



※この補助説明書は製品に同梱されている英語版の説明書やイラストを参照しながらお読みください。

※音声ファイルや音楽再生を行う為には別途マイクロ SD カードと  
当社 Web からの「Lynx4S\_sound\_& Playlist\_Maker\_Jpn\_v100.zip」のダウンロードが必要になります。  
(2015 年 UP を予定しております)

#### Introduction [ INTRO ]

- 3 SAFETY PRECAUTION 製品のご使用前に
- 5 LYNX 4S LAYOUT 製品外観について
- 10 CHANGING WHEEL POSITION ステアリングユニットについて
- 12 MODIFYING FOR LEFT-HAND USE ステアリングユニットの取付位置について
- 13 RUBBER GRIP & NECK STRAP HOLDER グリップ・ネックストラップホルダについて
- 14 RECEIVER 受信機について
- 16 RECEIVER INSTALLATION 受信機説明
- 17 RECEIVER CONNECTION DIAGRAMS 受信機接続図
- 18 CHARGING 充電について
- 19 MAIN DISPLAY メインディスプレイについて

#### Function Menu [ SET 1 ] ファンクションメニュー (SET1) について

- 20 R E V (SERVO REVERSE) サーボ リバースについて
- 20 E P A (END POINT ADJUST) エンドポイント アジャストについて
- 21 A T L (BRAKE RATE) ブレーキ レートについて
- 22 A B S (ANTI-LOCK BRAKE) アンチロック ブレーキについて
- 23 ST-EXP (STEERING EXPONENTIAL) ステアリング エクスポネンシャルについて
- 23 BK-EXP (BRAKE EXPONENTIAL) ブレーキ側 エクスポネンシャルについて
- 24 TH-EXP (THROTTLE EXPONENTIAL) 前進側スロットル エクスポネンシャルについて
- 25 ST-D/R (STEERING DUAL RATE) ステアリング デュアルレートについて
- 25 S-TRIM (SUB TRIM) サブトリムについて
- 26 FAILSAFE (FAIL SAFE) フェイルセーフについて

#### Function Menu [ SET 2 ] ファンクションメニュー (SET2) について

- 27 BOOST (AUTO BOOST) ローンチコントロール スタートについて
- 28 ST-SPD (STEERING SERVO SPEED) ステアリング スピードについて
- 29 TH-SPD (THROTTLE SERVO SPEED) スロットル スピードについて
- 29 TH-MOD (THROTTLE MODE) スロットルモードについて
- 30 IDL-UP (IDLE UP/DOWN) アイドルアップ/ダウンについて
- 31 TIMER (RACE TIMER) タイマーについて
- 33 LAP LIST (LAP LIST) ラップリストについて
- 34 SWITCH (SWTTCH FUNCTION) スイッチ機能割り当てについて
- 37 DIAL (DIAL FUNCTION) ダイアル機能割り当てについて
- 39 MIX (MIX) 各種ミキシングについて

System Menu [ SYSTEM ] システムメニューについて

- 41 ST-ADJ (ADJUST STEERING) ステアリング VR 補正調整について
- 41 TH-ADJ (ADJUST THROTTLE) スロットル VR 補正調整について
- 42 RX-BIND (RX BINDING) 受信機のバインドについて
- 44 RF-SCAN (RF SCANNING) バンドスキャン機能について(通常使用しません)
- 45 SERVO (SERVO MONITOR) サーボ動作モニターについて
- 45 SENSOR (TELEMETRY SENSOR) センサー(テレメトリーセンサー)について
- 51 MANAGEMENT (MANAGEMENT) 各種マネージメントについて
- 52 TELEMETRY (TELEMETRY DISPLAY) テレメトリー表示(テレメトリーディスプレイ)について
- 53 VIBRATION (VIBRATION) バイブレーション機能について
- 55 BATTERY (BATTERY FUNCTION) 使用バッテリー設定について

Model Menu [ MODEL ] モデルメニューについて

- 54 NAME (MODEL NAME) モデルネームについて
- 54 DELETE (MODEL DELETE) モデル削除について
- 55 COPY (MODEL COPY) モデルコピーについて
- 55 CHANGE (MODEL CHANGE) モデル切替について

SD Card Menu [ SD CARD ] SD カードメニューについて

- 56 SD-NAME (SD CARD MODEL NAME) SD カードモデルネームについて
- 57 SD-DELETE (SD CARD MODEL DELETE) SD カードモデル削除について
- 57 SD-IMPORT (SD CARD MODEL IMPORT) SD カードにモデルデータを記録する場合について
- 58 SD-EXPORT (SD CARD MODEL EXPORT) SD カードのモデルデータを読み込む場合について
- 59 VOICE (VOICE FUNCTION) 音声案内機能について
- 60 MUSIC (MUSIC PLAY) 音楽再生機能について
- 61 Warning Error Message ワーニングエラーメッセージ(警告表示)について

## ■製品のご使用前に

この度はハイテック製品 LYNX 4Sをご購入いただき誠にありがとうございます。

安全の為、ご使用前に必ず本説明書をよくご覧ください。

### 製品取扱い上の注意点（必ずお読みください）

- ・本製品は地上/水上用ラジコン向けに販売されています、他用途には使用しないでください。
- ・電波障害を受ける可能性がありますので電波塔や送電線の近くまたはその他の電気ノイズや機械ノイズが多い環境では使用しないでください。
- ・走行ごとに送受信機の電池残量チェックしてください。
- ・RC 製品は精密機器です。故障の原因となりますので埃や湿気は避け、高温になる場所では保管しないでください。
- ・受信機のアンテナは電波の波長に合わせ長さが設定されています。カットすると到達距離が短くなり危険ですので絶対にカットしないでください。
- ・車体などが金属やカーボン製の場合、アンテナ部分は電波が遮断されて有効に受信できません。受信機の近くから車体シャーシ上部にアンテナを出してから離して張ってください。
- ・走行毎に選択したモデルが車体に適した設定のモデル名であることを確認してください。
- ・その他の 2.4GHz 送信機器（※共存テスト完了モデル除く）のシグナルが多い環境では電波障害を受ける可能性がありますので使用しないでください。
- ・走行前に距離試験を行い各 RC メカの動作に異常がないことを確認してください。
- ・送信機にリチウム系バッテリーを使用する場合、過放電に十分注意し使用しない時は必ずバッテリーのコネクターを外し送信機からバッテリーを取り外して保管してください。
- ・2.4GHz 帯の電波は強い直進性を持つため障害物に遮蔽されやすい特徴を持ちます。その為、広く見通しのよい場所で行ってください。
- ・2.4GHz 帯の電波は強い指向性を持ちアンテナの向きにより出力が大きく異なります。模型に対して正しい向きにアンテナを傾け走行を行ってください。

## ●送受信機の電源の入れ方/切り方について

電源を入れる順番については以下ようになります。

誤った順番で電源を入れると車体が誤動作や暴走したりして危険ですのでお間違え無いようにお願いします。

使用開始時は 送信機の電源を ON ⇒ 受信機(車体)の電源を ON にします。

使用終了時は 受信機(車体)の電源を OFF ⇒ 送信機の電源を OFF にします。

※本製品では送信機の電源の ON / OFF を行う場合は内部プロセッサが起動・終了のプロセスを行いますので SW 操作後は約 2 秒ほどお待ちください。

## 【4】

## 製品保証について

・弊社の製造上の責任による故障の場合はご購入後6ヶ月以内が保証期間となります。製品に異常がある場合は一度弊社カスタマーサービスにご連絡いただき、それでも症状が改善しない場合はヤマト運輸、着払いにて弊社宛てにお送りください。初期不良が認められた場合、弊社の判断にて修理または交換作業を行います。必ず**日付の入った購入時の領収書**（模型店印が必須です）を必ず同封してください。

## 修理依頼について

- ・修理を依頼される時は必ず下記項目をメモで同封ください。
  - 1) 使用模型、2) 詳しい故障状況または依頼内容、3) 修理上限希望金額
- ・ご連絡がない場合、修理の上限金額は最大定価の50%以内で行います。（送料別）  
それ以下での金額をご希望する場合は必ず事前に連絡をお願い致します。
- ・保証期間内でも消耗部品や外観などの破損は保証対象外です。
- ・高温、多湿、水や薬品による故障も保証対象外です。
- ・修理において各データメモリーを消去させて頂く場合があります。
- ・点検の結果、異常が発見されない場合でも作動点検料金は発生する事があります。
- ・当製品は修理にお時間を頂く場合があります。
- ・商品の破損を防ぐ為、元箱を必ず保管し発送時は元箱に入れてください。

## 免責事項

- ・弊社はお客様の本製品の使用における損失・事故等にはいかなる保障も致しかねます。
- ・誤ったご使用による製品の不具合は保証対象外となります。
- ・本製品は品質向上の為、予告なく仕様を変更する場合があります、予めご了承ください。
- ・弊社はリチウムポリマーバッテリーご使用による損失・事故等にはいかなる保障も致しかねます。

### お問い合わせ・修理品送付先

〒133-0057 東京都江戸川区西小岩1-30-10-1F

株式会社 ハイテック マルチブックス ジャパン

カスタマーサポート：050-5519-4989

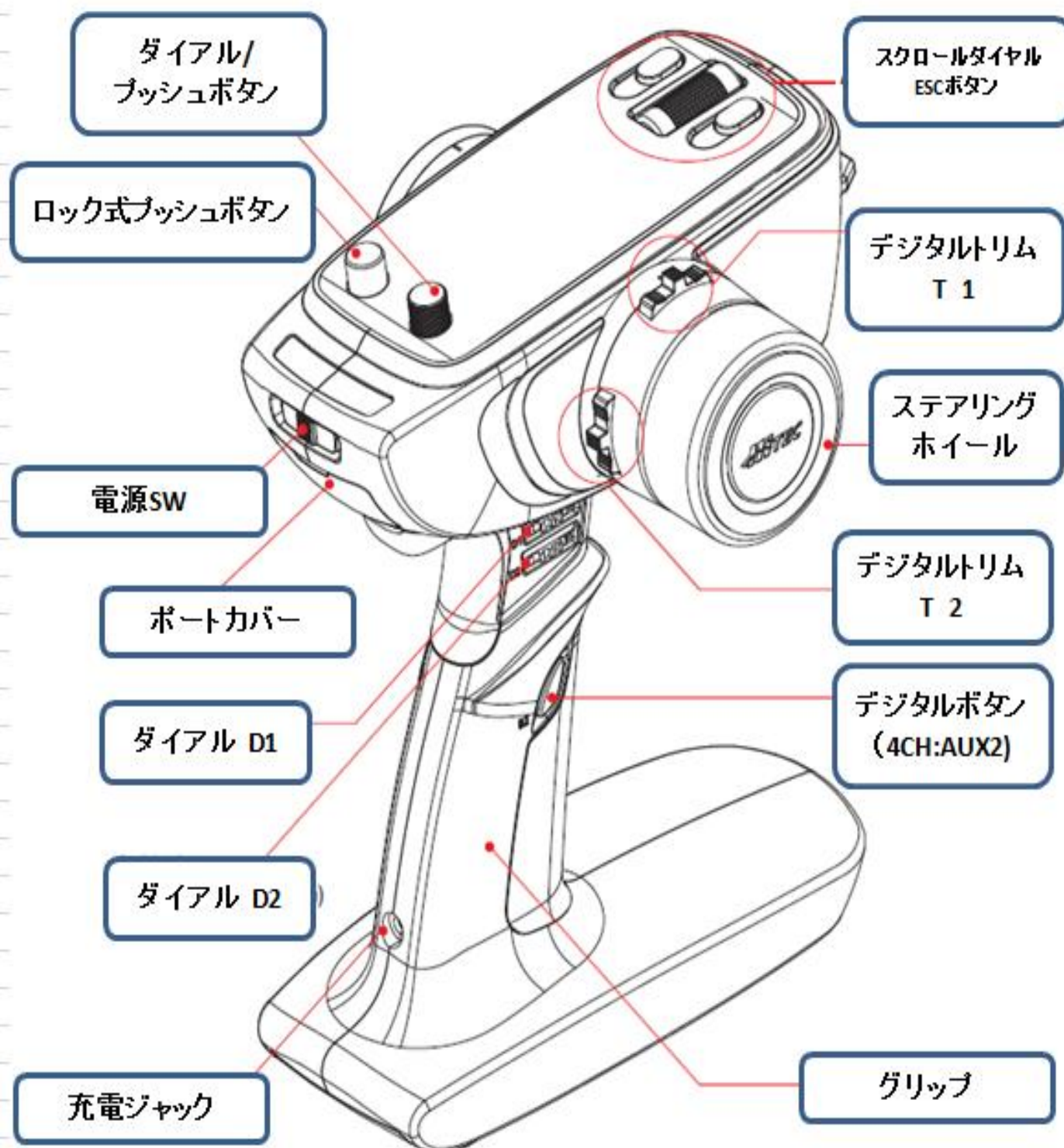
受付時間：月曜日～金曜日（祝祭日・夏期休暇・年末年始を除く）

10:30～12:30、13:30～16:30

修理・点検に関するお問い合わせはホームページ上のお問い合わせフォームからお願い致します。

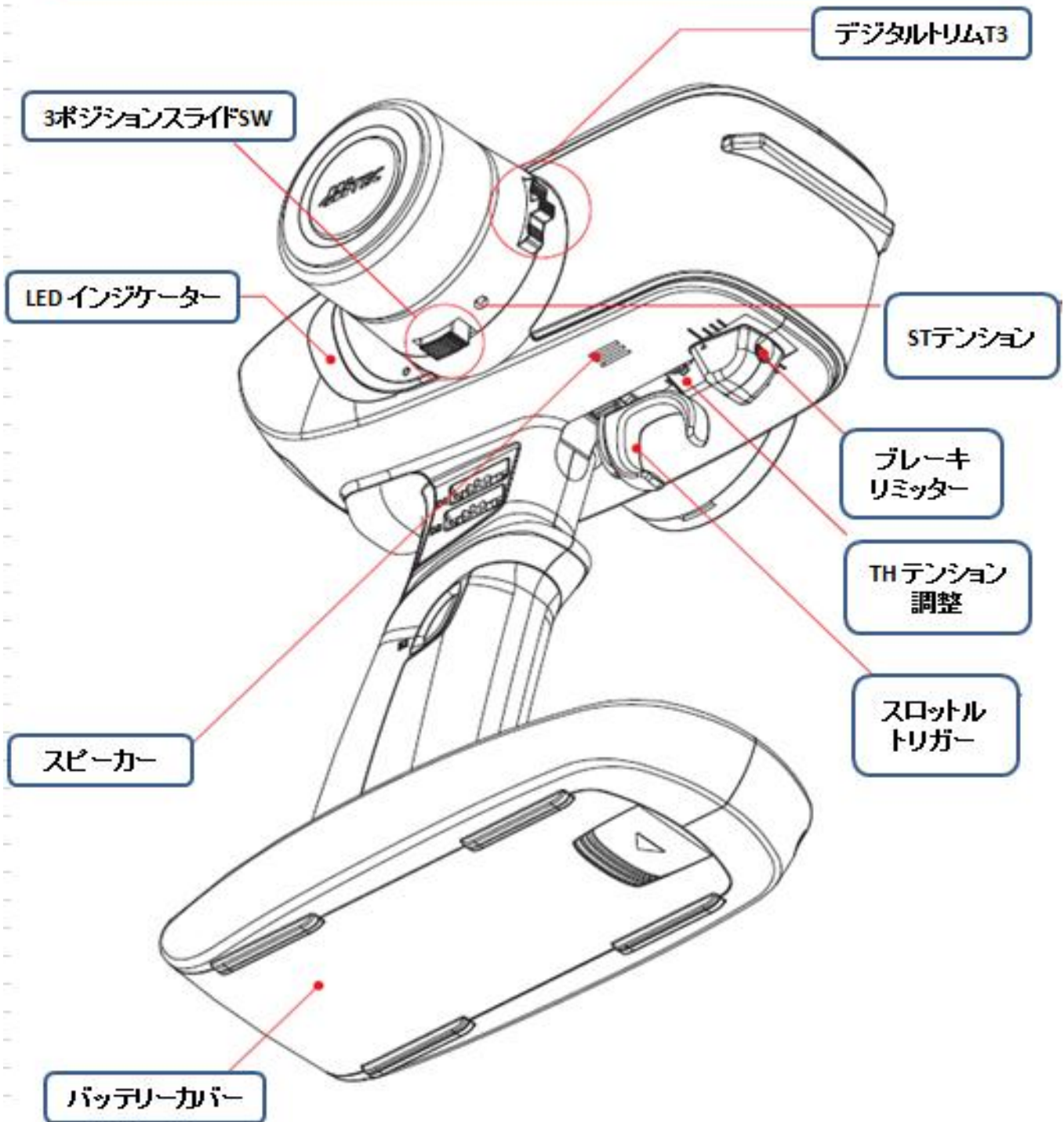
URL: <http://hitecrd.co.jp/support/index.htm>

## 外観説明



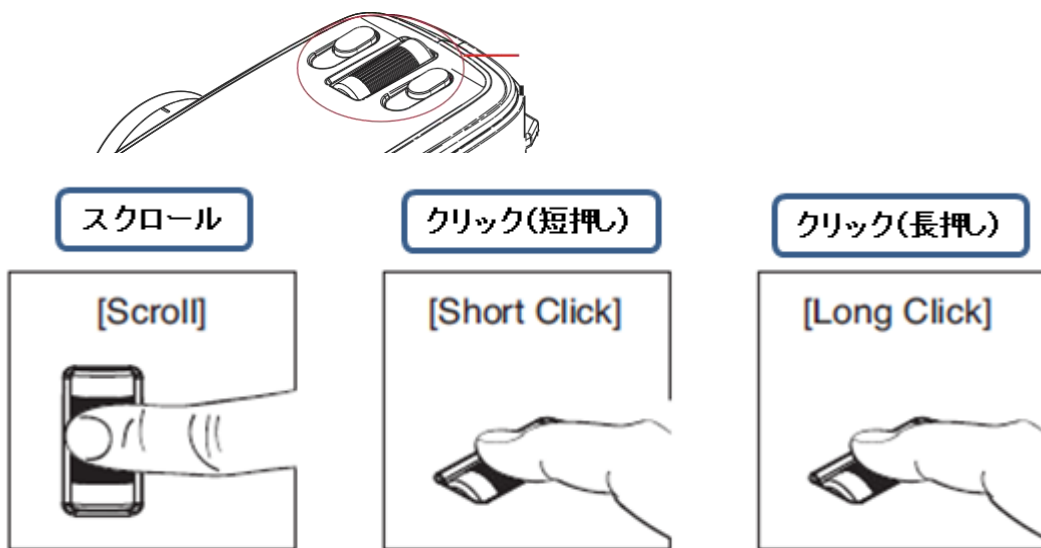
※アンテナ部は送信機本体に内蔵されています。





※本製品では送信機の電源のON / OFFを行う場合は内部プロセッサが起動・終了のプロセスを行いますので SW]操作後は約 2 秒ほどお待ちください。

## ■各操作説明



### スクロールダイアル

スクロール ⇒ ダイアルを回すことで項目選択を行います。

クリック(短押し) ⇒ ダイアルを軽く押すことで項目決定を行います。

クリック(長押し) ⇒ ダイアルを1秒程長押しすることで各数値は初期値にリセットされます。

### ESC ボタン(2か所)

項目の選択を解除や項目を戻します。

### デジタルトリム

T1 ステアリング用デジタルトリム

T2 スロットル用デジタルトリム

### ダイアル

D1 ステアリングデュアルレートにて使用します。

D2 スロットルデュアルレートにて使用します。

### ST テンション調整

1.5mmHEX レンチで調整します。

時計回り⇒固めになります。 反時計回り⇒やわらかめになります。

### ブレーキリミッター

トリガブレーキ側のストロークを制限します。2.5mmHEX レンチで調整します。

時計回り⇒ストロークが短くなります。 反時計回り⇒ストロークが長くなります。

【8】



## ■各操作説明

### ●ステアリングホイール

車体・船舶等の舵に使用します。

付属のエクステンションパーツでホイールの位置を変更可能です。

### ●デジタルボタン

グリップ部にボタンを両面に装備(左利き使用時に対応)

LAP タイマーなどで使用します。

### ●グリップ

ラバーPAD は取り外し交換が可能です。

### ●充電ジャック

充電時に使用します。(注: Ni 系バッテリー専用)

### ●ポートカバー



カバー内に PC LINK ポートとイヤホンジャックがあります。

### ●電源 SW



POWER ON ⇒ 通常使用時(電波送信)

DISP ON ⇒ 送信機の電源は入りますが電波は送信されません。

POWER OFF ⇒ 電源オフ

※本製品では送信機の電源の ON / OFF を行う場合は内部プロセッサが起動・終了のプロセスを行いますので SW]操作後は約 2 秒ほどお待ちください。

### ●ロック式プッシュボタン

送信機上部のメインディスプレイ横に装備

押すたびにロック⇄リリースが切替わります。

## ■各操作説明

### ●デジタルダイヤル & プッシュボタン

送信機上部のメインディスプレイ横に装備

ツマミは回転式ダイヤル機能とツマミを押すとワンプッシュボタン機能があります。

### ●バッテリーカバー

送信機底面にバッテリーを搭載します。

(スライドさせて開け閉めします)

