

PRO III EVO

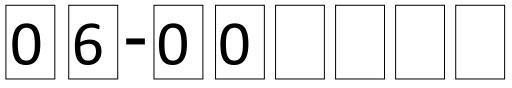
Complete Manual (JP)

Firmware V4.2.5





Serial



Be preserved

PROIII EVO

| 序文 | | 4 |
|-----------------|--|---------------|
| | | |
| | PRO III EVO 前面 | |
| | PRO III EVO 背面 | |
| | PROIII-EVO 外部モジュール | <u>5</u> |
| | | |
| PROIII-EVO, GPS | 2 & GPS4 機能 | 6 |
| | 220 W 51/0 | |
| | PRO III EVO | <u>6</u> |
| | PRO III EVO + GPS2 PRO III EVO + GPS4 | <u>7</u> 7 |
| | PRO III EVO + GP34 | |
| 導入 | | 8 |
| 電池 | | 0 |
| 電源 | | 9 |
| 電池 | | 9 |
| | | |
| パワーON/OFF | バックライト | 10 |
| <u>"HOME"画面</u> | | 11 |
| 20/41/10 1 | , | 4.4 |
| シンホルマーク | , | 11 |
| ショートカット | | 12 |
| | | |
| 使用開始 | | 13 |
| セットアップ | | |
| | パワーoff | 14 |
| | Bluetooth | 14 |
| | コース | 14 |
| | 日時 | 15 |
| | ドライバー | 15 |
| | 温度 | 15 |
| | 速度 | 16 |
| | RPM | 17 |
| | ギア | 17-18 |
| | G-フォース | 19 |
| | LED | 19 |
| | 画面: コントラスト、LED、タイム off、バックライト | 19 |
| | ピーク表示 | 20 |
| | GPS チェック | 20 |
| | GPS 有効/無効 | 20 |
| | エンジンカウンター | 21 |
| | サンプリング頻度 | 21 |
| | グラフィック設定 | 21 |
| | 単位 | 21 |
| | 言語 | 22 |
| | デフォルトパラメーター | 22 |
| | アップデート | 22 |

コース

| <u> </u> | | |
|----------------------|-----------------------------------|-------------|
| | コース選択 | 23 |
| | コース設定 | 23-24 |
| | 情報 | 24 |
| | | |
| | <u>A)</u> 磁石/赤外線での登録 | 25 |
| | B) GPS での登録 | 26-27 |
| | C) 磁石/赤外線+GPS での登録 | 28-29-30-31 |
| Bluetooth での | コースデータ転送 | 32 |
| | | |
| <u>データ (</u> メニュ | <u>.</u> —) | |
| | <u>ベストタイム(全セッション&最終セッション)</u> | 33 |
| | データ (記録データ) | 33 |
| | コース | 33 |
| | データ削除 | 33 |
| | | |
| <u>データ (解析)</u> | ベフトラップ | 2.4 |
| | <u>ベストラップ</u> 理論ラップ | |
| | <u> </u> | 34 35-36 |
| | | 33-30 |
| 接続/ダウンロ | - F | 37-38 |
| | | |
| エンシンガリ | ンター | 38 |
| 走行画面レイ | アウト | 39-40-41 |
| 電源、アクセ | サリー | 42-43 |
| メモリー | | 43 |
| VisualData2 | | 44 |
| visualDataz | | 44 |
| <u>Update Firmwa</u> | re | 44 |
| <u>GPS</u> | | |
| | Signal GPS | 45 |
| | Number of satellites | 45 |
| | Date & hour | 45 |
| Warranty cond | itions | 46 |
| | | |
| Product modifie | cations | 46 |
| Damages e resp | oonsabilities | 46 |
| Disposal | | 46 |

前書

PROIII-EVO 前面

LED-11 個、ボタン- 4 個、外寸 133.5x90x76mm



PROIII-EVO 背面

赤−接続部

1 NTC 水温計又は K 排気温度計 2 A2190 分岐ケー ブル接続

黒−接続部

USB ケーブル又は GPS2/GPS4 モジュ ール

緑-接続部

磁石センサー又は 赤外線センサー、 A2192 分岐ケーブ ル使用でスピードセ ンサーと接続可



単三雷洲

RPM

高感度ケーブル

PROIII EVO は、マグネットセンサーA1302と RPM ケーブル A1600、単三電池2本が付属します。

PROIII-EVO 外部モジュール

GPS2 モジュール

黒-接続部

BUS: PROIII-EVO と接続



グレイ-接続部 USB 接続

• GPS4 モジュール

黒-接続部

BUS: PROIII-EVO と接続



グレイ−接続部 USB 接続

青−接続部

スピードセンサー A2191 分岐ケーブルを使用し て 2 つのスピードセンサーと 接続可

赤-接続部

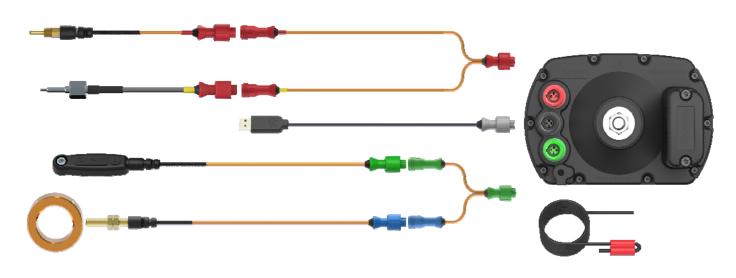
A2190 分岐ケーブルを使用して 2 つの温度センサー(水温+排気温度)又は水温センサーと O2 センサー(又はバルブセンサー)と接続可

