプラスねじを+ドライバーで外してステアリングホイール式を取り外します。

B: 慎重にフレキシブル基板を外して (PWA2.1*6mm) のプラスねじを3本+ドライバーを使って取り外し、トリムボタン等を最終的にPCB基板から外します。

A: (HB2 * 9mm) の六角ビス4本を1.5mm六角ドライバーで外しステアリングバックカバーを取ります。

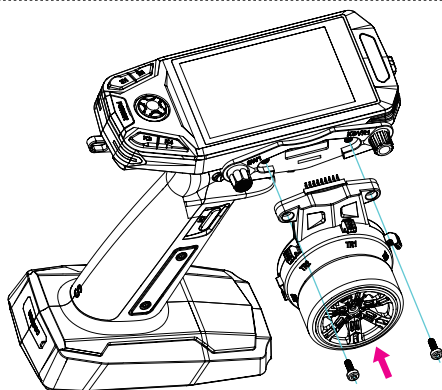
- ▶ A、B、C、Dの順番にステアリングホイールを分解してスプリングを取り出します。

4



▶ ステアリングホイールモジュールを取り外した手順とは逆の順番で組み立て取り付けます。

5



▶ ステアリングホイールモジュールを送信機に取り付けます。取り付ける順番は、分解した際の逆になります。

8. 仕様

この章では、FS-G11P 送信機と FS-R11P 受信機の仕様について説明します。

8.1 送信機の仕様

製品モデル	FS-G11P
互換性のある受信機	FS-R11P とその他 ANT プロトコル採用の受信機
互換性のある RC モデル	車、ボート類
チャンネル数	11
バンド数	133
RF	2.4GHz ISM
最大出力	< 20dBm ヨーロッパ CE 規格準拠
RF プロトコル	ANT
レゾリューション	4096
データコネクタ	USB Type-C, 3.5mm オーディオジャック (DSC), マイクロ SD カードスロット
入力電源	直流 6V-9V: 18650 リチウムイオン単セル 2 本、または 2S リポバッテリー
通信距離	約 300 メートル 地上通達、遮蔽物、妨害物ない場合
アンテナ	内蔵アンテナ 2 本
LCD ディスプレイ	3.5 インチサイズ 320 x 480 フルドットカラー、IPS パネル
ファームウェア	オンラインアップデート可能
温度範囲	-10°C ~ +60°C
湿度範囲	20% ~ 95%
カラー	ブラック
対応言語	中国語：英語
重量	371g
寸法	150.0mm x 120.8mm x 197.1mm
充電コネクタ	付属 (タイプ -C ポート)
電波認証	ヨーロッパ CE 規格, 北米 FCC 規格 ID: 2A2UNG11P00 認証済

8.2 受信機の仕様

製品モデル	FS-R11P 受信機
対応送信機	FS-G11P 送信機または、その他、ANTプロトコル採用送信機
互換性のある RC モデル	車、ボート類
チャンネル数	11
RF	2.4GHz ISM
最大出力	< 20dBm ヨーロッパCE規格準拠
RF プロトコル	ANT
レゾリューション	4096
データ出力方式	PWM/PPM/i-BUS/S.BUS
動作電圧	直流 3.5 V ~9V
通信距離	約 300 メートル 地上通達、遮蔽物、妨害物ない場合
アンテナ	外部ワイヤー型単線アンテナ
ディスプレイライト	LED
ファームウェア	オンラインアップデート可能
温度範囲	-10°C ~ +60°C
湿度範囲	20% ~ 95%
カラー	ブラック
重量	10g
寸法	37.0mm × 25mm × 13.3mm
防水機能	PPX4
電波認証	ヨーロッパ CE 規格, 北米 FCC ID:2A2UNR11P00 認証済

9. パッケージ内容

Number	Name	Quantity
1	FS-G11P 送信機	1
2	FS-R11P 受信機	1
3	クイックスタートガイド	1
4	ハンドグリップ (小)	1
5	ハンドグリップ (大)	1
6	Type-C ケーブル	1
7	ビス	2
8	キャリングハンドル	1
9	技術基準適合証明書	1
10	ハードスプリング	1
11	ソフトスプリング	1

10. 各種証明

10.1 EU DoC Declaration

[ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.] は、無線機器タイプ [FS-G11P] がヨーロッパ C E 指令 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入手できます : www.flyskytech.com/info_detail/10.htm

10.2 CE SAR statement

この装置は、制御されていない環境に対して定められた指令 2014/53 / EU 放射線被曝制限に準拠しています。エンドユーザーは、RF 被曝コンプライアンスを満たすために、特定の操作手順に従う必要があります。この送信機は、他のアンテナまたは送信機と同じ場所に配置したり、一緒に操作したりしないでください。

このポータブルデバイスは、欧州連合市場 (フランス) によって確立された電波への曝露要件を満たすように設計されています。これらの要件は、組織 10 グラムあたり平均 2W / kg の SAR 制限を設定します。この規格で報告された最高 SAR 値 0.112W / kg は、手足に適切に着用した場合の使用に関する製品認証中に報告されました。

10.3 FCC Compliance Statement

このデバイスは、FCC 規則のパート 15 に準拠しています。操作には、次の 2 つの条件が適用されます : (1) このデバイスは有害な干渉を引き起こさないこと、および (2) このデバイスは、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、受信した干渉を受け入れる必要があります。

警告 : コンプライアンスの責任者によって明示的に承認されていない変更または修正を行うと、機器を操作するユーザーの権限が無効になる場合があります。

この機器はテスト済みであり、FCC 規則のパート 15 に準拠したクラス B デジタルデバイスの制限に準拠していることが確認されています。これらの制限は、住宅設備での有害な干渉に対する合理的な保護を提供するように設計されています。この装置は、無線周波数エネルギーを生成、使用、および放射する可能性があり、指示に従って設置および使用しない場合、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、特定の設置で干渉が発生しないという保証はありません。

この機器がラジオやテレビの受信に有害な干渉を引き起こしている場合 (これは機器の電源をオフにしてからオンにすることで判断できます)、ユーザーは次の方法で干渉を修正することをお勧めします。

- 受信アンテナの向きを変えるか、位置を変える。
- 機器と受信機との距離を広げる。

- 受信機が接続されている回路とは異なる回路の電源に機器を接続してください。
- 詳しくは販売店または経験豊富なラジコン販売店に相談してください。

10.4 FCC SAR

身体に装着した操作の場合、デバイスはテスト済みで、FCC RF 曝露を満たしており、最大 sar 値は 0mm で 0.246W / Kg です

10.5 環境保護の為の廃棄

注意

バッテリーを誤ったものに置換すると爆発する危険があります
使用済みのバッテリーは、地方自治体指示に従って廃棄してください。

注意

- セーフガードを無効にする可能性のある誤ったタイプへのバッテリーの交換 (例:、一部のリチウムバッテリーの場合)。
- バッテリーを火や高温のオープンに廃棄したり、バッテリーを機械的に押しつぶしたり切断したりすると、爆発する可能性があります
- バッテリーを周囲が非常に高温になる環境に放置すると、爆発や可燃性の液体またはガスの漏れを引き起こす可能性があります。
- バッテリーが極端に低い空気圧にさらされると、爆発や可燃性の液体またはガスの漏れが発生する可能性があります。

このマニュアルに掲載されている図やイラストは参考用であり、実際の製品の外観とは異なる場合があります。製品のデザインおよび仕様は予告なく変更される場合があります。

FLYSKY

www.flysky-cn.com

Copyright ©2024 Flysky Technology Co., Ltd.

Release date: 2024-12-20



FCC ID: 2A2UNG11P00