### ●LED インジケータ

送信機のステータス状態を確認出来ます。

設定することで任意のカラー(6色)を選べます。

### ●3 ポジションスライド SW

ステアリングユニット下部に装備。3段階の切り替え式スライド SW です。

### ●スピーカー

警告音やサウンドがここから鳴ります。

### ●スロットトリガー

モーターやエンジン等のスロットル CH を操作します。

特殊ノンスリップコーティングにより操作感を高めています。

### ●TH テンション調整

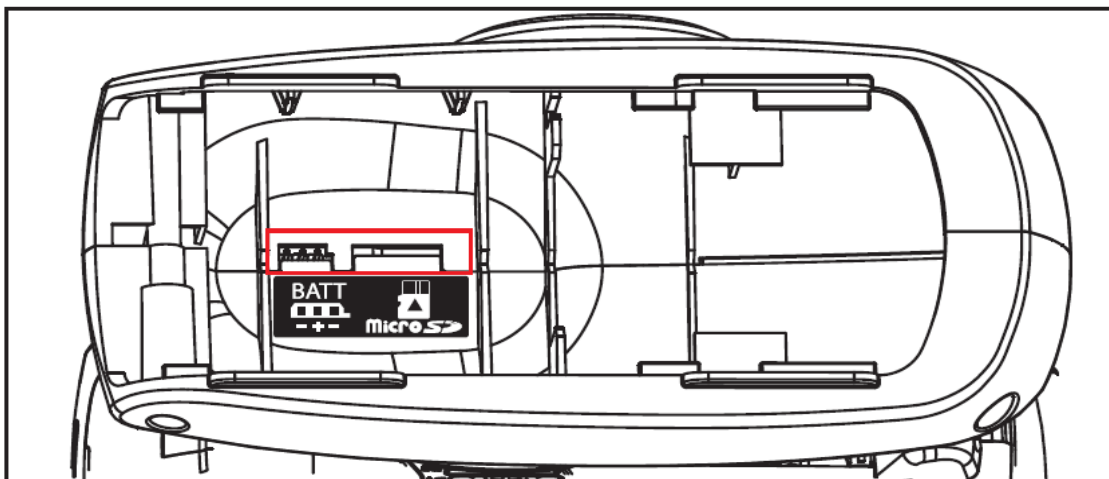
スロットルトリガーのスプリングテンションを調整します。

1.5mmHEX レンチで調整します。

時計回り⇒固めになります。 反時計回り⇒やわらかめになります。

### ●バッテリー用コネクタ / micro SD card ポート

送信機電源用バッテリーのコネクタと microSD カードのポートがあります。



## ■エクステンションアダプタ使用方法について

### ●ノーマルユニットの取り外し

①ステアリングホイールのカバーを取り外します。

(カバー上部の隙間にマイナスドライバーを使用して外します。)

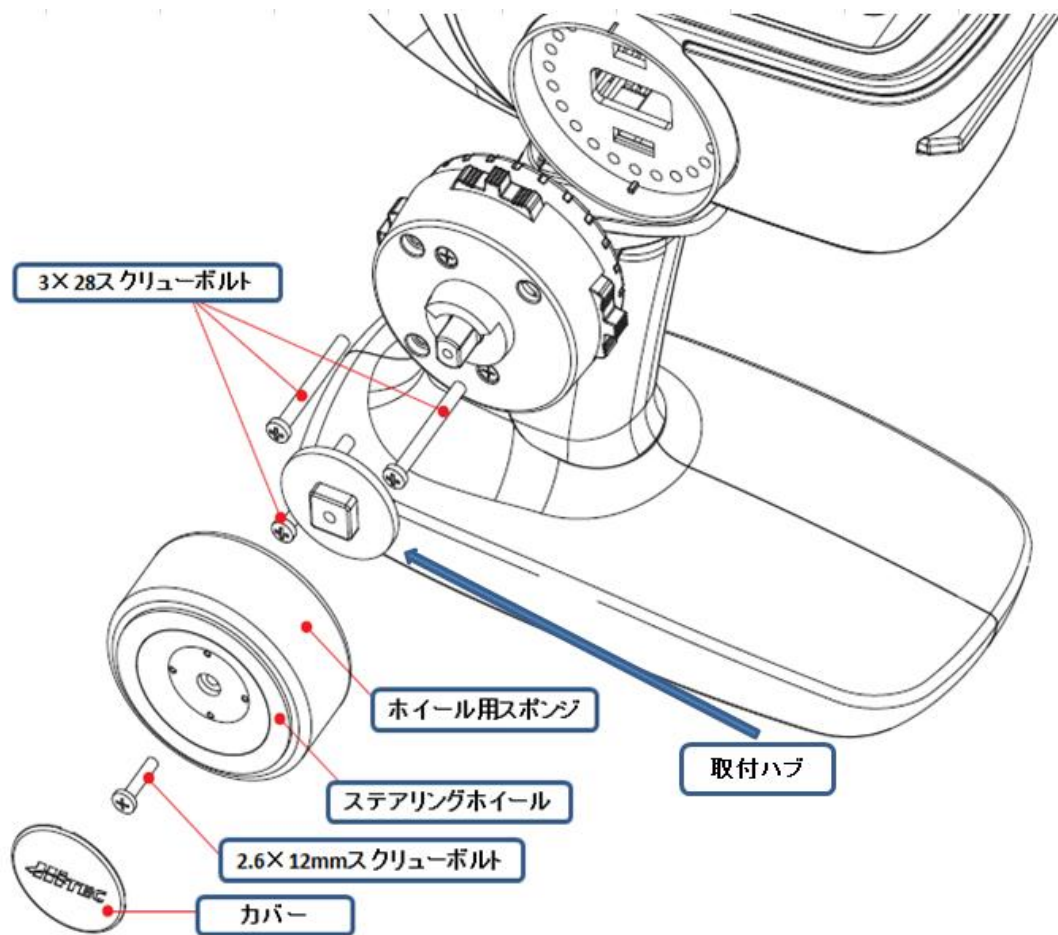
②2.6×12mm スクリューボルトを取り外します

③ステアリングホイールと取付ハブを外します。

④ST ホイールユニットの3×28mm スクリューボルト3本を外します。

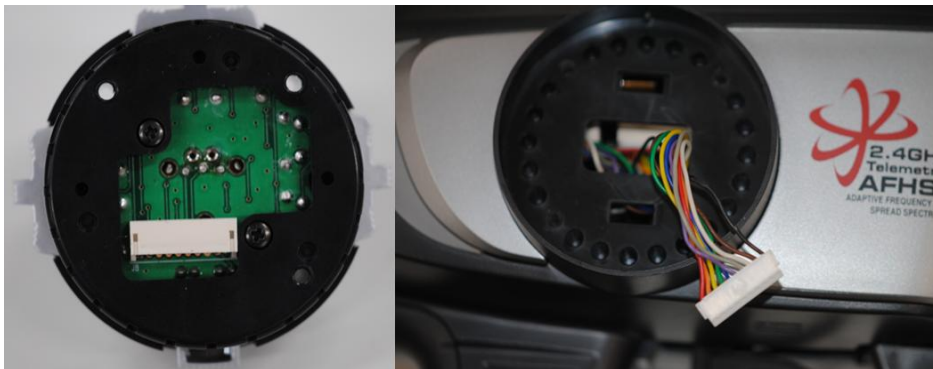
⑤送信機本体とSTホイールユニットの接続ケーブルを取り外します。

※ケーブルを取り外す際コネクターの破損やケーブルが断線しないように気を付けてください。



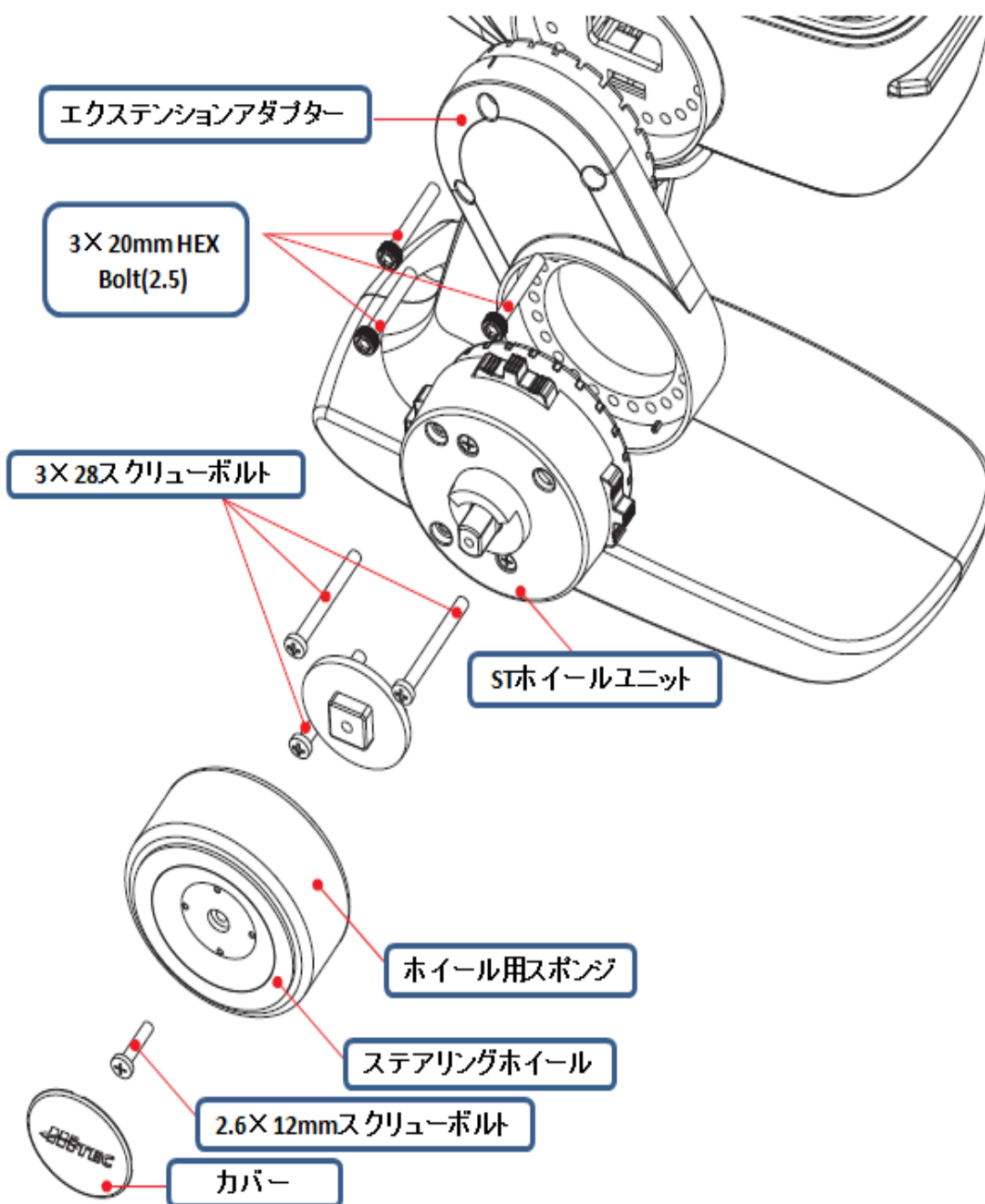
ステアリングユニット裏面

コネクター部



●エクステンションユニットの取り付けについて

- ①送信機本体から出ている接続ケーブルをエクステンションアダプター内をはわしていきます。
- ②3×20mmHEXBolt(2.5) 3本を使用して送信機本体にエクステンションアダプターを固定します。
- ③接続ケーブルを ST ホイールユニットに接続し 3×28mm スクリューボルト 3本を使用してエクステンションアダプターに固定します。
- ④ST ホイールユニットにステアリングホイールとハブを取り付けます。
- ⑤2.6×12mmスクリューボルトでステアリングホイールを固定します。
- ⑥カバーを取り付けます。



●左用に変更する場合について

①背面側にあるカバーを取り外します。(カバー下側にある隙間にマイナスドライバーなどを使用して取り外します)

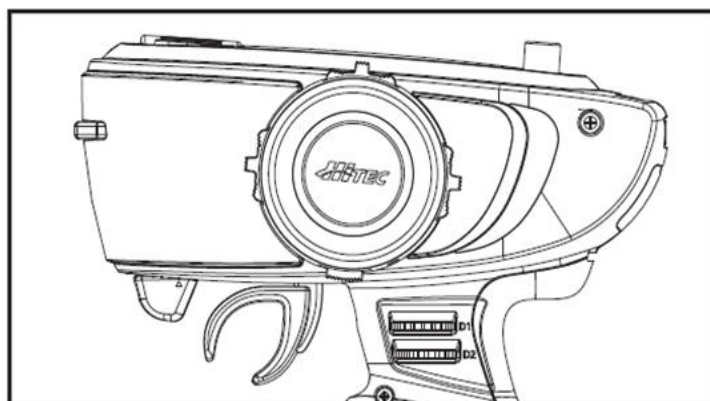
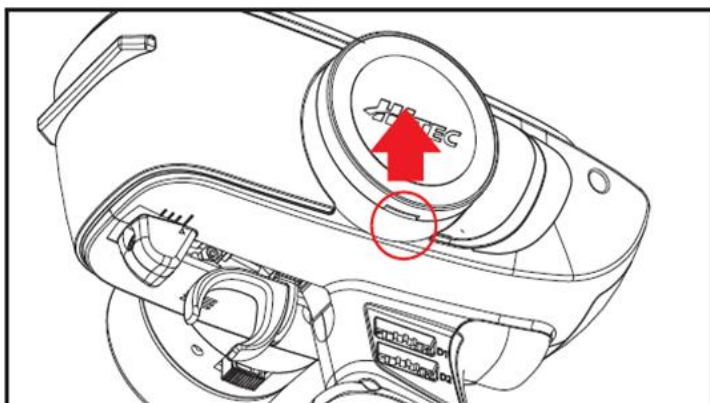
②11 ページにある ST ホイールユニットの取り外しを参照しながら取り外します。

③取り外した際、送信機本体から出ているケーブルを反対側へ通します。

④ケーブルを ST ホイールユニットへ接続し送信機本体へ固定します。

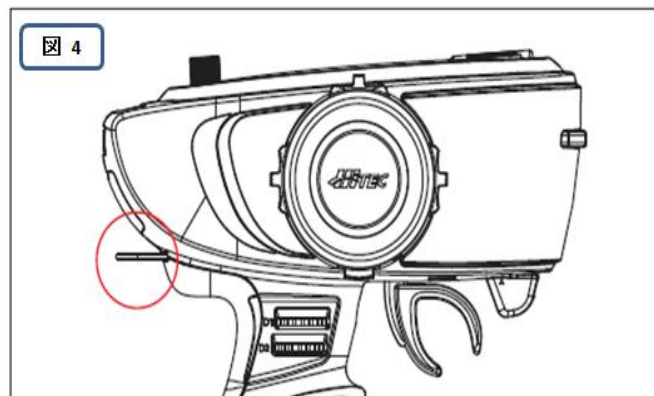
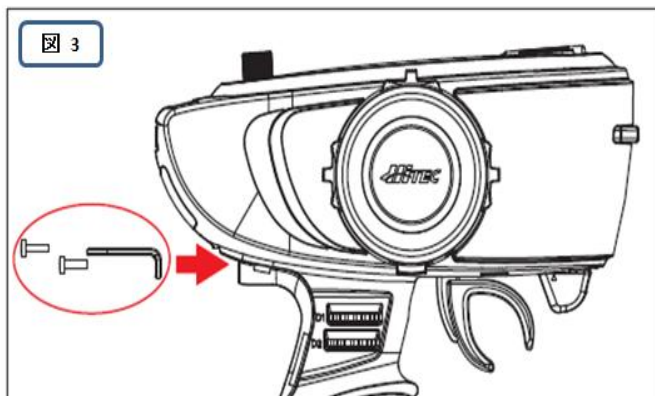
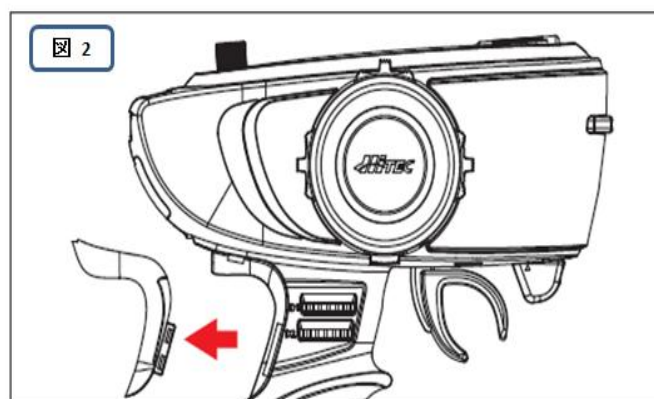
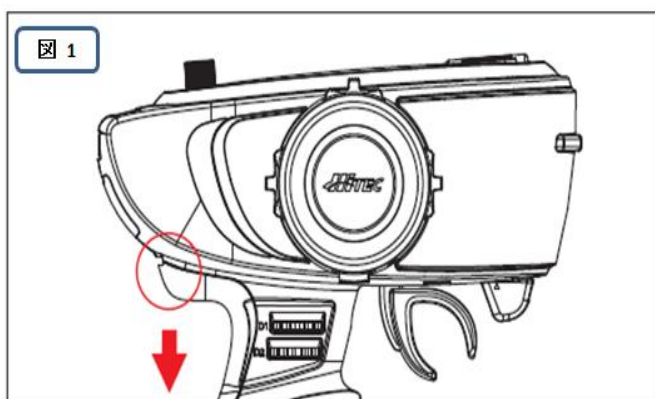
⑤

初めに取り外したカバーを反対側に固定します。送信機の設定にて左利きモードに設定します。



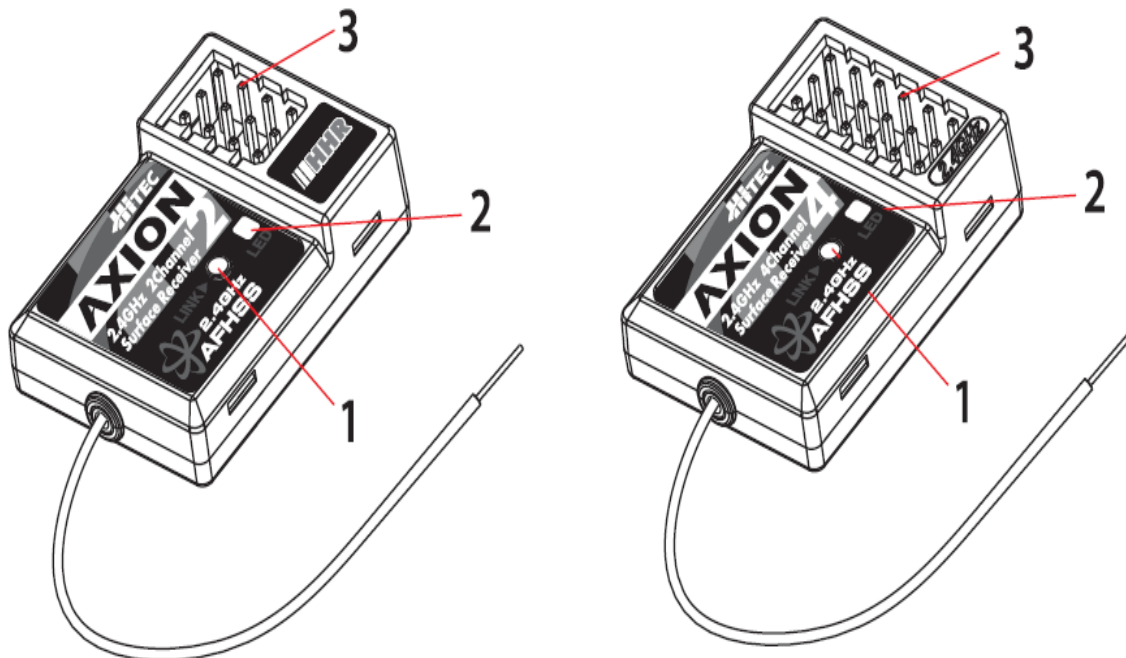
●グリップラバーの取り付け取り外し  
ネックストラップホルダーの取り付けについて

- ①図 1 の用にグリップラバーを下方向へ外します。
- ②図 2 の用にグリップラバーを取り外します。
- ③図 3 のように付属していたストラップホルダーをネジで固定します。
- ④グリップラバーを元の位置に取り付けします。





## AXION 2 & AXION 4



受信機各部名称 ①LINK ボタン ②ステータス LED ③各接続ポート(使用受信機により異なります)

● AXION2 スーパーハイレスポンス専用 ※デジタルサーボ専用 HiTEC 製サーボをお勧め致します。

チャンネル数 2

HHR(ハイテックハイスピードレスポンス対応 )

フェイルセーフ機能

EXTRA ポート装備(AMB 電源など)

作動電圧 4.8V~8.4V

サイズ 32×22.3×11mm

重量 7.0g

● AXION4 ノーマル ハイレスポンス対応 ※ノーマルレスポンス ⇒ アナログ・デジタルサーボ

チャンネル数 4

ハイレスポンス ⇒ デジタルサーボ専用

フェイルセーフ機能

EXTRA ポート装備(AMB 電源など)

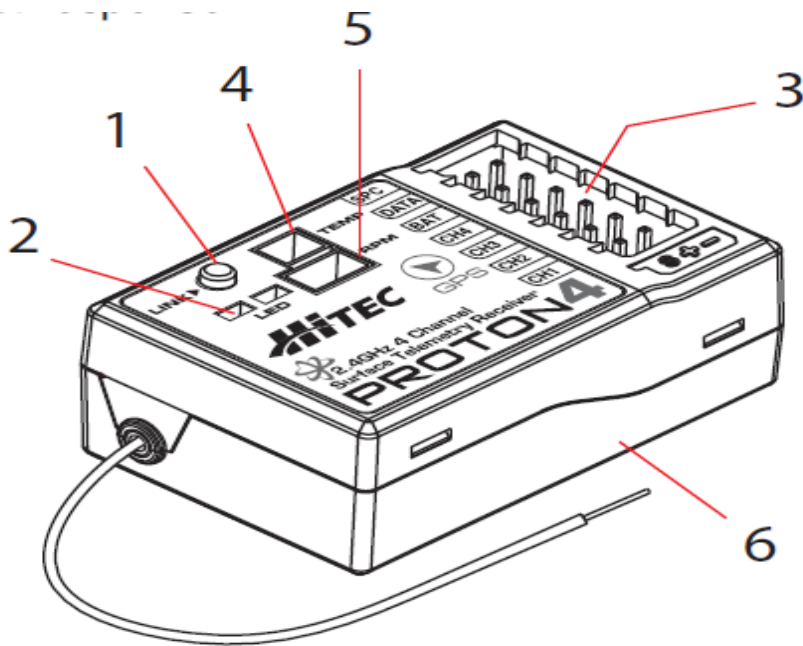
作動電圧 4.8V~8.4V

サイズ 32×22.3×11mm

重量 7.0g

【15】

# PROTON 4



受信機各部名称 ①LINK ボタン ②ステータス LED ③各接続ポート ④温度センサーポート  
⑤回転センサーポート ⑥内蔵 GPS センサー

●PROTON4 ノーマル ハイレスポンス対応 テレメトリー対応

テレメトリー機能

・GPS 速度・温度・回転数・動力用電池電圧 (SPC 使用時) ・受信機サーボ電圧。

速度計測用 GPS 内蔵 フェイルセーフ機能

SPC ポート装備

作動電圧 4.8V~8.4V

※SPC は 4.8V~35V

サイズ 43.3×27.6×16.5mm 重量 20.0g

・SPC ポートについて: 通常は付属のショートアダプタを挿入しておきます。ショートアダプタを外して動力用電源 (4.8V~35V) を SPC 端子に接続すると動力用電源の電圧を送信機で確認できます。(コネクタ極性はサーボ他と同じ向きです。)