PROIII EVO, GPS2 & GPS4 機能

PRO III EVO

- 1/100 秒計測
- 磁石又は赤外線でタイム計測
- RPM 計測
- 温度計測
- A2190 分岐ケーブルの使用で追加の温度測定
- A2192 又は A2193 分岐ケーブルの使用でスピードセンサーでの計測
- 10Hz でのデータ記録
- 最大 5 基のエンジン稼働時間計測
- 最大 11 個のデーターを走行中に表示
- 最大、最小、グラフィック、ベストタイム、理論タイム等を複合的に解析可能
- ピーク、3名、アラーム等を個別に設定可能
- バックライト
- 9 LED: RPM / 温度 / O2 センサー(GPS4 接続時)各数値と連動
- 2 LED: 温度アラーム
- USB (A4220)を使用してのデータダウンロード
- 防水 (IP56)
- スクリーンサイズ (mm / pixel): 75x45 / 160x94
- 外寸 133.5 x 90 x 28 mm
- 重量 434gr.
- 単三電池

組合せ例:



PRO III EVO + GPS2 モジュール

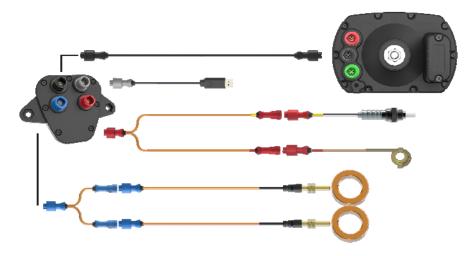
GPS2 接続時追加機能

- - GPS データによるスピード計測
- - 軌跡の表示
- - 区間測定数の追加
- - GPS コースマッピング
- Bluetooth 接続でのデータダウンロード
- - Bluetooth 接続による他の器機とのデータシェア
- - USB 接続でのデータダウンロード

PRO III EVO + GPS4 モジュール

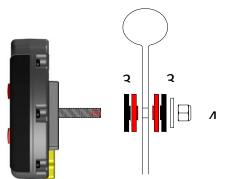
GPS4 接続時追加機能

- - GPS によるスピード計測
- - 軌跡の表示
- - 区間測定数の追加
- - GPS コースマッピング
- - Bluetooth 接続でのデータダウンロード
- - Bluetooth 接続による他の器機とのデータシェア
- - USB 接続でのデータダウンロード
- - スピードセンサーによるスピード計測(GPS 速度と比較してオーバー/アンダーステア、スリップ量等の解析)
- - 3 方向での G フォース計測
- - 温度センサー接続部(A2190 分岐ケーブルを使用することで合計 4 つの温度計測) 組合せ例:



取付

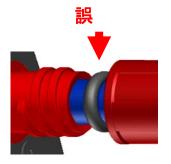
ハンドルへの取付



- 1) 赤、黒、金属ワッシャーを左図の順番で並 べてハンドルに取付けます。
- 2) M8 ロックナットで締付けます。

コネクター接続(重要!!)





ばなりません。

ねじ込む前に O-リングがオス側に接していなけれ この状態でねじ込むと O-リングが適正に働かず に水の浸入や接続不良を起こす恐れがありま す。

抵抗入りプラグキャップ



電気的な干渉を防ぐために5KΩを推薦

点火システムには、非常に強弱が大きいものがあ ります。そのため、5KΩの抵抗入りプラグキャップ を使用することを推薦します。正常に動作しない 場合があるので事前にチェックすることを推薦しま す。YAMAHA KT100 エンジンの標準プラグキャッ プで正常に動作することを確認しております。

締付けネジ

バッテリーカバーの取付には Torx X20 のドライバーをお使い下さい。



雷池残量

PROIII EVO は、単三電池 2 本で動作します。"welcome page"で電池残量を確認することが出来ます。 残量が少なくなると残量メッセージが表示されません。



このメッセージが出た場合は、10 秒後に電源が切れます。

注記: バックライトや LED の輝度によって電池寿 命が短くなります。

注釈:

- レース前には電池残量を確認するのを忘れないで下さい。電池容量や減る度合いは電池の品質やタイプによって違います、そのため電池を入れ替えたときは電池残量に注意して下さい。

電池

バッテリーの消費は従来品に比べて多くなります、電池の品質は重要です。小売店等で3種類の乾電池を購入することが出来ます。

マンガン乾電池:マンガン乾電池は最も一般的なものですが、アルカリ乾電池に比べて 1/3 の電流しかありません。

アルカリ乾電池:アルカリ乾電池が最も適しています。

<u> 充電式乾電池</u>: 適していますが、品質が重要です、品質の低いものは容量がすぐに少なくなっり規定の電流に達しないものも有ります。 適しているものとして Eneloop を推奨します。