この場合、受信機部分の電源は動力用電源から受信機内蔵レギュレーターによって供給されます。

しかしサーボ用の電源は供給されませんので別途 ESC からの BEC 電源接続が必要です。



HTS-TEMP (温度センサー)  
定価 ¥2,000(税抜) #55834



HTS-MRPM (マグネット式回転数センサー)  
定価 ¥3,200(税抜) #55842

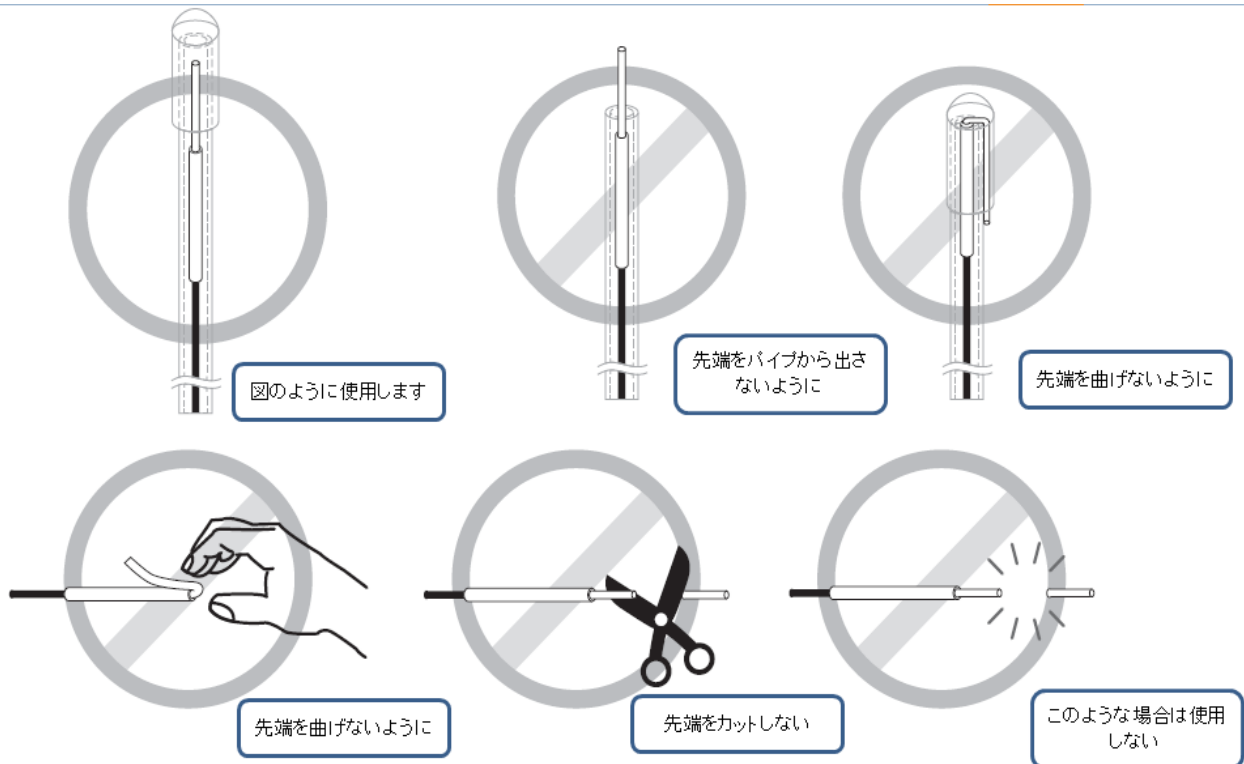
## ■受信機の搭載方法及びアンテナについて

### ●搭載時について



### ●アンテナについて

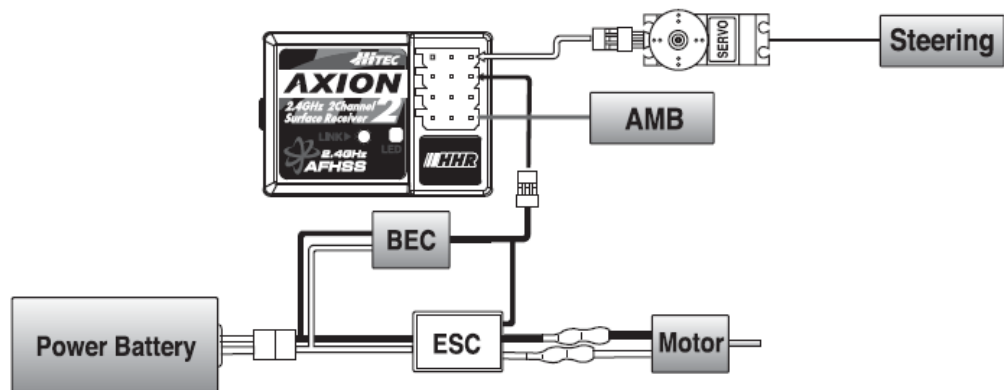
受信機アンテナの設置のときは以下の点にご注意ください。



■受信機の接続について

AXION2 の接続例

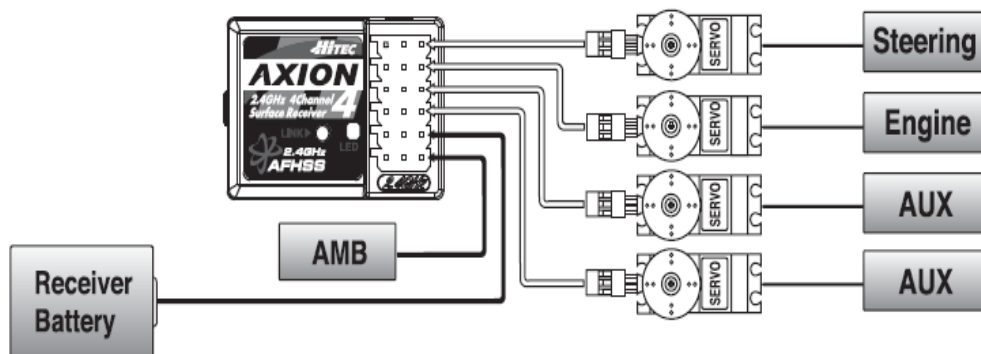
※注意:AXION2 はデジタルサーボ専用となります。(アナログサーボを使用すると破損します)



AXION4 の接続例

※AXION4 ではレスポンスモードにより接続できるサーボ種類に制限があります。

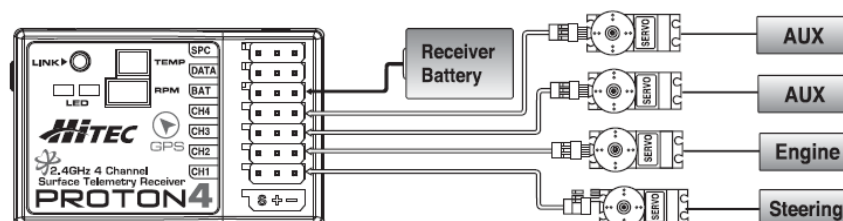
HIGH SPEED ⇒ デジタルサーボ専用    NORMAL ⇒ アナログ・デジタルサーボ



PROTON4 の接続例

※ PROTON4 ではレスポンスモードにより接続できるサーボ種類に制限があります。

HIGH SPEED ⇒ デジタルサーボ専用    NORMAL ⇒ アナログ・デジタルサーボ



## ■送信機の充電について

取扱説明書の図にある充電器は日本国内仕様では付属しません。

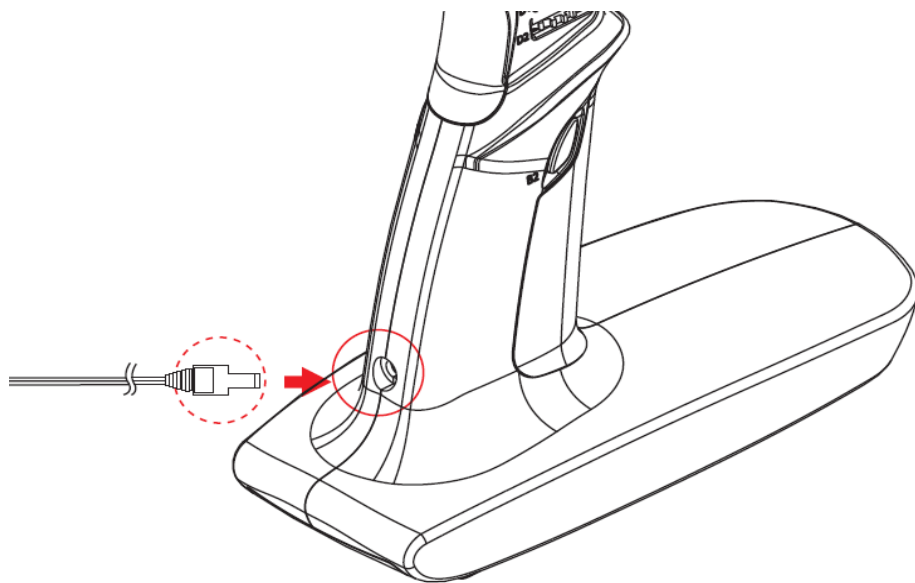
純正バッテリーご使用時は Ni-MH 対応の急速充電器等をご使用ください。

充電ケーブルは LYNX4S 指定のケーブル(別売品)をグリップ部のジャックに接続してご使用ください。

この場合、充電電流は 1.0A 以下にて充電してください。

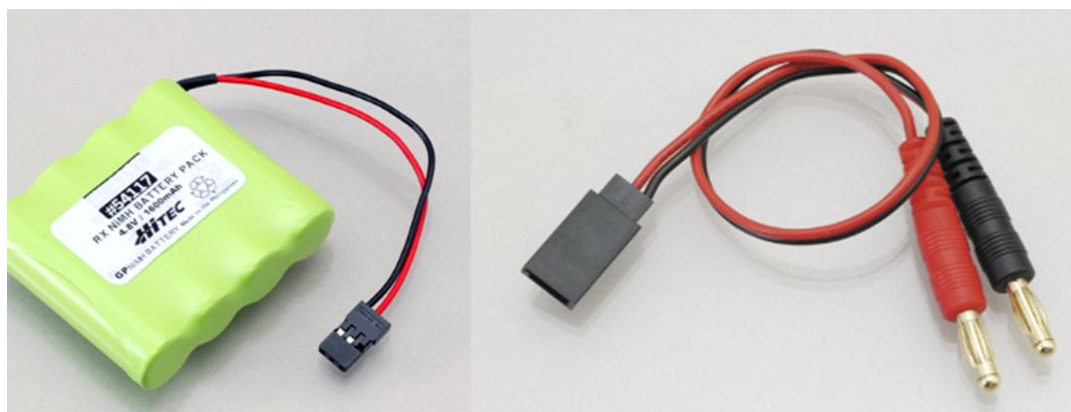
又は電池を取り出して直接急速充電器に接続して充電してください。

この場合は1Cの1.3A以下で充電してください。



本体からバッテリーを外して充電も可能です。

※充電電流は 1.3A 以下にて充電してください。



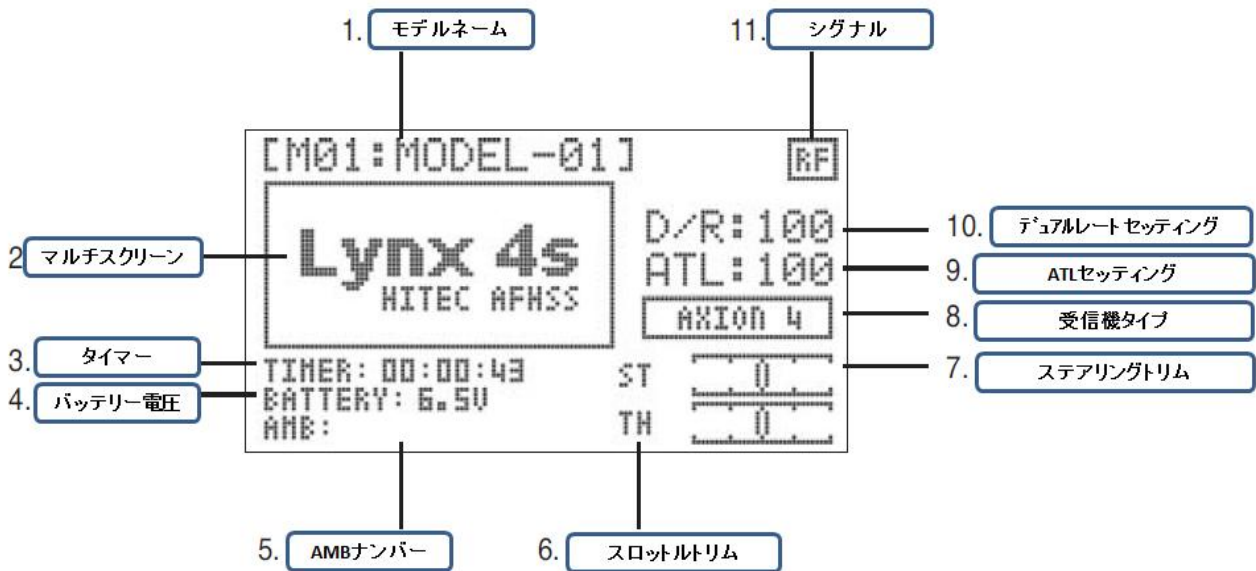
本体から取り外しての充電時には上記の別売品の充電ケーブルが必要となります。

別売品 44157 コネクタケーブル(RX バッテリー用)

■メインディスプレイについて



●各種表示



- 1: 現在使用中のモデルネームが表示されます。
- 2: ロゴ表示や、その他情報の表示をします。
- 3: 送信機電源の積算タイマー表示
- 4: 送信機電源電圧の表示になります。
- 5: AMB 等のマイポンドーの ID 番号を表示させます。
- 6: スロットルトリムのポジションを表示しています。
- 7: ステアリングトリムのポジションを表示しています。
- 8: 現在使用している受信機の TYPE を表示します。
- 9: ATL の設定数値を表示しています。
- 10: D/R の設定数値を表示しています。
- 11: シグナル(電波)状況を表示します。 RF⇒電波送信中 DISP⇒電波未送信

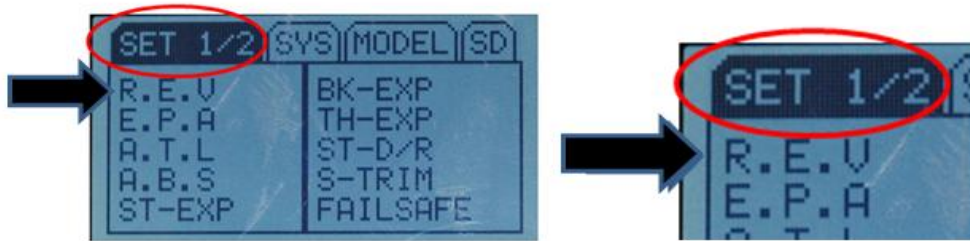


## ■ファンクションメニューについて

### ●サーボリバースについて

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 1/2 で REV (サーボリバース) を選択します。



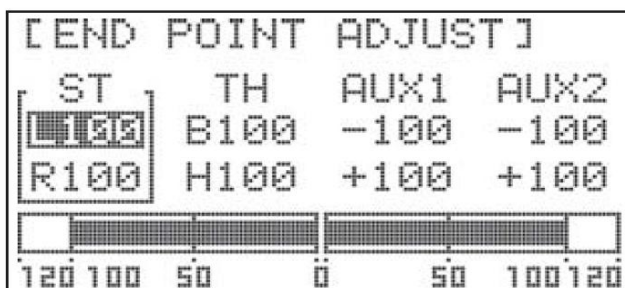
各 CH を NOR(正回転)・REV(逆転)を選択し決定します。



### ●EPA (エンドポイントアジャスト)について

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 1/2 EPA(エンドポイントアジャスト)を選択します。



各 CH を調整します。

※各サーボの動作範囲を超えないように調整します。

注意 (調整範囲内でもサーボの動作範囲を超えて無理がかかるとサーボが破損します)

デフォルト 100 調整範囲 Min 0 ~ Max 120

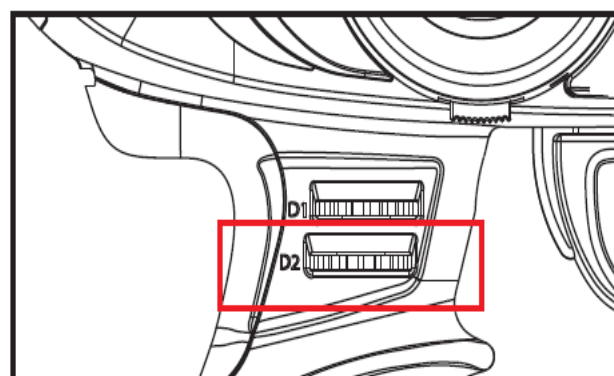
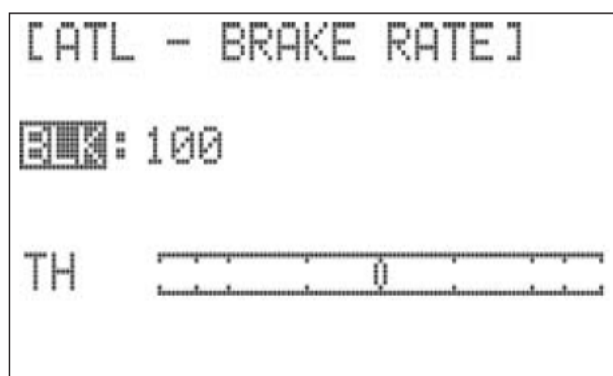
●A.T.L(ブレーキレート)について

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 1/2 ATL(ブレーキレート)を選択します。



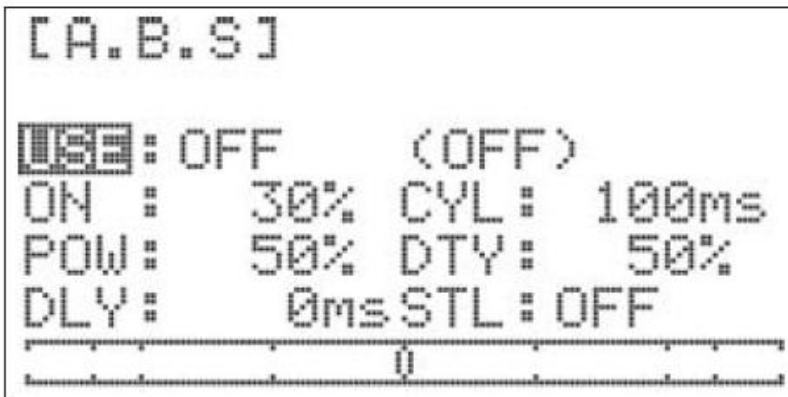
数値の変更は送信機グリップ部のダイヤル D2 にて変更します。



●A.B.S(アンチロックブレーキ)について

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 1/2 ABS(アンチロックブレーキ)を選択します。



USE ⇒ABS 機能の ON/OFF を切りかえます。

ON ⇒ABS ポンピング機が始まるブレーキ側トリガーポジション位置を設定します。

POW ⇒ポンピングの戻り量を設定します。

DLY ⇒ABS 動作が開始する際の遅延時間(delay Time)を設定します。

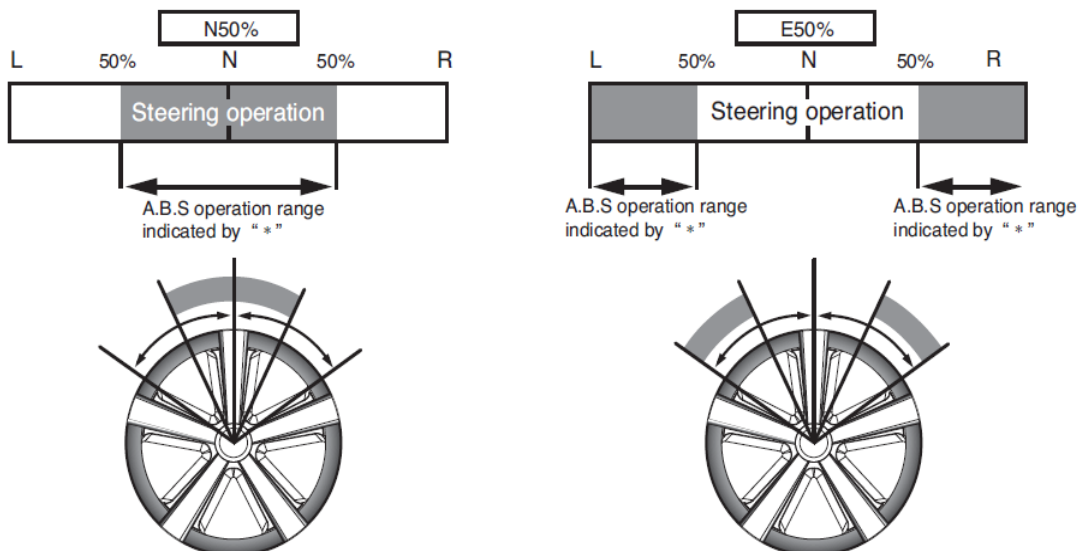
CYL ⇒ABS 動作のポンピング周期時間を設定します。

DTY ⇒ポンピング動作で戻る時間の比率を設定します。

STL ⇒ステアリングとのミキシング変更に使用します。

STL 設定時の ABS 機能の動作範囲は以下となります。

ホイール位置によって ABS 動作を自動で ON-OFF できます。



A.B.S Function "A.B.S"

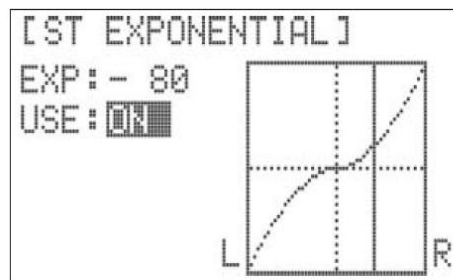
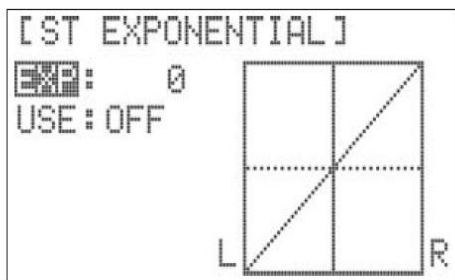
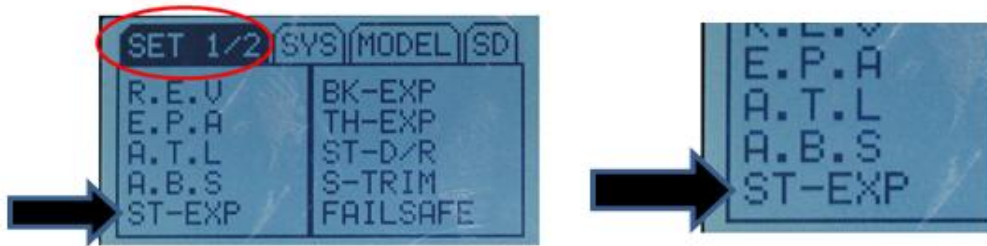
【23】

●ST-EXP(ステアリング エクスポネンシャル)

ステアリング操作に対してのサーボの動作量を変化させます

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 1/2 ST-EXP を選択します。

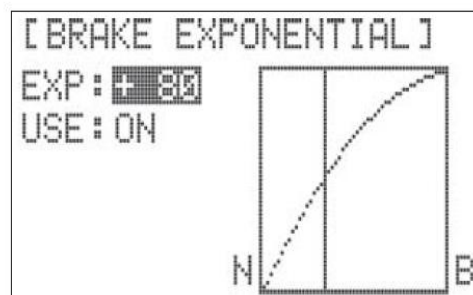
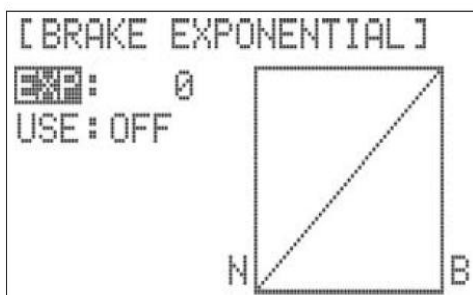
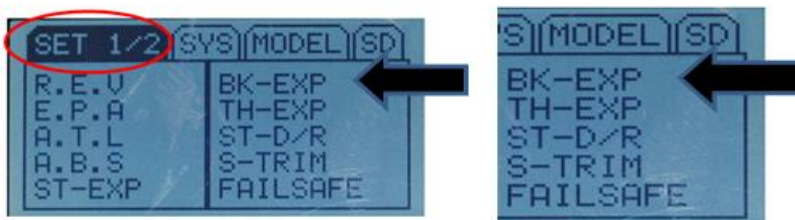


●BK-EXP(ブレーキ エクスポネンシャル)

ブレーキの操作に対してのサーボの動作量を変化させます

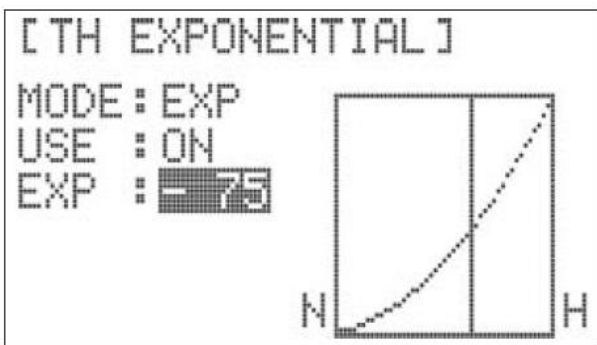
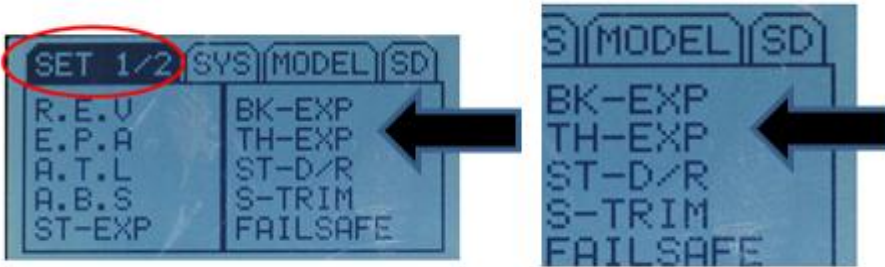
メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 1/2 BK-EXP を選択します。

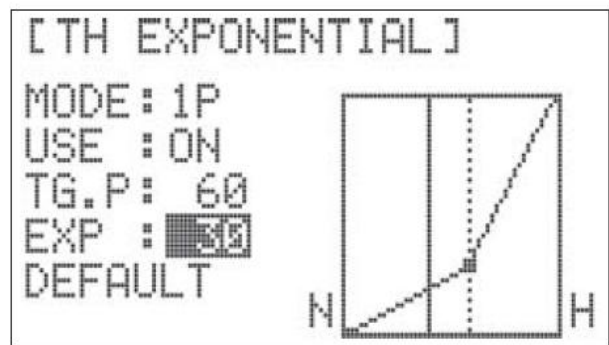


【24】

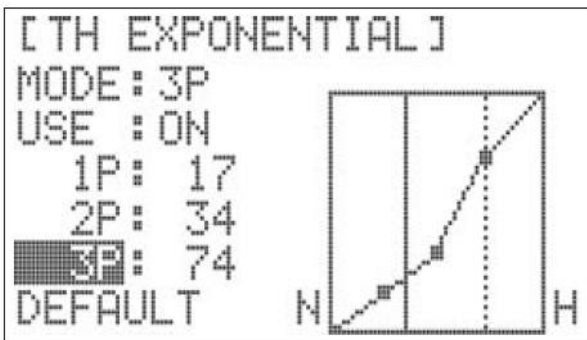
- TH-EXP(スロットル エクスポネンシャル)について
- スロットルの操作に対しての動作量を変化させます
- NOR(0)・1・3・5のポイントにて数値を変化させることが可能です。
- メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック
- ファンクションメニューで SET 1/2 TH-EXP を選択します。



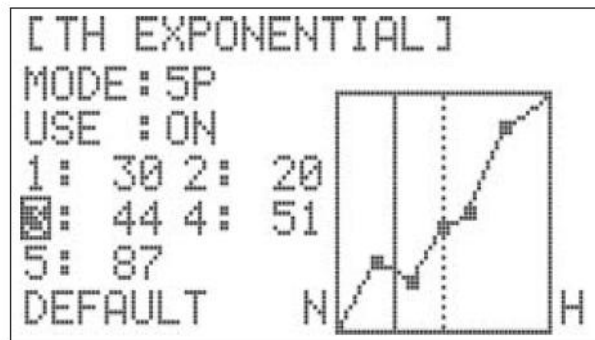
(EXP curve)



(1P mode cure)



(3P curve)



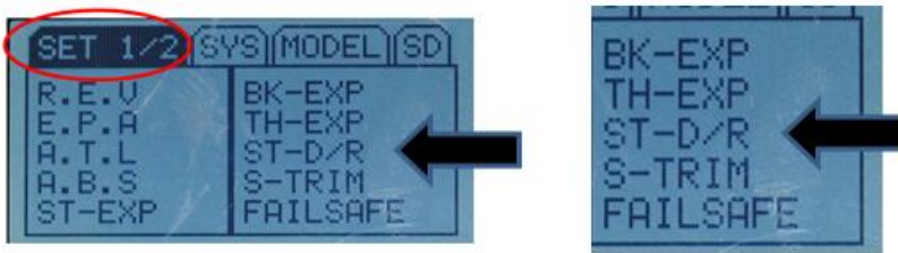
(5P mode curve)



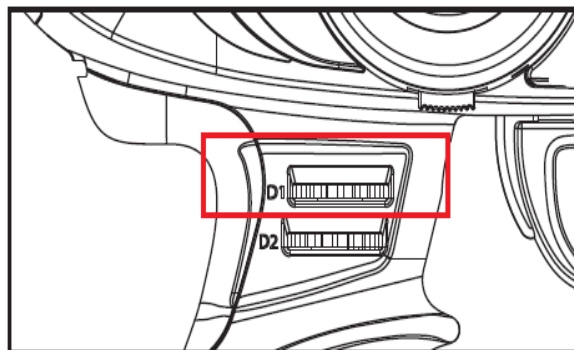
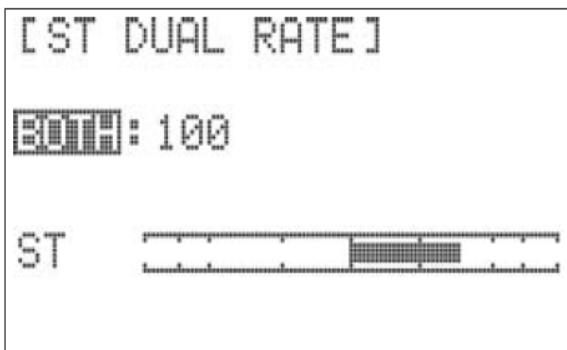
●ST-D/R(ステアリングデュアルレート)について

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 1/2 ST-D/R(ステアリングデュアルレート)を選択します。



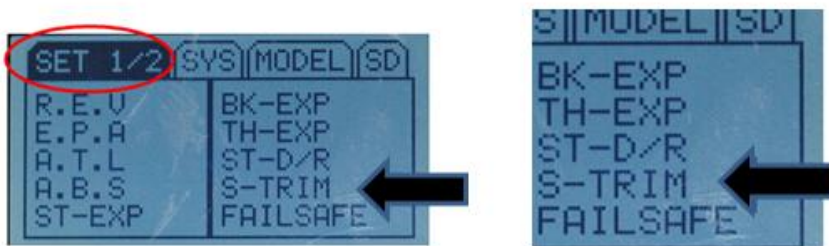
数値の変更は送信機グリップ部のダイヤル D1 にて変更します。



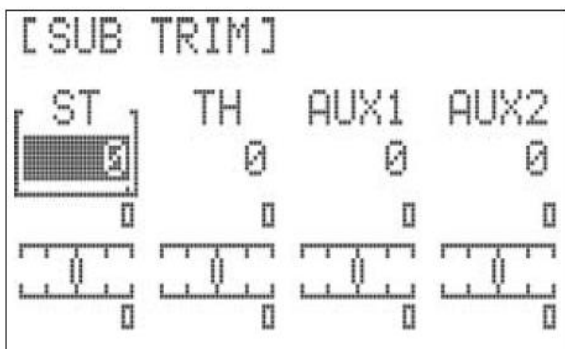
●S-TRIM(サブトリム)について

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

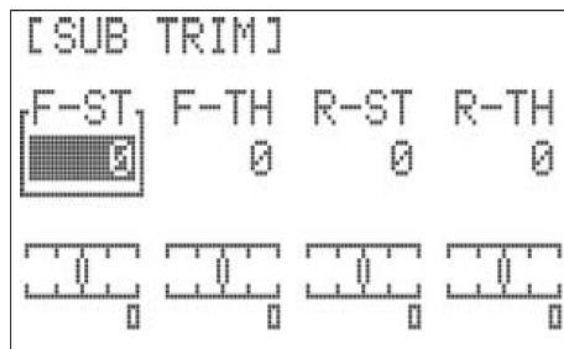
ファンクションメニューで SET 1/2 S-TRIM(サブトリム)を選択します。



数値の変更は送信機スクロールダイヤルにて変更します。



(MIX Mode 1)



(MIX Mode 10)

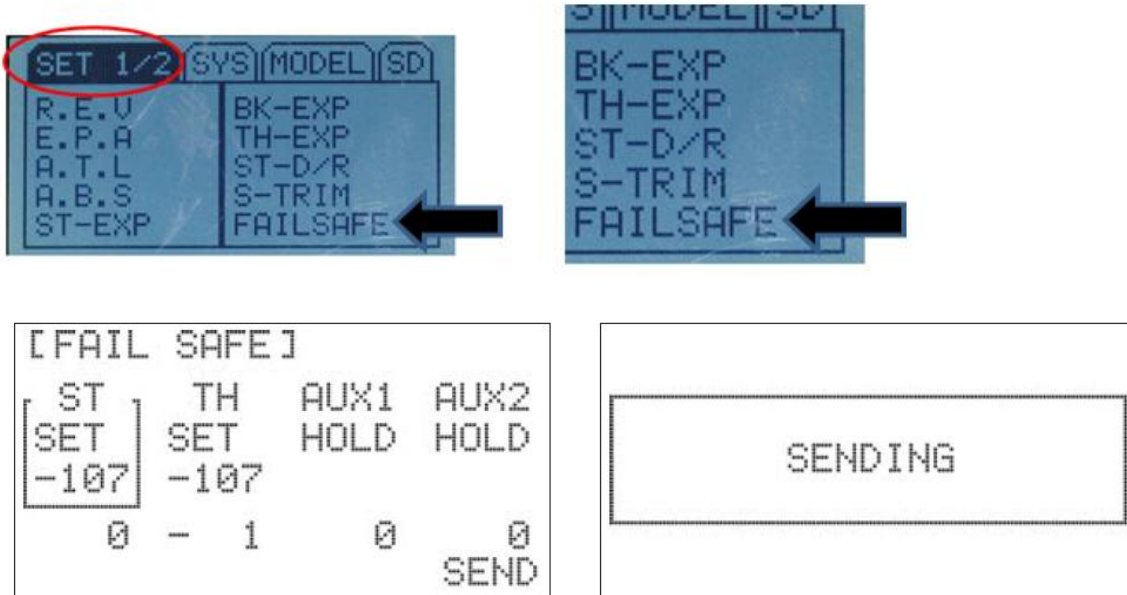


●FAIL SAFE(フェイルセーフ)について

**注: エンジンカーの場合は危険ですので必ずフェイルセーフを設定して安全に車が止まるようにしてください。**

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 1/2 FAIL SAFE(フェイルセーフ)を選択します。



( Fail Safe setting display )

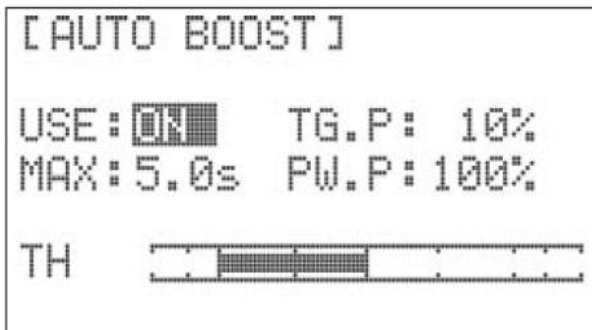
- ・各チャンネルごとにホールドかフェイルセーフを選択できます。
- ・ホールドモード(HOLD): 電波を正常に受信できない場合、サーボは最後の正常な信号位置に固定(ホールド)されます。
- ・セットモード(SET): 電波を正常に受信できない場合はここで設定したサーボ位置に移動します。
- ・セットモード設定方法:
  - 1: 各 CH を選択して「SET」を表示させます。ホイールやトリガーを希望する位置に保持します。  
スクロールボタンをクリックして「SET」下の数値に記憶させます。
  - 2: 各 CH の設定ができましたら画面右下の「SEND」を選択してダイヤルを押して受信機に送信します。  
この作業を行わないと受信機が設定を覚えません。
  - 3: 一旦、送信機を OFF にして設定した通りにサーボが移動するか必ず確認してください。

■ファンクションメニューSET2

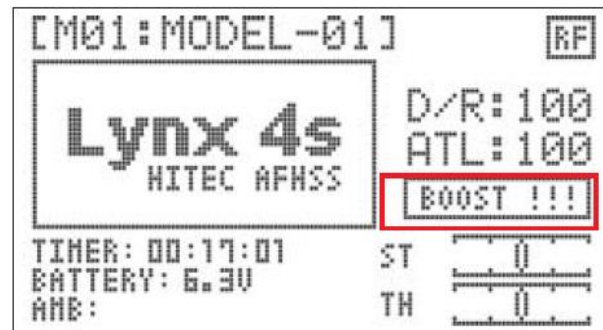
●BOOST(AUTO BOOST)について・ (ローチンスタート機能。)

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 2/2 BOOST(AUTO BOOST) を選択します。



( BOOST setting display)



(BOOST function on main display)

・この機能はスタート時に少しでも早くスロットルポジションより動作量を上げる事のできる機能です。

動作はトリガーをゼロから引き始めた時に設定したトリガー位置で設定したスロットル位置に強制的に切り替わる機能です。トリガーを戻せば機能は解除されトリガー操作に戻ります。

一瞬のタイム差を逃さない為のスタート機能です。

USE ⇒使用する場合「ON」にします。

MAX ⇒トリガーを操作してからこの機能が有効な時間を設定します。 設定時間を経過するとスロットルは自動でトリガー操作に戻ります。

TG.P ⇒ここで設定した位置にトリガーが移動するとスロットルは強制的に「PW.P」で設定したスロットル位置に切替わります。

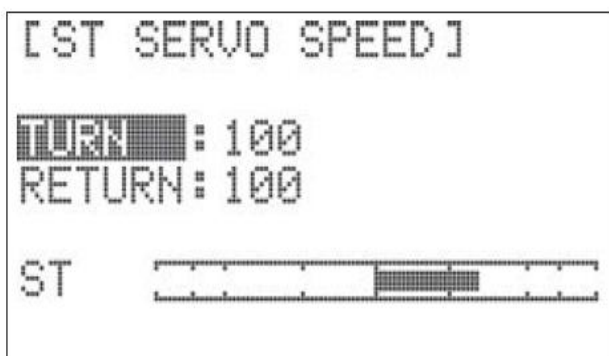
PW.P ⇒スロットル位置が切替わった時のスロットル位置を設定します。フルグリップ路面では通常 100%で良いでしょう。しかし 100%ではスピンする場合、スピンしない限界スロットル位置に設定します。

●ST-SPD(ステアリングスピード)について

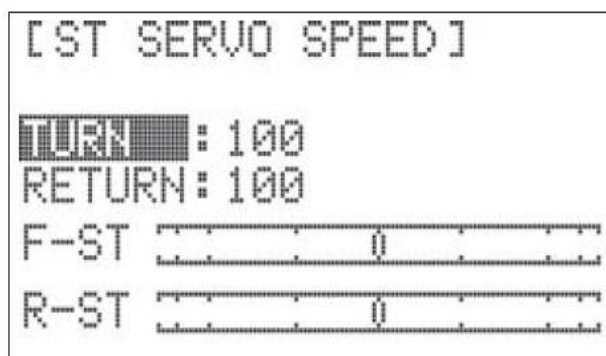
ステアリングサーボのスピードを抑えます。(サーボ自体のスピードを最大 100として数値を下げていきます)

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 2/2 ST-SPD(ステアリングスピード) を選択します。



(ST-SPD setting display)



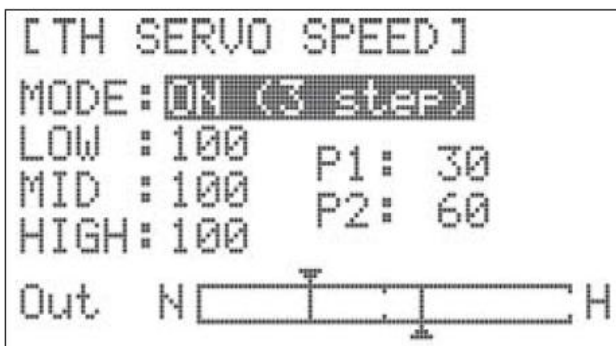
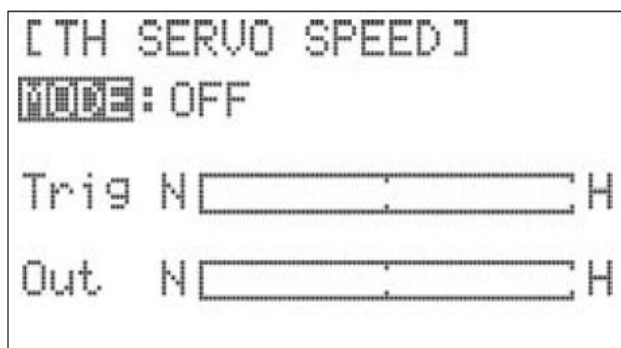
(Crawler MIX function on main display)

●TH-SPD(スロットルスピード)について

MODE にて最大 3 段階のポイントで変更が可能です。(OFF・1step・2step・3step)

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 2/2 TH-SPD(スロットルスピード) を選択します。



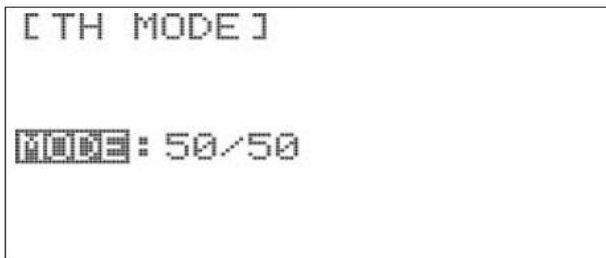
●TH-MOD(スロットルモード)について

ご使用の ESC キャブレーターリンクージに合わせて設定・変更します。

電機的動作角度が 50:50 又は 70:30 を選択できます。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 2/2 TH-MOD(スロットルモード) を選択します。



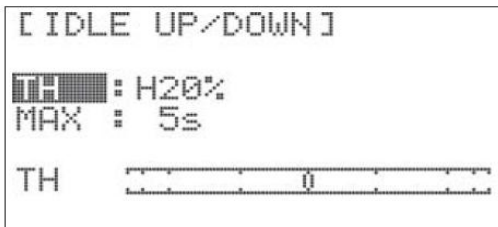
●IDLE UP について

エンジン始動時にキャブを少し開いたり、エンジン停止用にキャブを閉じたりする設定ができます。

使用前に必ず SW の設定割り当てを行ってください。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 2/2 IDLE UP を選択します。



TH⇒ H(ハイ側)、L(ロー側)の各位置に設定します。

MAX⇒SW を操作してアイドルアップに切り替わってもこの時間設定でアイドルアップは解除されます。

この時間を設定します。

注: 実際にサーボを動作させてご確認ください。



●TIMER(レースタイマー)について

ご使用前にタイマーをスタートさせる為に SW 設定を行ってください。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 2/2 TIMER(レースタイマー)を選択します。

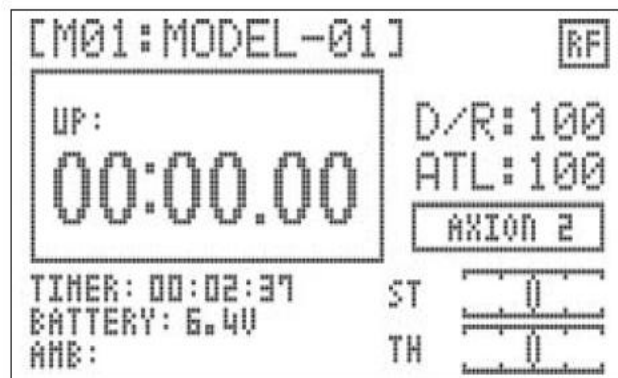


UP TIMER について

MODE にて UP を選択します。

ALARM にて規定時間をセットします。

PRE にて規定時間前のカウントブザーを鳴らすことができます。



MODE ⇒ UP・DOWN・LAP

ALARM ⇒ 時間を設定します。(分単位)

PRE ⇒ALARM 時間の〇〇秒前の数値を設定します。ALARM 到達までの予備動作としてなります。

TRUG ⇒スロットトリガーにスタート機能を連動させます。 YES⇒連動 NO⇒OFF

START ⇒タイマーをスタート・一時停止・再スタートします。

RESET ⇒タイマーをリセットします。



●DOWN TIMER について

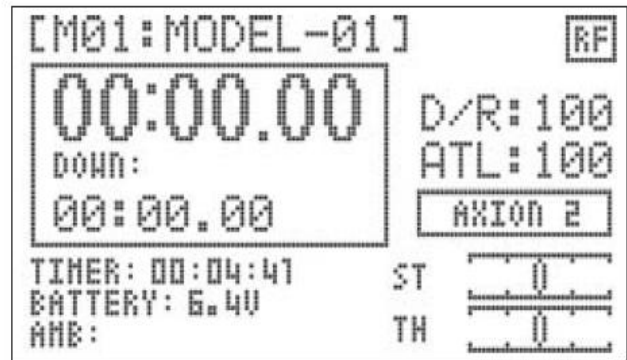
ご使用前にタイマーをスタートさせる為に SW 設定を行ってください。

UP TIMER について

MODE にて DOWN を選択します。

ALARM にて規定時間をセットします。

PRE にて規定時間前のカウントブザーを鳴らすことができます。



●LAP TIMER について

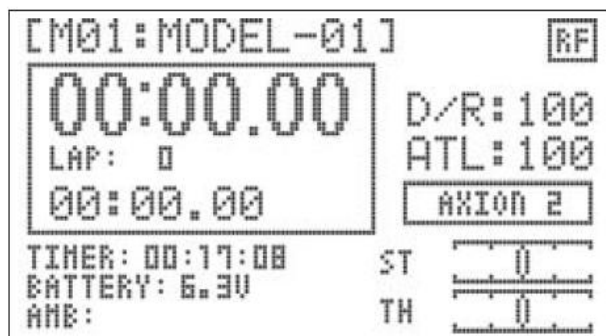
ご使用前にタイマーをスタートさせる為に SW 設定を行ってください。

MODE にて LAP を選択します。

LAP カウントの為にボタン SW の割り当てが必要になります。

LAP タイマースタート後は割り当てられたボタンを押すことで LAP カウントを行います。

終了時は STOP を選択してスクロールボタンで停止します。

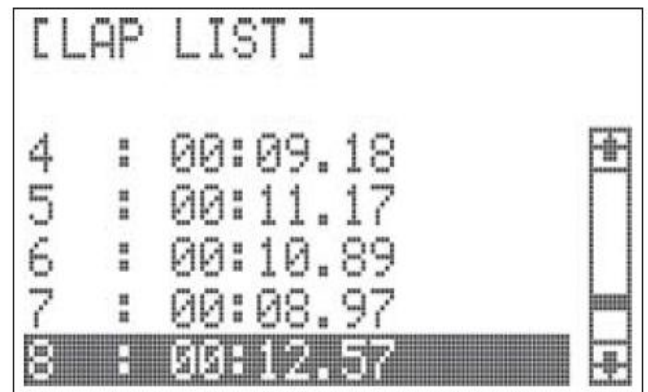
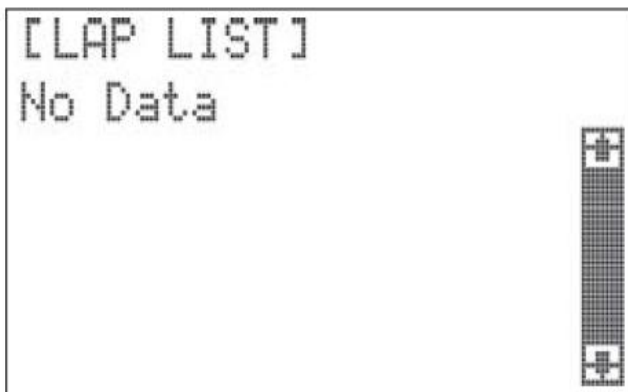
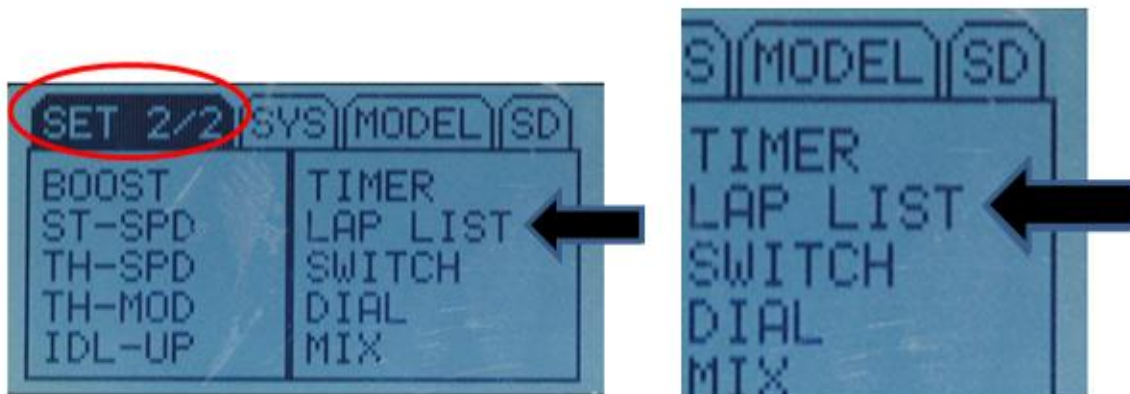


●LAP LIST について

各 LAP のデータを表示します。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 2/2 TIMER(レースタイマー)を選択します。



送信機の電源を OFF にすることで各 LAP タイムが消去されます。

表示について

NoData ⇒ データがありません

AVG ⇒ LAP Time アベレージが表示されます。

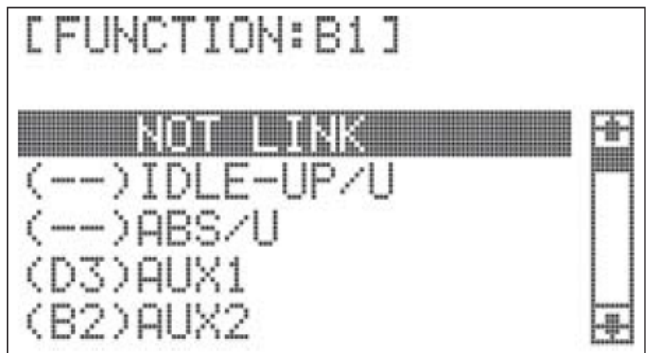
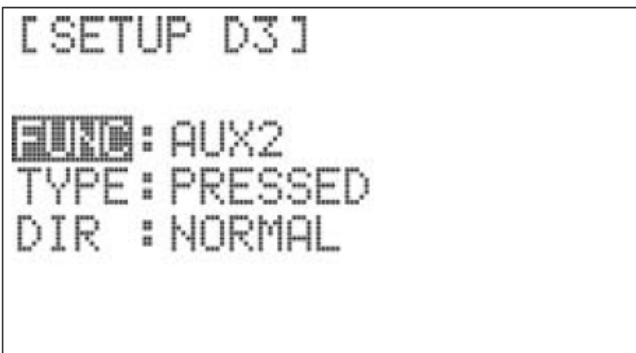
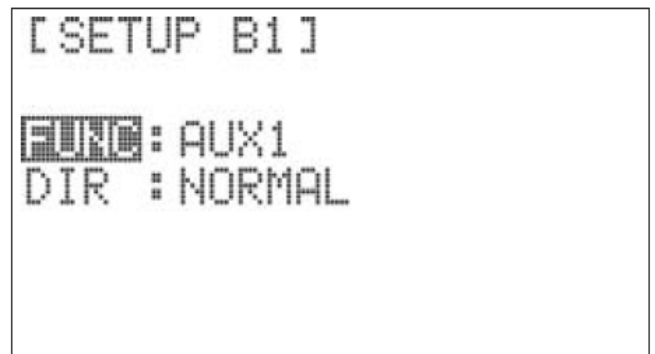
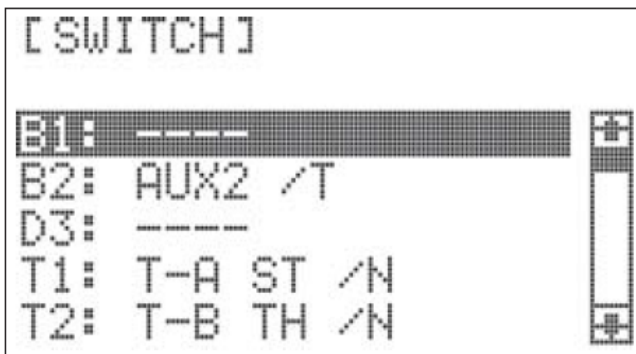
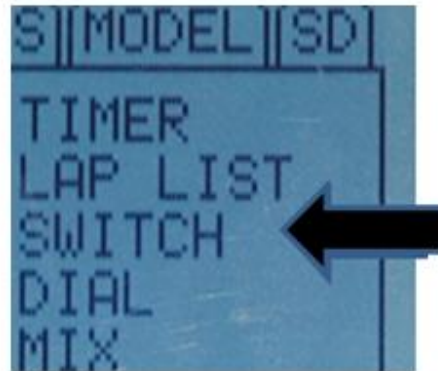
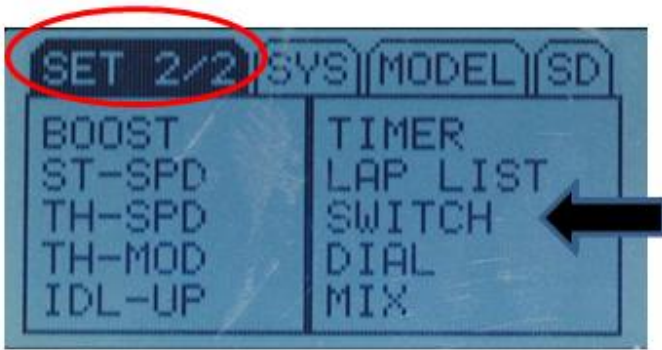
ALL ⇒ 全走行時間の表示になります。

●SWITCH(スイッチについて)

各 SW への機能の割り当てを行います。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 2/2 SWITCH(スイッチ)を選択します。



FUNC ⇒スイッチを選択後に項目を割り当てます。

DIR ⇒ 動作方向 NOR(正回転)・REV(逆転)を選択し決定します。

TYPE ⇒ スライド SW の使用方法を選択します。(TOGGLE・PRESSED・3SRATE)

TOGGLE ⇒ 2 種のコンディションを交互に切替えます。

PRESSED ⇒ 操作している間 ON になります。ON/OFF などの使い分ける際に使用します。

3SRATE ⇒ 3 ポジションを切り替えられます。「MIN--CENTER--MAX」などの使い分けるに使用します。

●各 SW の割り当てについて

SW において割り当てられる機能の制限がございます。以下の表をご参照ください。

Function	Switch Type												
	B1	B2	D3	T1	T2	T3	SW1	T1+	T2+	T3+	T1-	T2-	T3-
NOT LINK	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
4WS FS	X	X	X	X	X	X	X	O	O	O	O	O	O
4WS RS	X	X	X	X	X	X	X	O	O	O	O	O	O
4WS FR-N	X	X	X	X	X	X	X	O	O	O	O	O	O
4WS FR-S	X	X	X	X	X	X	X	O	O	O	O	O	O
4WS-S	O	O	O	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
4WS-3	X	O	O	O	O	O	O	X	X	X	X	X	X
TH-MIX	X	O	O	O	O	O	O	X	X	X	X	X	X
AUX1	O	O	O	O	O	O	O	X	X	X	X	X	X
AUX2	O	O	O	O	O	O	O	X	X	X	X	X	X
TELEVOICE/U	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
IDLE-UP/U	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
ABS/U	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
ST-EXP/U	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
BK-EXP/U	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
TH-EXP/U	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
TIMER START	X	O	O	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
TIMER CAPTURE	X	O	O	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
TIMER R/START	X	O	O	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
D/R	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
ATL	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
T-A ST	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
T-B TH	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
T-C AUX1	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
T-D AUX2	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
S-A ST	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
S-B TH	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
S-C AUX1	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
S-D AUX2	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
ST-SPD+	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
ST-SPD-	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
TH-SPD1	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
TH-SPD2	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
TH-SPD3	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
ST-EXP	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
BK-EXP	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
TH-EXP	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
T-A F-ST	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
T-B F-TH	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
T-C R-ST	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
T-D R-TH	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
S-A F-ST	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
S-B F-TH	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
S-C R-ST	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
S-D R-TH	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
T-ST	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X
T-TH	X	X	X	O	O	O	X	X	X	X	X	X	X



●機能割り当てについて

機能の割り当て表になります。下記の表をご参照ください。

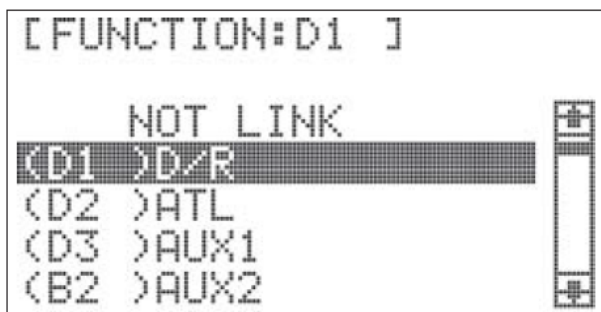
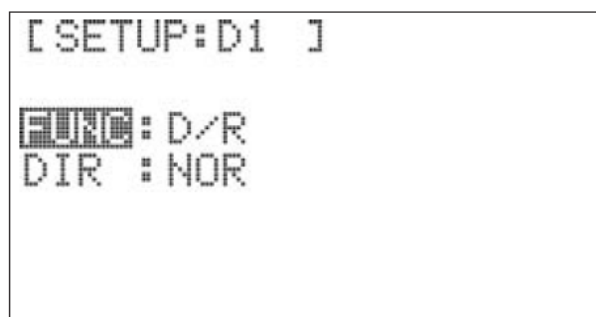
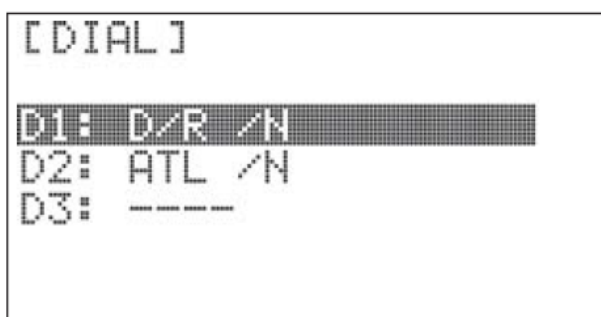
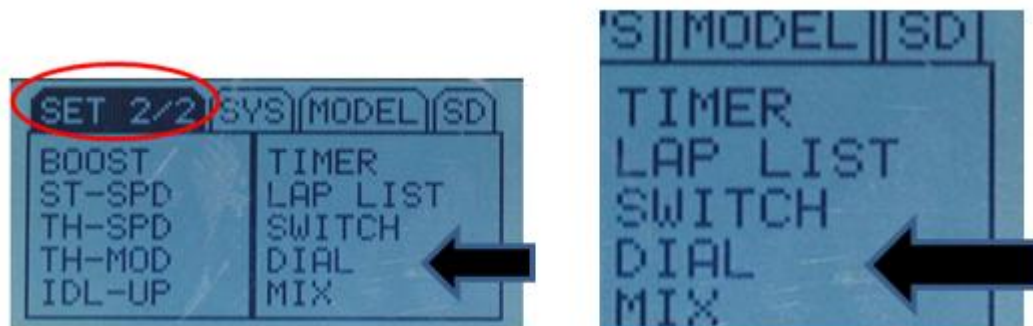
Function	Description
NOT LINK	Clear Assigned function
4WS FS	Change to Front Wheel Steer
4WS RS	Change to Rear Wheel Steer
4WS FR-N	Change to Front and Rear Steer
4WS FR-S	Change to Front and Rear Steer (Same Phase)
4WS-S	Change to Rear Steer or Back to 4WS-3 Status
4WS-3	Change Status 4WS FR-N/4WS FR-S/4WS FS
TH-MIX	Front Motor, Rear Motor can be controlled at the same time or separately
AUX1	Control 3CH servo from the receiver
AUX2	Control 4CH servo from the receiver
TELEVOICE/U	Turn On/Off Telemetry voice
IDLE-UP/U	Turn On/Off IDLE-UP
ABS/U	Turn On/Off ABS
ST-EXPA/U	Turn On/Off ST-EXP
BK-EXP/U	Turn On/Off BK-EXP
TH-EXP/U	Turn On/Off TH-EXP
TIMER START	Start/Stop Timer
TIMER CAPTURE	Record each Lap in LAP TIMER
TIMER R/START	Start/Reset Timer
D/R	Dual Rate
ATL	ATL
T-A ST	Adjust 1CH Trim
T-B TH	Adjust 2CH Trim
T-C AUX1	Adjust 3CH Trim
T-D AUX2	Adjust 4CH Trim
S-A ST	Adjust 1CH Sub-Trim
S-B TH	Adjust 2CH Sub-Trim
S-C AUX1	Adjust 3CH Sub-Trim
S-D AUX2	Adjust 4CH Sub-Trim
ST-SPD +	Change 'TURN' Servo Speed
ST-SPD -	Change 'RETURN' Servo Speed
TH-SPD1	Change 'LOW' value on 3 Step Throttle Servo Speed
TH-SPD2	Change 'MID' value on 4 Step Throttle Servo Speed
TH-SPD3	Change 'HIGH' value on 5 Step Throttle Servo Speed
ST-EXP	Change ST-EXP
BK-EXP	Change BK-EXP
TH-EXP	Change '[MODE:EXP] Value on TH-EXP
T-A F-ST	Change Trim of Front Steering on 4WS
T-B F-TH	Change Trim of Front ESC on 4WS
T-C R-ST	Change Trim of Rear Steering on 4WS
T-D R-TH	Change Trim of Rear ESC on 4WS
S-A F-ST	Change Sub-Trim of Front Steering on 4WS
S-B F-TH	Change Sub-Trim of Front ESC on 4WS
S-C R-ST	Change Sub-Trim of Rear Steering on 4WS
S-D R-TH	Change Sub-Trim of Rear ESC on 4WS
T-ST	Change Trim of Front and Rear Steering at the same time on 4WS
T-TH	Change Trim of Front and Rear ESC at the same time on 4WS

●DIAL(ダイヤルファンクション)について

各ダイヤルへ機能の割り当てを行います。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SET 2/2 DIAL(ダイヤルファンクション)を選択します。



FUNC ⇒ダイヤルを選択後に項目を割り当てます。

DIR ⇒ 動作方向 NOR(正回転)・REV(逆転)を選択し決定します。



●ダイヤルファンクション割り当てについて

各ダイヤルに割り当てられる機能につきましては下記の表をご参照ください。

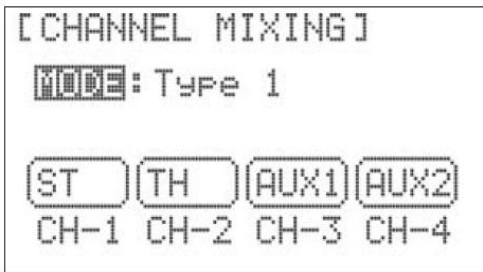
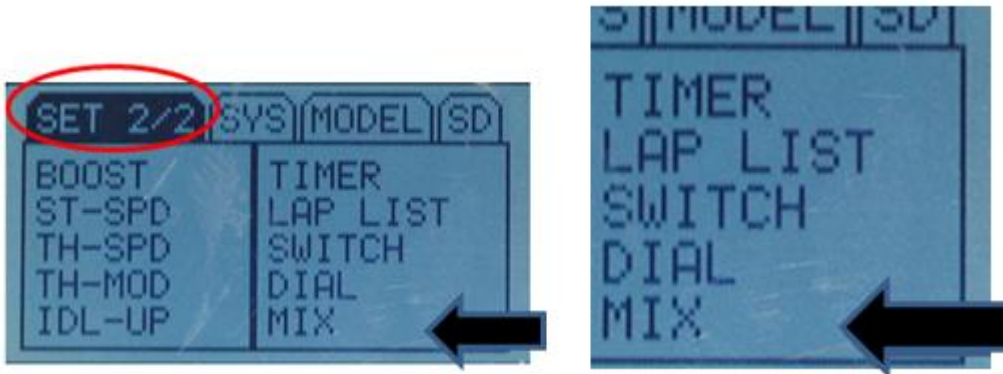
	D1	D2	D3
Function	Switch Type		
NOT LINK	0	0	0
AUX1	0	0	0
AUX2	0	0	0
D/R	0	0	0
ATL	0	0	0
T-A ST	0	0	0
T-B TH	0	0	0
T-C AUX1	0	0	0
T-D AUX2	0	0	0
S-A ST	0	0	0
S-B TH	0	0	0
S-C AUX1	0	0	0
S-D AUX2	0	0	0
ST-SPD +	0	0	0
ST-SPD -	0	0	0
TH-SPD1	0	0	0
TH-SPD2	0	0	0
TH-SPD3	0	0	0
ST-EXP	0	0	0
BK-EXP	0	0	0
TH-EXP	0	0	0
T-A F-ST	0	0	0
T-B F-TH	0	0	0
T-C R-ST	0	0	0
T-D R-TH	0	0	0
S-A F-ST	0	0	0
S-B F-TH	0	0	0
S-C R-ST	0	0	0
S-D R-TH	0	0	0
T-ST	0	0	0
T-TH	0	0	0

●MIX(チャンネルミキシング)について

11TYPE のミキシングプログラムから車両に適合する TYPE を選択して使用します。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

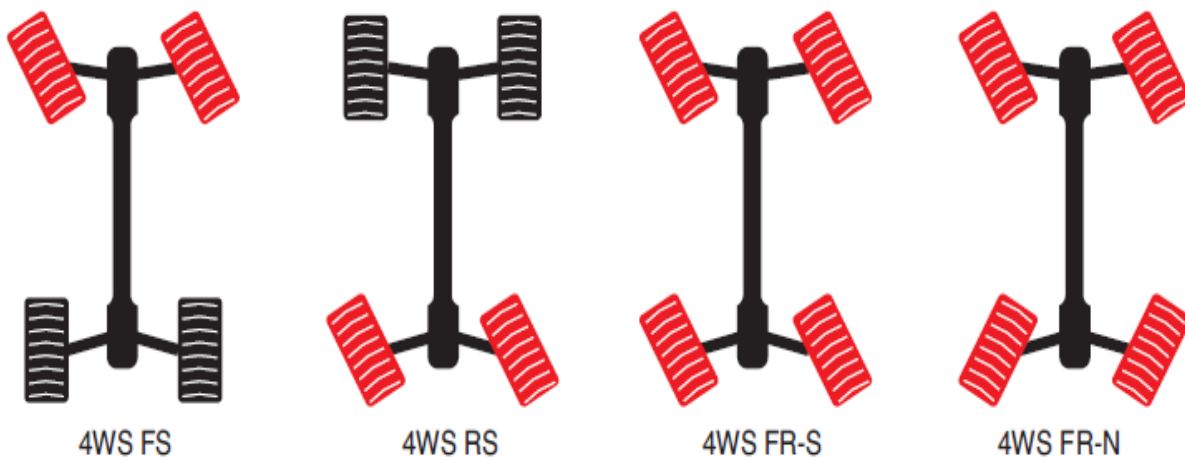
ファンクションメニューで SET 2/2 MIX(チャンネルミキシング)を選択します。



	TYPE 1	TYPE 2	TYPE 3	TYPE 4	TYPE 5	TYPE 6	TYPE 7	TYPE 8	TYPE 9	TYPE 10	TYPE 11
CH	Normal	1/5 Scale Gas Car						4WS	Crawler	Dual Throttle 4WS	Boat
CH1	Steering	Steering	Steering	Steering	Left / Steering	Left / Steering	Left / Steering	Front / Steering	Steering	Front / Steering	Left / Steering
CH2	Throttle / Brake	Throttle	Throttle / Brake	Throttle	Throttle / Brake	Throttle	Throttle / Brake	Throttle / Brake	Front / Throttle / Brake	Front / Throttle / Brake	Throttle
CH3	AUX 1	Brake	Brake	Brake 1	Right / Steering	Right / Steering	Right / Steering	Rear / Steering	Rear / Throttle / Brake	Rear / Steering	Right / Steering
CH4	AUX 2	AUX 1	AUX 1	Brake 2	AUX 1	Brake	Brake	AUX 1	AUX 1	Rear / Throttle / Brake	AUX 2

●4WS(4ホイールステアリング)について

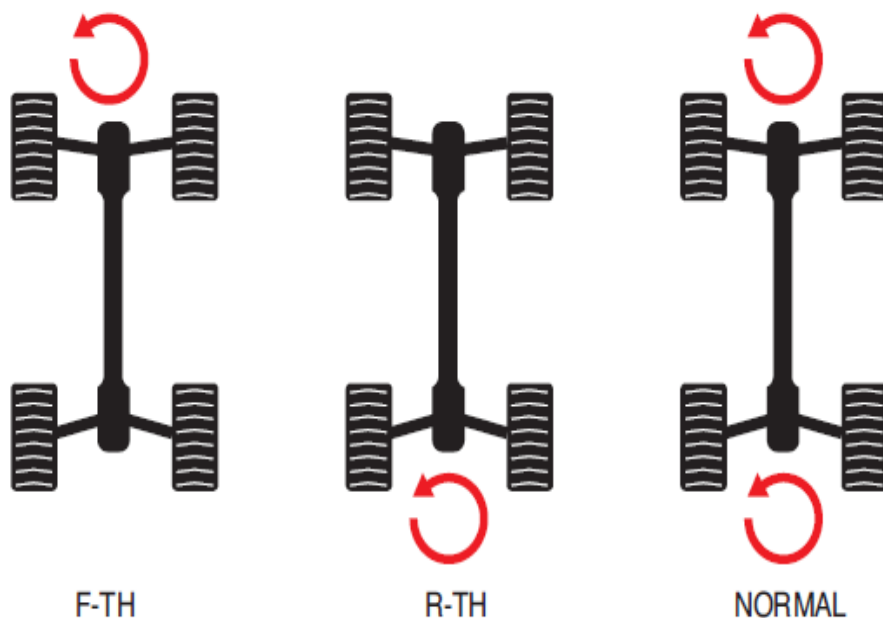
以下のような機能を必要とする場合はミキシングのTYPEを8・10・11を使用します。



●Crawler での使用について

走行用 ESC を二つ有するモデルでのコントロールを行う場合ミキシングメニューのTYPE 9・10・11を使用します。

その他、必要に応じてSW・TH-MIXを設定してください。



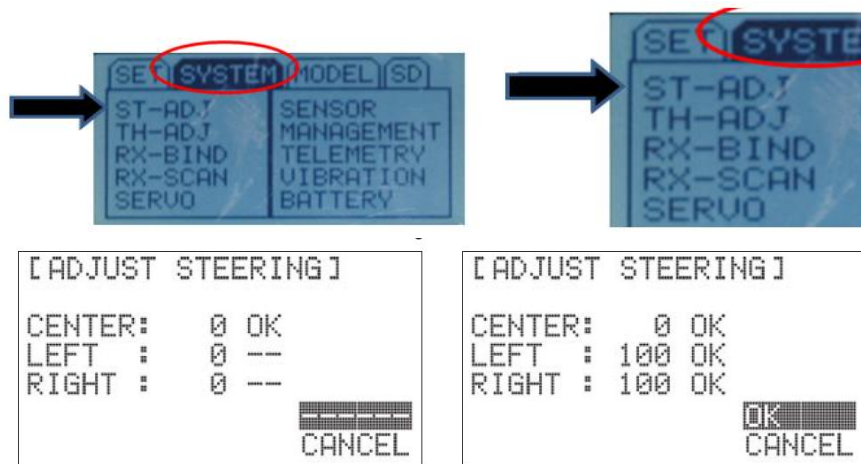
■システムメニューについて

●ST-ADJ(ステアリングアジャスト)について。(通常は使用しません)

長年使用するとステアリング VR が摩耗によって調整がずれる場合があります。  
この場合、ステアリングのニュートラルポジション・左右の最大値を再調整します。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SYSTEM ST-ADJ(ステアリングアジャスト)を選択します。



ホイールを中立、左右最大位置に操作して「OK」を押して再調整完了になります。

●TH-ADJ(スロットルアジャスト)について

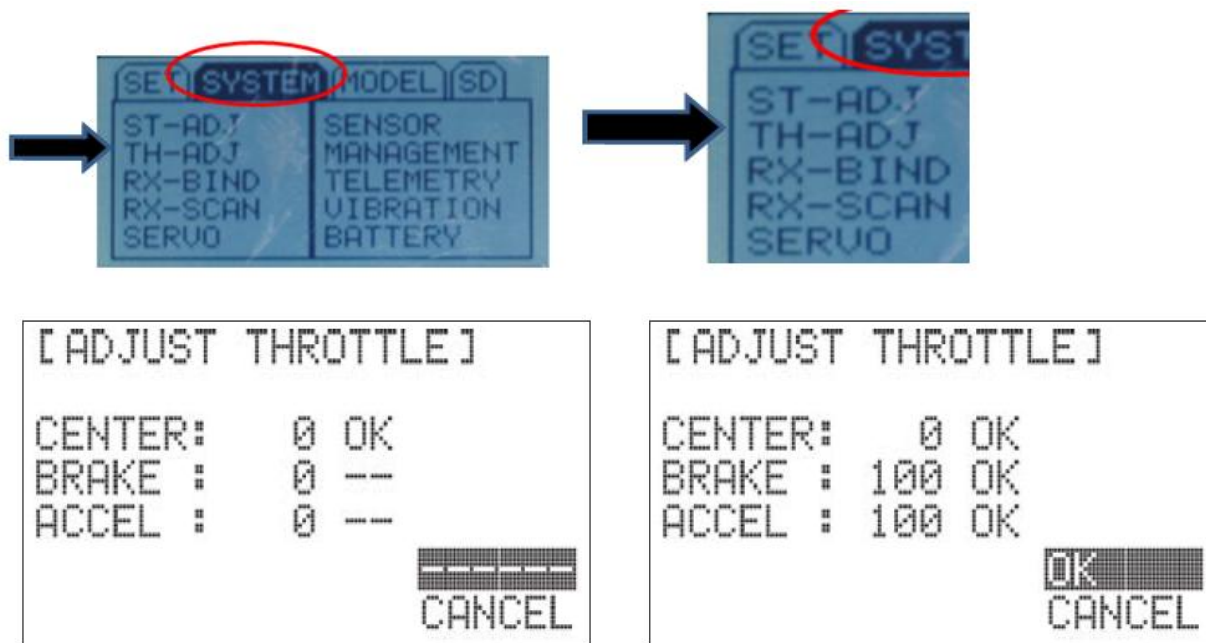
スロットルのニュートラルポジション・前後進の最大値を調整します。(通常は使用しません)

長年使用するとトリガーVR が摩耗によって調整がずれる場合があります。

この場合、トリガーのニュートラルポジション・前後の最大値を再調整します。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SYSTEM TH-ADJ(スロットルアジャスト) を選択します。



トリガーを中立、前後最大位置に操作して「OK」を押して再調整完了になります。

■RX-BIND (受信機 BIND)について

送受信機のペアリングが外れてしまった場合や受信機の追加を行う場合に作業します。

作業を行う場合、送受信機間隔は 1m以内で作業してください。

LYNX4S は専用の受信機以外使用できません。

適合受信機

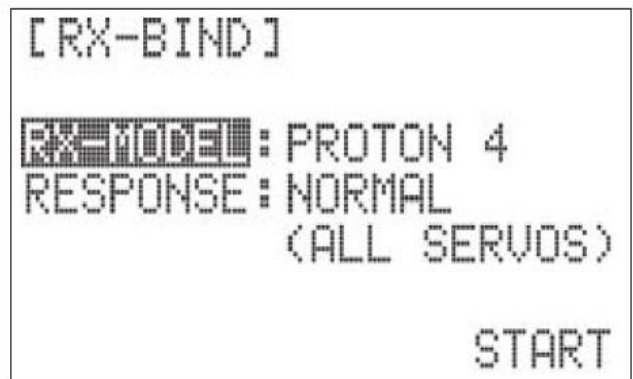
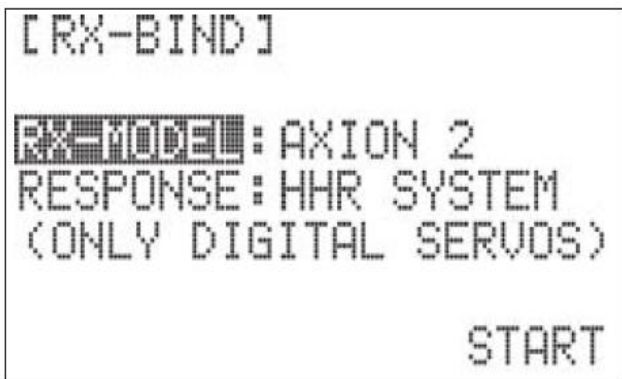
AXION2 / AXION4 / PROTON4

LYNX4S では弊社空用モデル受信機は適合しておりません。

(MINIMA シリーズ、OPTIMA シリーズ、MAXIMA シリーズ)

AXION2 の場合

PROTON4 の場合

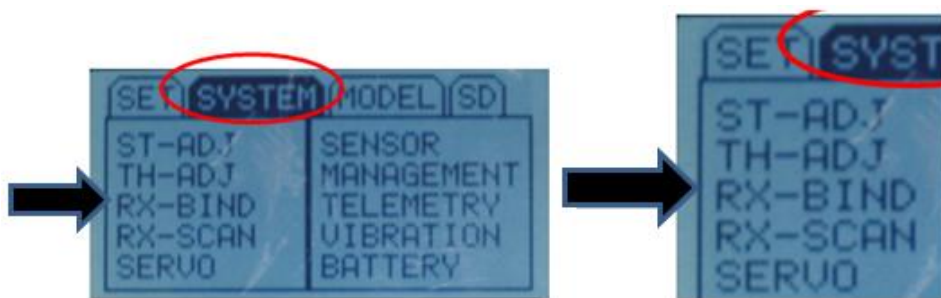


送信機側手順について

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SYSTEM

RX-BIND (受信機 BIND) を選択します。



RX-MODEL で使用する受信機の種類を選択します。( AXION2・AXION4・PROTON4 )

RESPONSE でご使用のサーボに適合する RESPONSE モードを選択します。

※受信機により選択するモードが異なります。

NORMAL ⇒ 14ms (アナログ・デジタルサーボに対応)

HIGH SPEED ⇒ 7ms (デジタルサーボ専用)

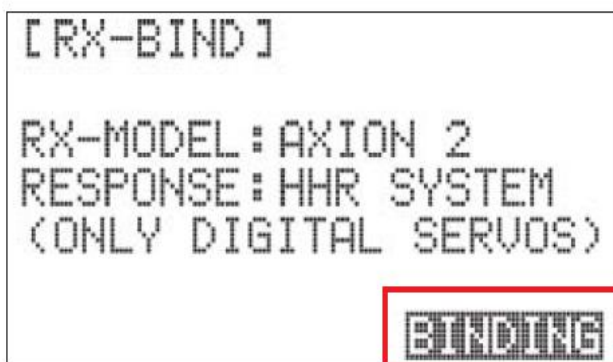
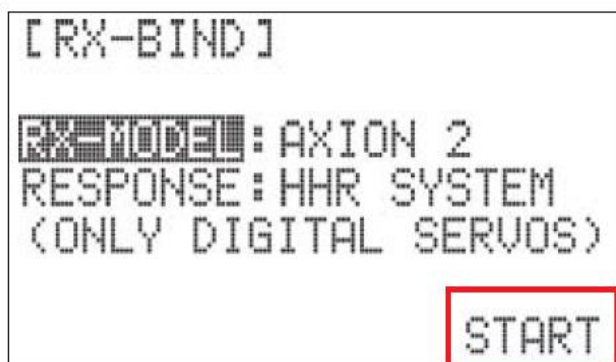
HHR SYSTEM ⇒ 4ms (デジタルサーボ専用 AXION2 のみ)

START を選択し表示が BINDING に切り替わります。

(ステータス LED が 6 色に変化します)

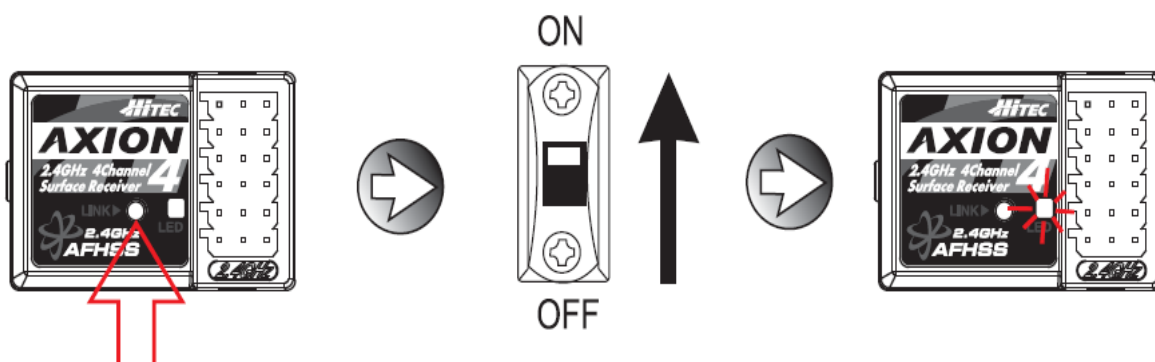
【43】

受信機バインドの手順に移ります。



受信機側バインド手順について

- ・送信機側でこの画面の準備をします。
- ・受信機の LINK ボタンを押したまま受信機電源を ON にします。
- ・受信機の電源が入った後に LINK ボタンを離します。
- ・LED が赤・青の点滅になります。
- ・この状態で送信機からの電波/ID を検索しています。
- ・「START」を押して BIND が完了すると受信機 LED が青色の点灯に変わります。
- ・送信機・受信機の電源を一度入れ直します。
- ・送信機 ⇒ 受信機 の順で電源を投入します。
- ・サーボ動作が確認出来た時点で完了となります。





■RF-SCAN(RF スキャン)について

こちらの機能につきましては海外(主にヨーロッパ)での電波法に適合させる為の機能となっております。

日本国内での使用に対応しておりませんので使用しないでください。

```
[ RF-SCAN ]  
  
Are you sure to scan  
frequency table ?  
YOU MUST BIND ALL RX!  
[ NO ]      YES
```

```
[ RF-SCAN ]  
  
Scanning clear freq.  
Please wait ...  
  
[ SCANNING ]
```

```
[ RF-SCAN ]  
  
Scanning Completed.  
YOU MUST BIND ALL RX!  
  
[ RX-BIND ]
```

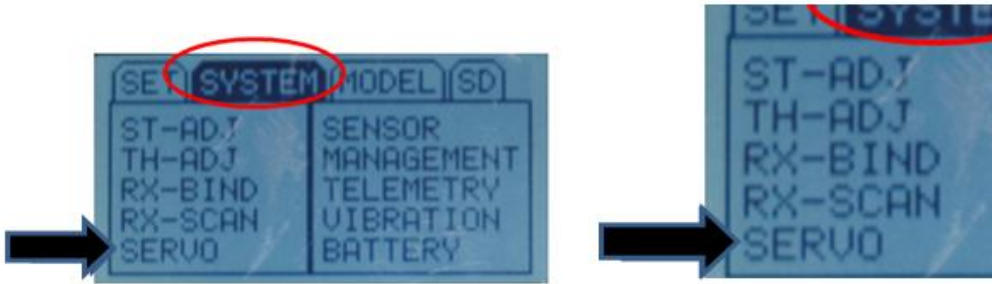
```
[ RX-BIND ]  
  
[ RX-MODE ]: AXION 2  
RESPONSE: HHR SYSTEM  
(ONLY DIGITAL SERVOS)  
  
START
```

●SERVO(サーボモニター)について

送信機からのサーボへのコントロールの状態をメインディスプレイでモニタリングします。

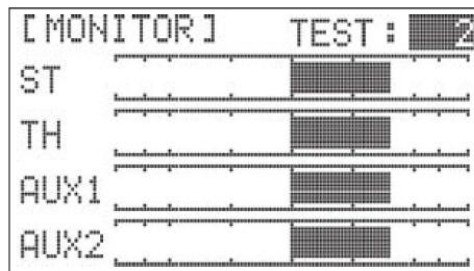
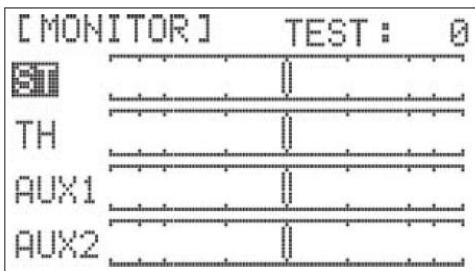
メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SYSTEM SERVO(サーボモニター) を選択します。



各操作部からの状態を確認します。

項目名称の変更が可能です。(最大 4 文字)



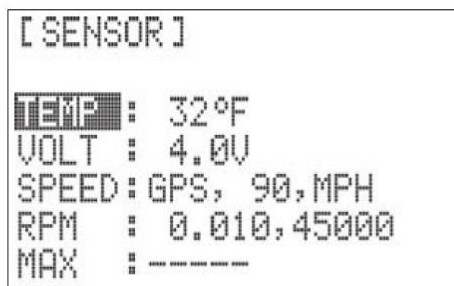
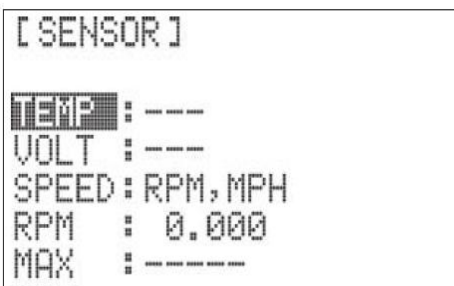
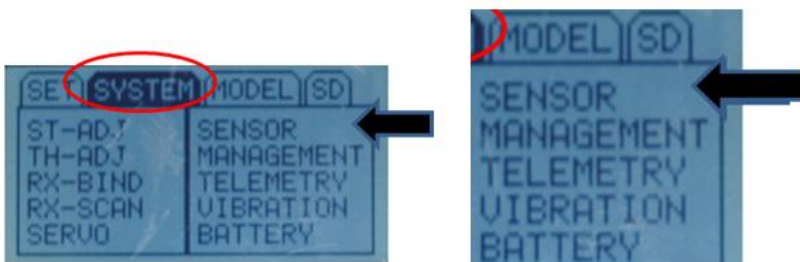
※動作確認用となりますので必ず実車での動作確認を行ってください。

●SENSOR(テレメトリーセンサー)について

PROTON4受信機を使用して弊社 OPTION のセンサーを接続することで各種データメインディスプレイに表示できます。また設定することで音声案内がスピーカー・イヤホンより出力可能です。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

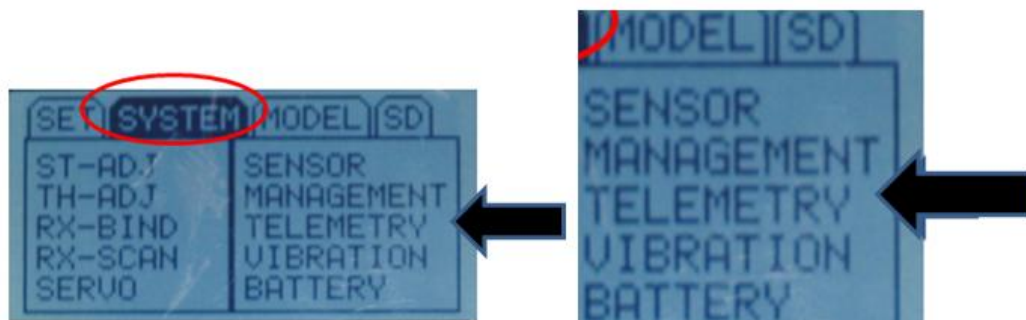
ファンクションメニューで SYSTEM SENSOR(テレメトリーセンサー) を選択します。



●TEMP(温度センサー)について

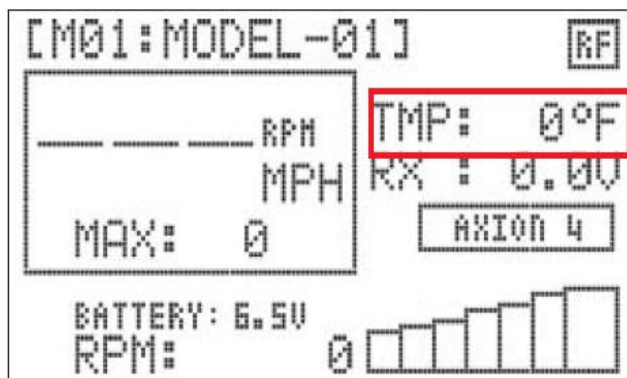
メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SYSTEM SENSOR(テレメトリーセンサー) を選択します。

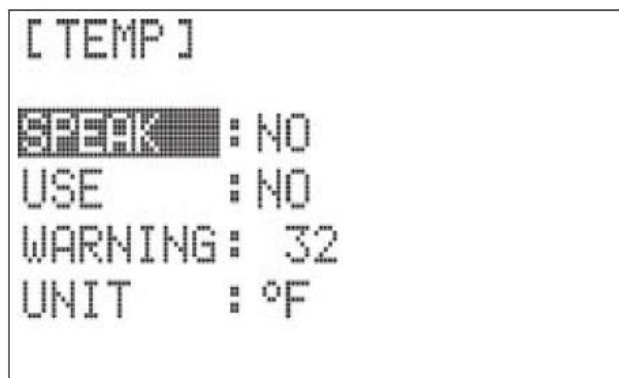


TEMP を選択し実行します。

メインディスプレイでの温度表示



TEMP 設定時の画面



TMP ⇒メインディスプレイでの現在の温度

SPEAK ⇒音声案内 YES/NO

USE ⇒使用について YES/NO

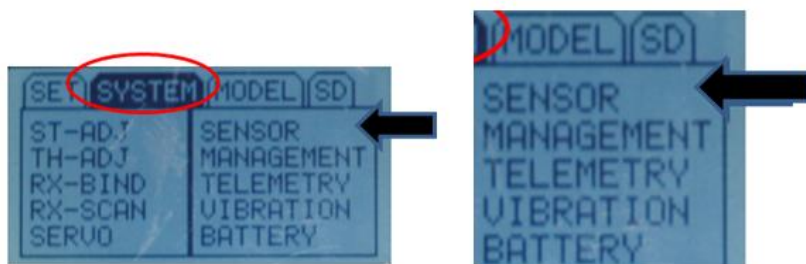
WARNING ⇒警告温度の数値設定

UNIT ⇒ 測定単位の変更 F/C

●VOLT(電圧センサー)について

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

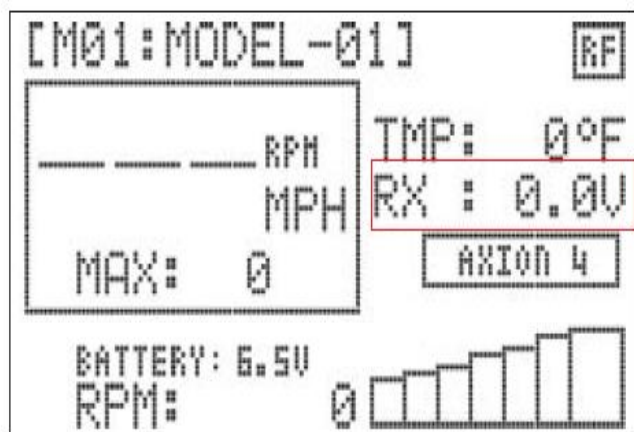
ファンクションメニューで SYSTEM SENSOR(テレメトリーセンサー) を選択します。



VOLT を選択し実行します。

メインディスプレイでの受信機電源電圧の表示

VOLT 設定時の画面



SPEAK ⇒音声案内 YES/NO

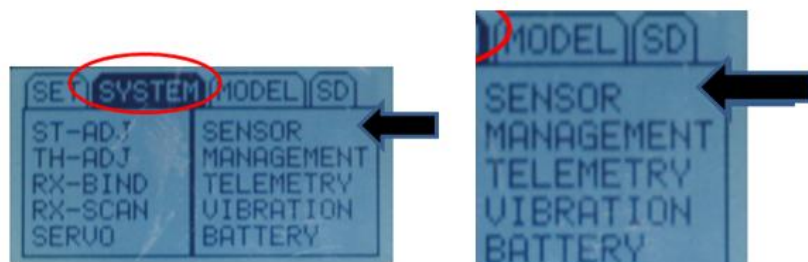
USE ⇒使用について YES/NO

WARNING ⇒警告電圧の数値設定

●SPEED(GPS・RPM センサー)について

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

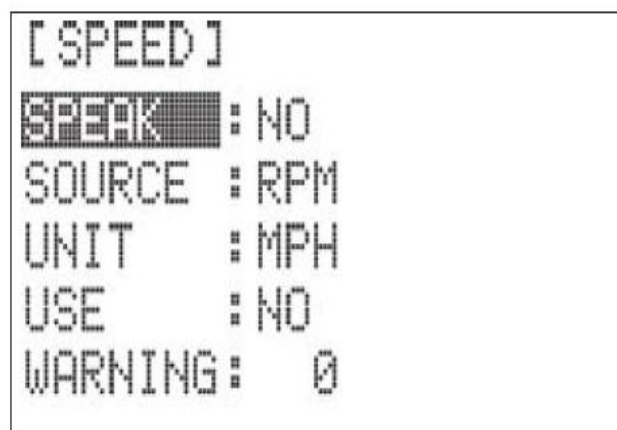
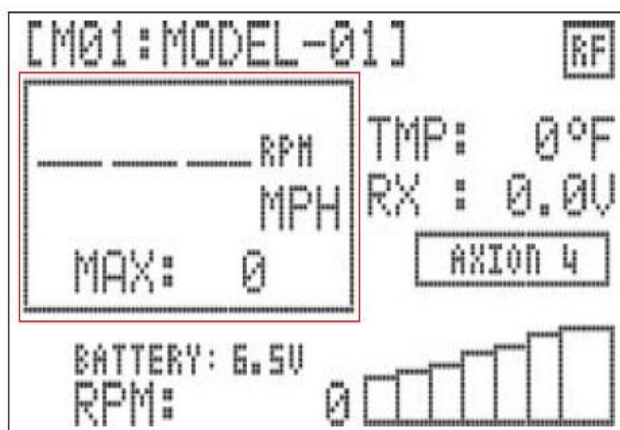
ファンクションメニューで SYSTEM SENSOR(テレメトリーセンサー) を選択します。



SPEED を選択し実行します。

メインディスプレイでの速度の表示

SPEED 設定時の画面



SPEAK ⇒ YES/NO 音声案内・警告音の使用について設定します。

SOURCE ⇒ 速度表示に計算使用するセンサーを設定します。GPS/RPM

UNIT ⇒ MPH/KPH 速度表示単位を変更します。

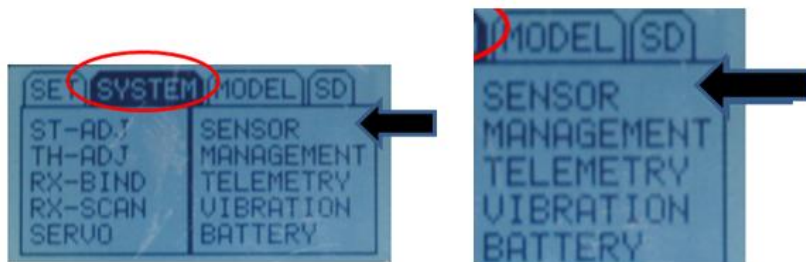
USE ⇒ ON/OFF 機能の使用について選択

WARNING ⇒ 速度超過警告数値を設定します。

●RPM(マグネット式回転センサー)について

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

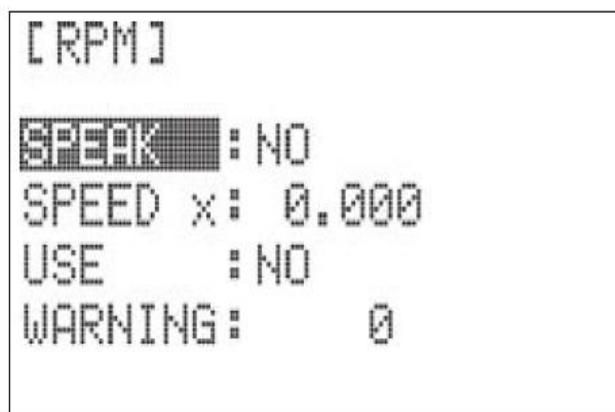
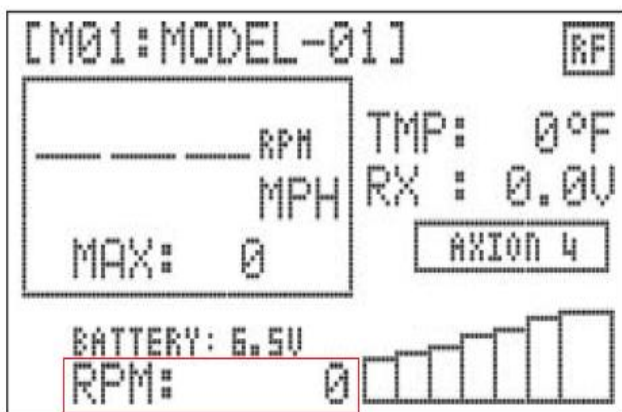
ファンクションメニューで SYSTEM SENSOR(テレメトリーセンサー) を選択します。



RPM を選択し実行します。

メインディスプレイでの速度の表示

RPM 設定時の画面



SPEAK ⇒音声案内 YES/NO

SPEED ⇒車体のギア比を数値入力します。

USE ⇒使用について YES/NO

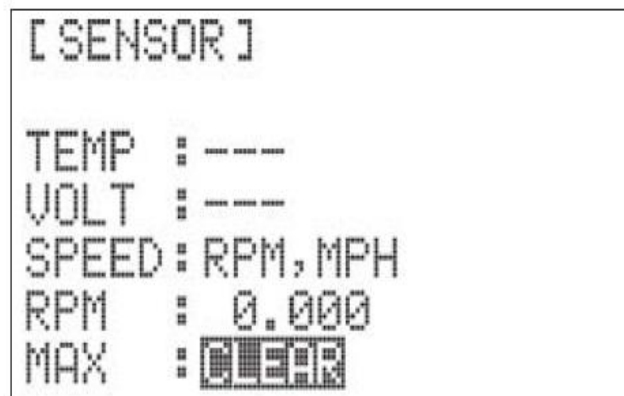
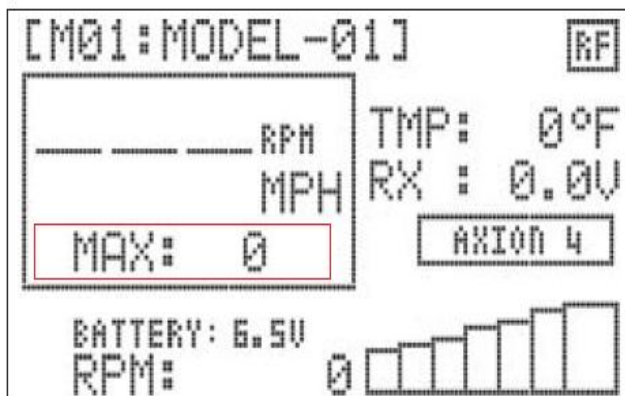
WARNING ⇒警告回転数の数値設定



●MAX(MAX スピードリセット)について

メインディスプレイでの MAXSPEED の表示

設定時の画面



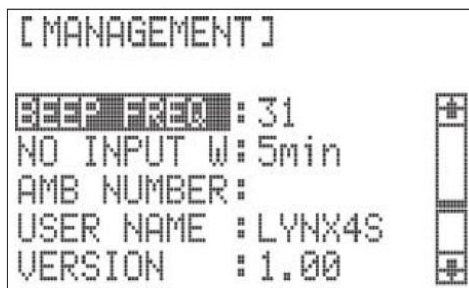
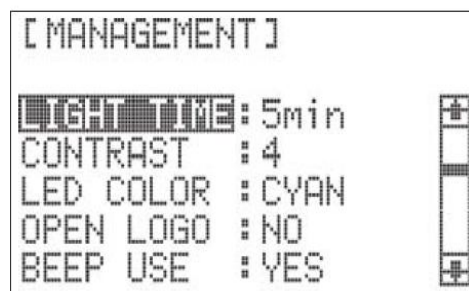
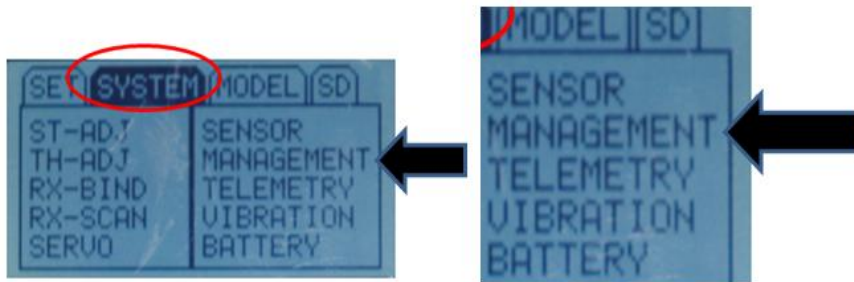
MAX にて CLEAR を選択し実行することで MAXSPEED をリセットします

## ■MANGEMENT(マネージメント)について

送信機の各種設定を行います。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SYSTEM MANGEMENT(マネージメント) を選択します。



LEFT HAND ⇒ 左利き使用に変更時 YES を選択すると LCD の表示が反転します。

RST METER ⇒ 送信機積算時間のリセットを行います。

TAB MENU ⇒ Yes で TAB だけの切替を有効にします。

SCREEN ⇒ メインディスプレイのインフォメーション表示を変更します。

LIGHT LVL ⇒ LCD バックライトの明るさを変更します。

LIGHT TIME ⇒ バックライトの点灯時間を設定します。

CONTRAST ⇒ LCD のコントラストを変更します。

LED COLOR ⇒ ステータス LED の色を変更します。

OPEN LOGO ⇒ 電源投入時に製品ロゴを表示させる／させないを選択します。

BEEP USE ⇒ 操作時のビーブ音の ON/OFF を切りかえます。

BEEP FREQ ⇒ ビーブ音の音程を変更します。

NO INPUT W ⇒ 操作入力が無い場合に警告音が出ます。(時間変更可能)

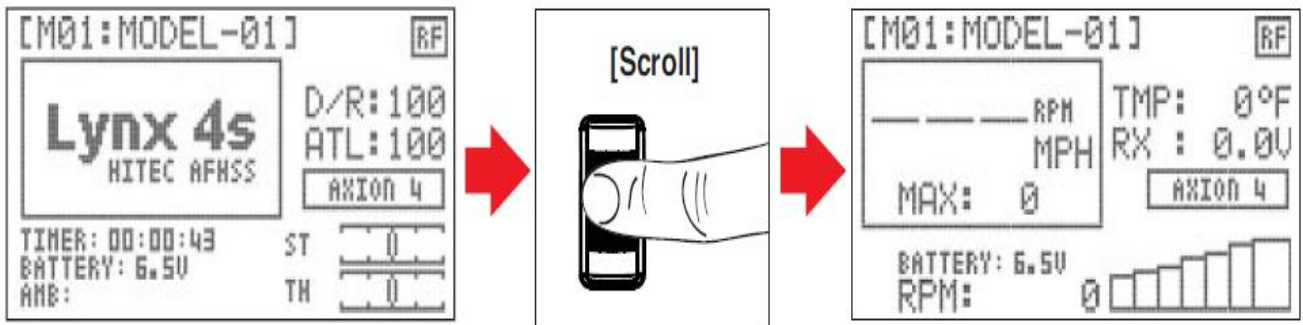
AMB NUMBER ⇒ モデルごとに AMB NO を登録できます。

USER NAME ⇒ ユーザーネームを登録します。

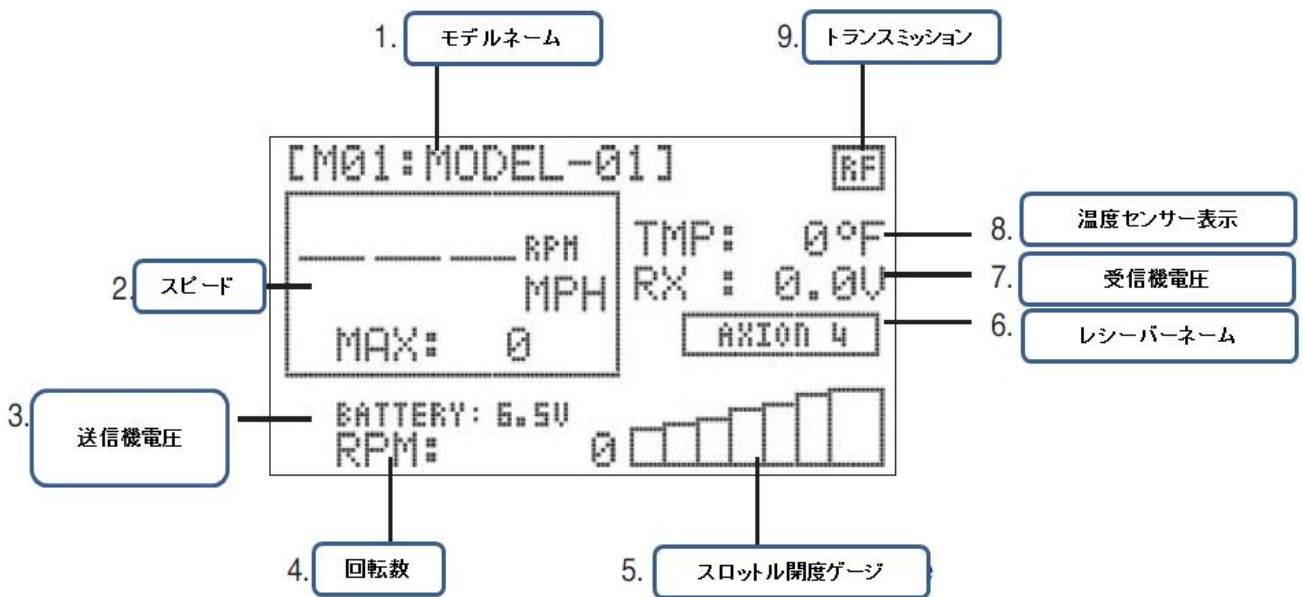
VERSION ⇒ LYNX4S 送信機のファームウェア VER を表示します。

●TELEMETRY(テレメトリーディスプレイ)

メインディスプレイでの通常表示中にスクロールダイヤルを1コマ回すことでテレメトリーディスプレイに素早く切り替えが出来ます。



●各テレメトリーの表示について

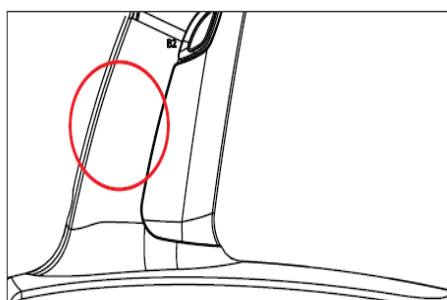
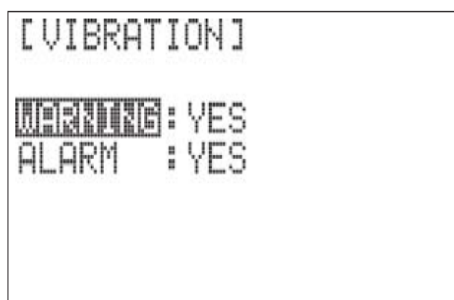
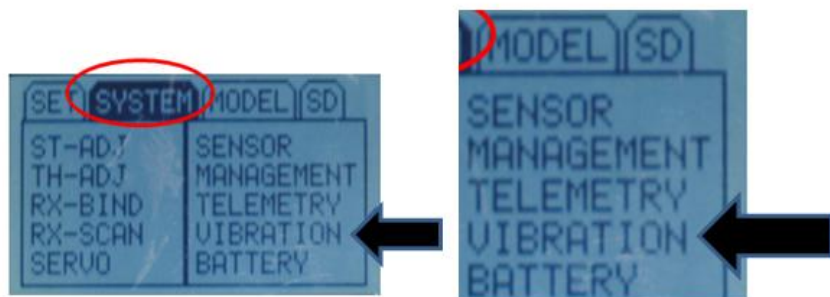


●VIBRATION(バイブレーション)について

送信機グリップ内部にバイブレーターユニットを内蔵しています。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

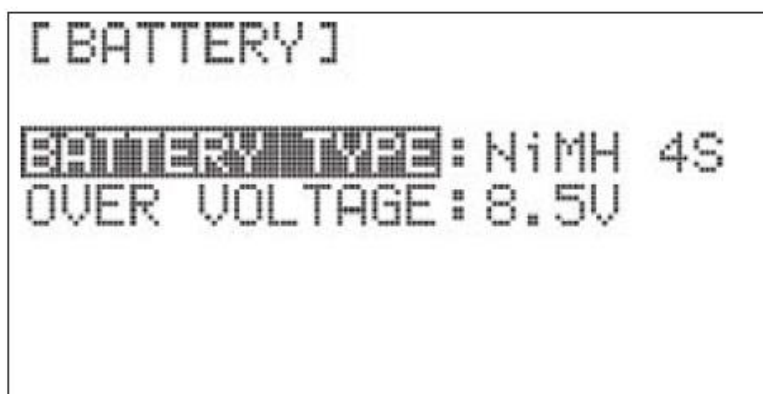
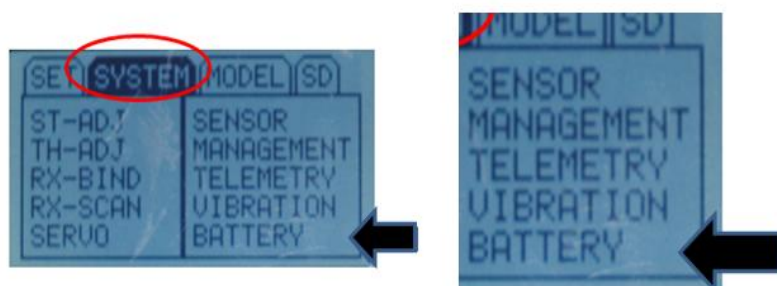
ファンクションメニューで SYSTEM VIBRATION(バイブレーション) を選択します。



●BATTERY(バッテリーファンクション)について

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SYSTEM BATTERY(バッテリーファンクション) を選択します。



BATTERY TYPE ⇒ご使用の送信機電源に合わせて設定します。( NiCd・NiMh・LiPo・LiFe)

OVER VOLTAGE ⇒ 送信機用バッテリーの入力電圧警告を設定します。

## ■MODEL MENU について

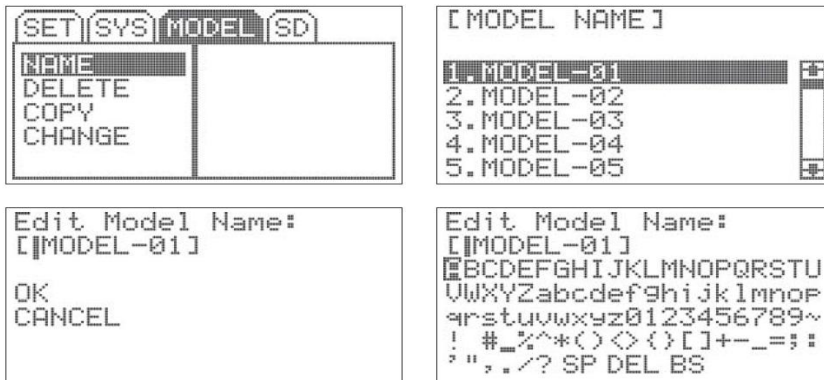
### ●NAME(モデルネーム)について

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで MODEL NAME(モデルネーム) を選択します。



モデルネームを入力します。(最大 12 文字)

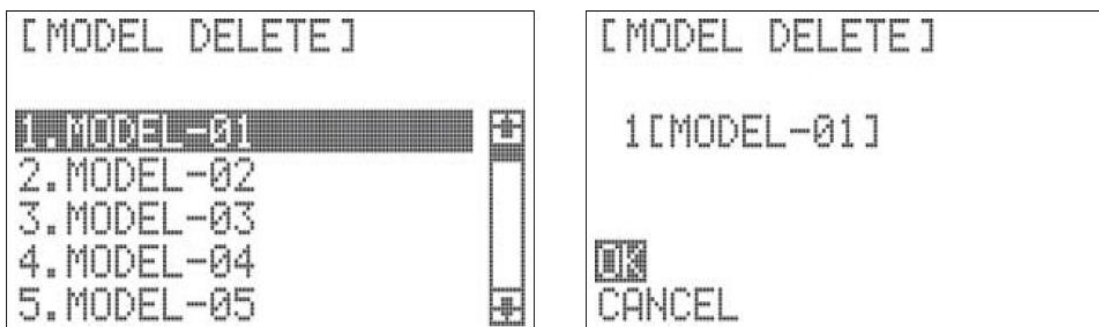


### ●DELETE(モデルデリート)について

不要なモデルメモリーを削除します。※一度削除したデータは戻せません。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで MODEL DELETE(モデルデリート) を選択します。

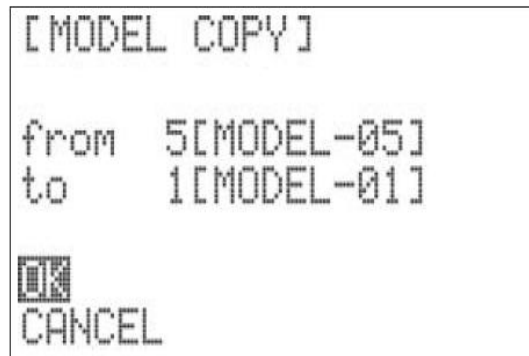
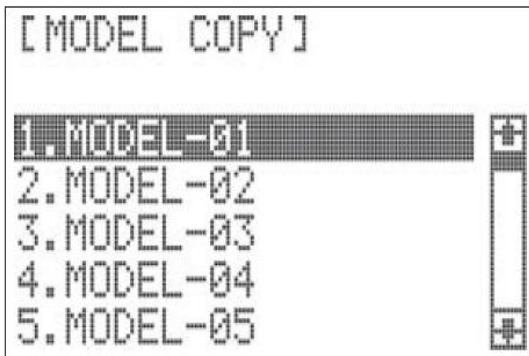
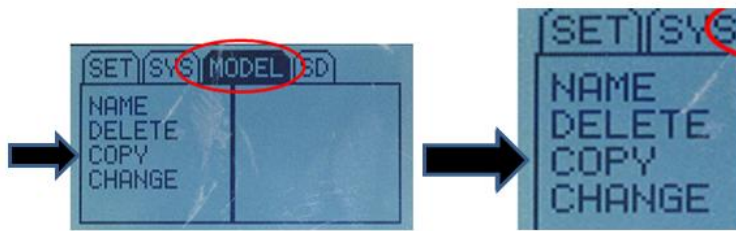




●COPY(モデルコピー)について

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

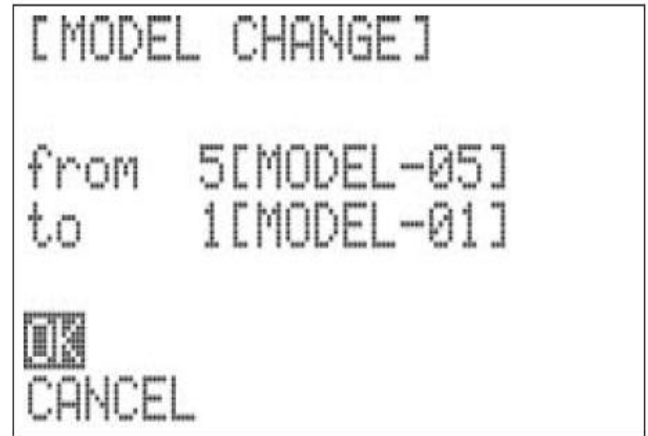
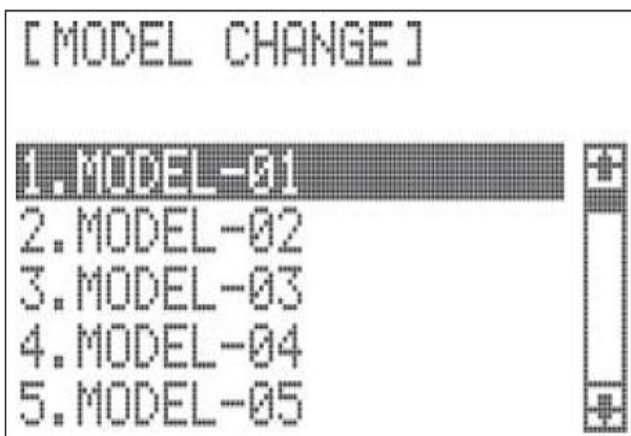
ファンクションメニューで MODEL COPY(モデルコピー)を選択します。



●CHANGE(MODEL CHANGE)について

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで MODEL CHANGE(MODEL CHANGE)を選択します。





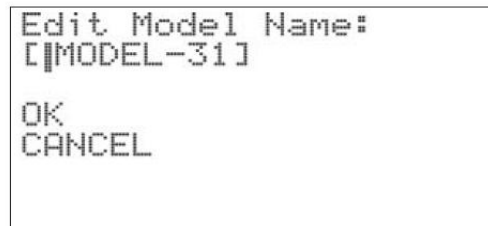
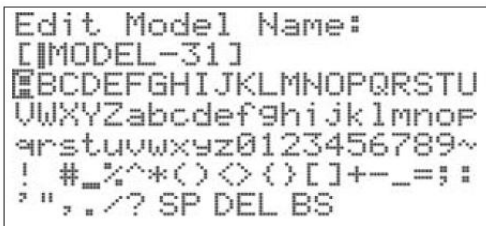
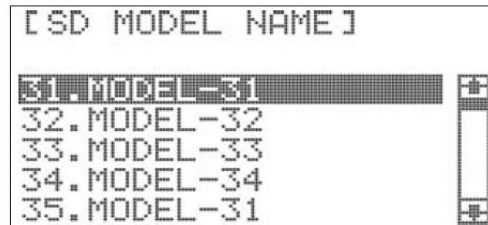
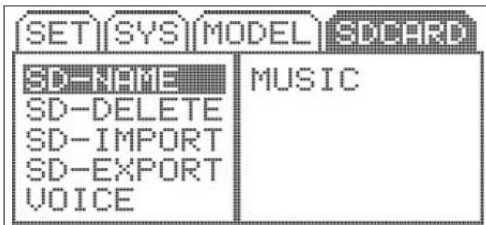
●SD Card メニューについて

SD-NAME (SD カードモデルネーム)について

SDCard 内のモデルネームを変更できます。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SD CARD SD-NAME(SD カードモデルネーム)を選択します。

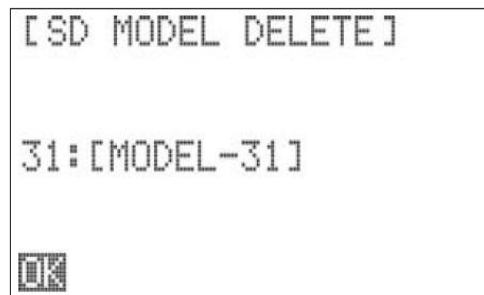
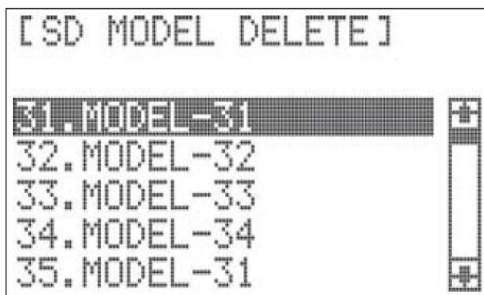
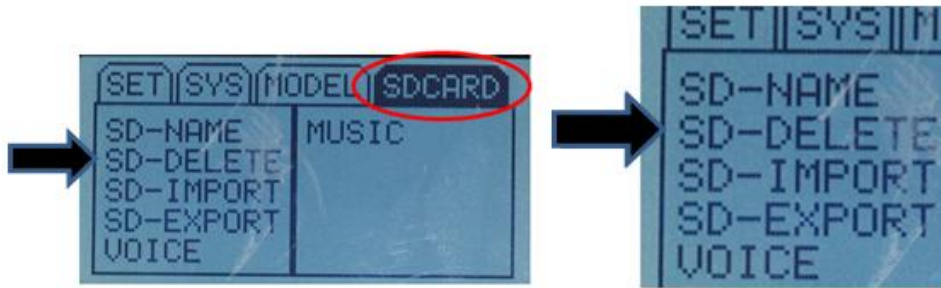


●SD-DELETE(SD カードモデルデリート)について

SDCard 内のモデルデータを消去できます。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SD CARD SD-DELETE(SD カードモデルデリート) を選択します。

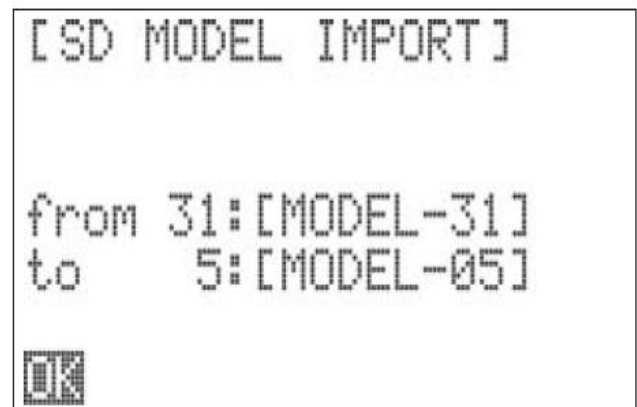
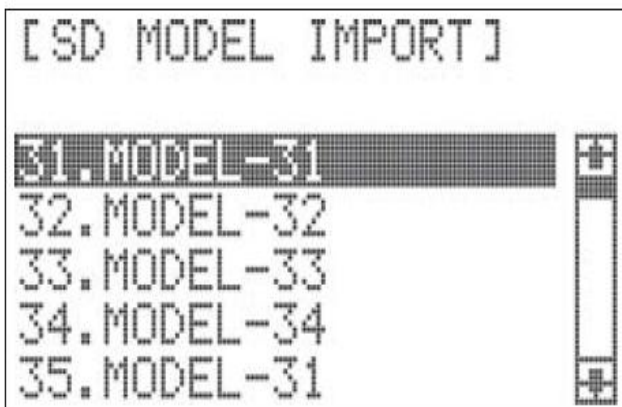


●SD-IMPORT(SD カード モデル インポート)について

SDCard 内のモデルデータを送信機内データにインポートできます。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SD CARD SD-IMPORT(SD カード モデル インポート) を選択します。

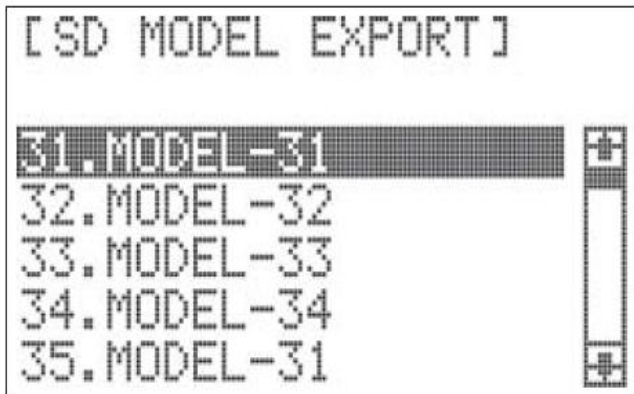
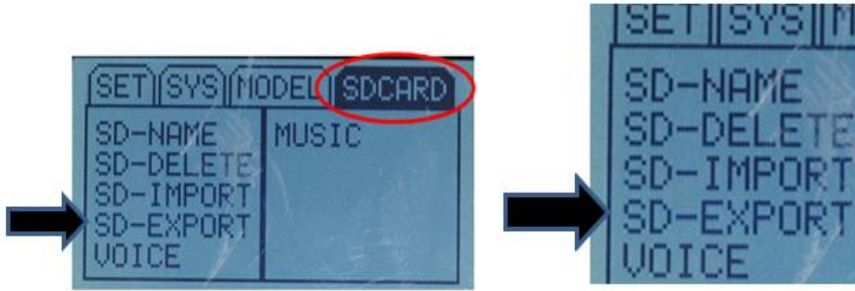


●SD-EXPORT(SD カード モデル エクスポート)について

SDCard 内のモデルデータを送信機内データにエクスポートできます。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SD CARD SD-IMPORT(SD カード モデル エクスポート) を選択します。



●VOICE(ボイスファンクション)について。

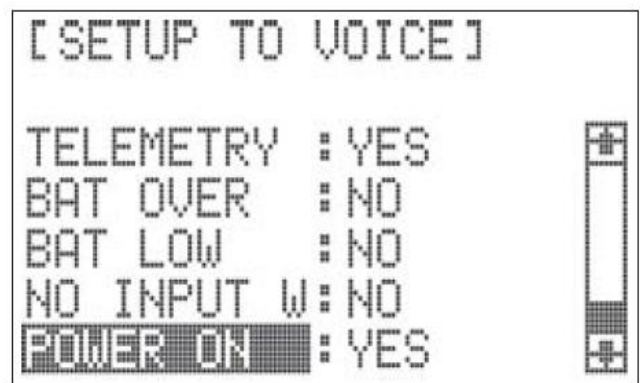
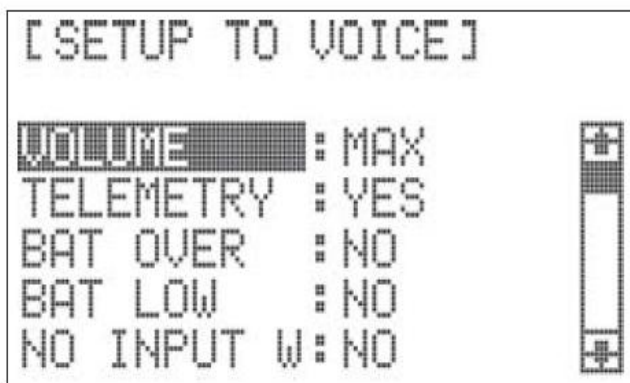
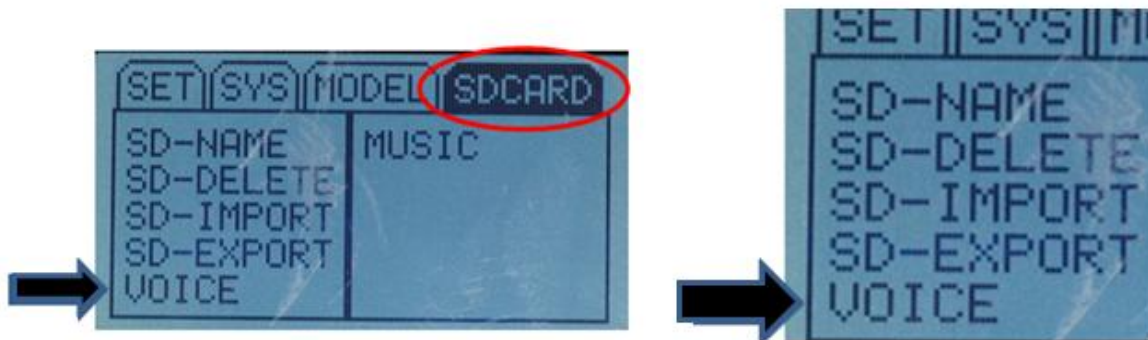
音声機能を利用するには音声ファイルの入った SD カードを挿入しておく必要があります。

詳しくは当社 Web サイトを参照ください。(2015 年 UP を予定しております)

・音声案内の各種変更を行います。

メインメニュー画面でスクロールボタンをクリック

ファンクションメニューで SD CARD VOICE(ボイスファンクション) を選択します。



VOLUME ⇒ 音量を変更します。MUTE・1～14・MAX に変更可能

TELEMTRY ⇒ テレメトリーデータの読み上げを行います。YES/NO

BAT OVER ⇒ 電圧超過警告 YES/NO

BAT LOW ⇒ 電圧低下警告 YES/NO

NO INPUT W ⇒ 無操作警告 YES/NO

POWER ON ⇒ 電源 ON 時の音声メッセージ YES/NO

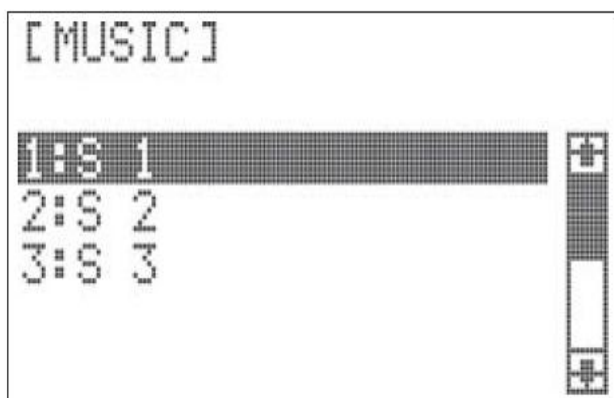
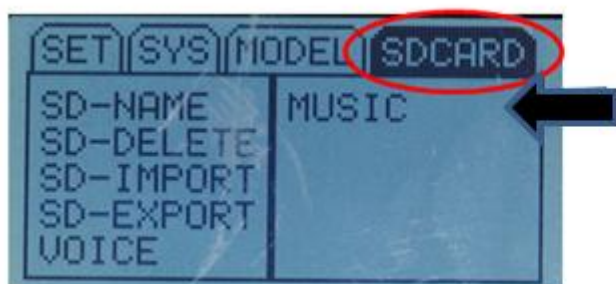
■MUSIC(MUSIC PLAY)について

※音楽再生を行うには音楽データのあったSDカードを送信機に挿入する必要があります。

詳しくは当社 Web をご参照ください。(2015 年 UP を予定しております)

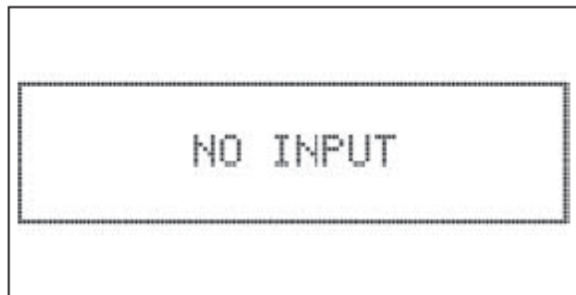
メインメニュー画面でスクロールボタンをクリックして

ファンクションメニューで SD CARD MUSIC(MUSIC PLAY) を選択します。



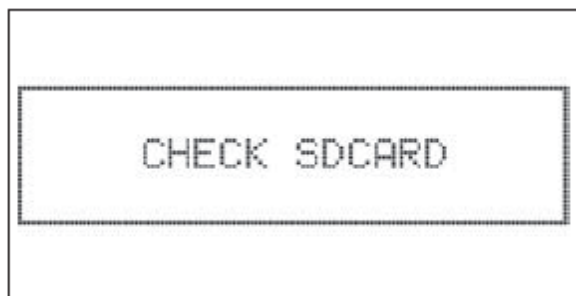


## ■エラーメッセージについて

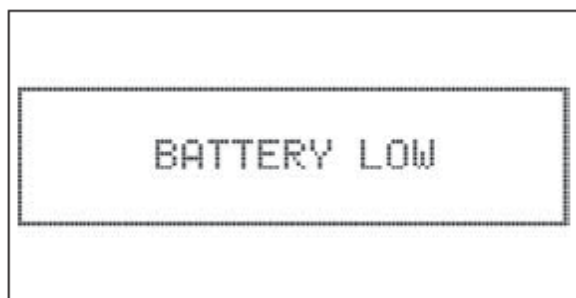


送信機への操作入力が一定時間無い場合  
警告音とともに表示されます。

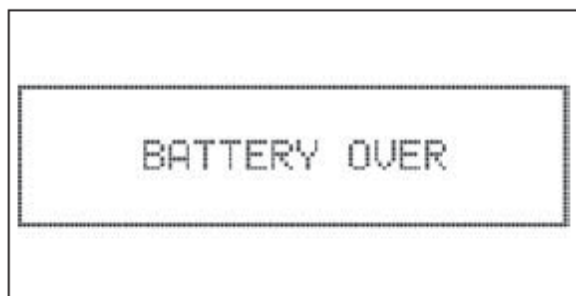
※規定時間を設定することも可能です。



SD カードが必要な項目にて必要情報が確保できない状態や  
SD カードがセットされていない場合に警告表示されます。



送信機の電源電圧が規定値より低くなると  
警告表示されます。



送信機の電源電圧が規定値より高い場合  
警告表示されます。



MEMO