IMPORTANT NOTICE



Always use batteries and brand quality. 常に良質な乾電池を使って下さい。 2~3 週間使用しない場合は、電池を取外しておいて下さい。 液漏れ等の危険を排除することになります。

漏れでの故障は補償対象外となります

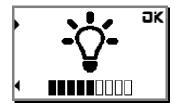
スイッチ ON/OFF バックライト

スイッチ ON:右下ボタンを押してください。



バックライト:





SETUP の DISPLAY メニューの設定によって以下の様になります。:

・"OFF": バックライト無しです
・"MAN": バックライトの設定

バックライト作動: "ON"を押し、輝度を調整して下さい バックライト無し:"OFF"を押すか 3 秒以上何もしないで下さ

い

・"1-9": 輝度を調整します

設定後、自動で"HOME"画面に移動します。

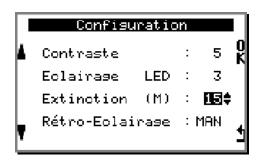
注釈:

- バックライト使用で電池の寿命が20~40%減少します
- バックライト OFF 設定時に navigation 画面でバックライトを ON にすると 1 分後に自動的に OFF となります。

手動スイッチ OFF: "HOME"画面で右下ボタンを 2 秒押します。

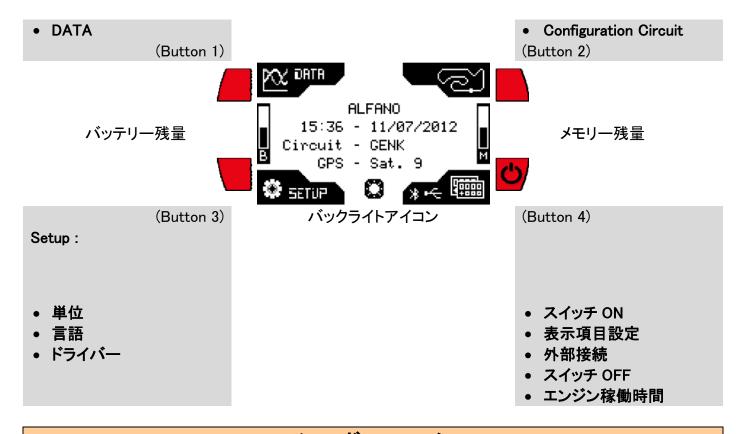


<u>自動スイッチ OFF</u>: 入力が無い場合の自動スイッチ OFF は SETUP 画面で 1~30 分の間で設定することが出来ます。



≪ Home ≫画面

"HOME"画面がメイン画面です。この画面から機能設定の"SETUP"画面、データ表示の"DATE"画面、コース設定の "CIRCUITS"画面に移動できます。画面表示項目設定、USB & Bluetooth での接続、ショートカット設定、最終データへのアクセス、バックライトの ON/OFF、スイッチ OFF を行なえます。



シンボルマーク





- ボタン 1, 3:
 - 左 【と右】の矢印でメニューの移動を行います、長押しで早く移動します。
 - 上 ▲と下▼の矢印で数値やアルファベット等の値の変更を行います、長押しで早く移動します。
- 0 • ボタン 2 ≪ K ≫ :
 - o 設定の確定や他の設定への移動を行います。
- ボタン 4 ≪ ¹≫ :
 - 1 つ前に戻ったり、現在のメニュー終了を行います。

ショートカット

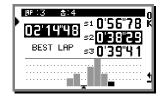
ショートカットによって途中の項目を飛ばして目的の画面をすぐに表示することが出来ます。

≪ HOME **≫** :

- ボタン 1 を 1 秒押す = 最後のセッションデータへ移動



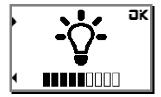




- ボタン3を1秒押す=バックライト点灯/消灯







- ボタン 4 を 2 秒押す = スイッチ OFF







計測開始と終了



≪ HOME ≫画面から始めます。

エンジンをスタートして走り始めます、《HOME》画面から《Layout 》画面に切り替わりエンジン回転数が表示されます。

磁石ラインを感知すると計測とデータ記録を開始 します。

走行中の《 Layout ≫画面を変更する場合は右上のボタンを押します。

左上のボタンでバックライト ON/OFF 切換を行なえます。

エンジンを停止させると"STOP"とラップタイムが表示されます:

- 5 秒後に自動的に記録を終了します、又は、下の左右ボタンどちらかを押すと ≪ HOME ≫画面へ切り替わります。

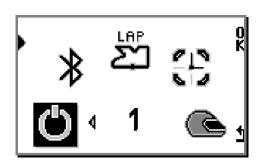
設定

《 HOME ≫画面でボタン 3 《 SETUP ≫を押します。





スイッチ OFF



《OK》を押します、スイッチ OFF



Bluetooth (GPS2/GPS4 接続時)



データ保護のためコードを設定してください(初期設定は ≪ 000000 ≫です)各個体の識別子ですので**個体名、Pin コード**は変更することは出来ません。

<u>注釈</u>: この設定画面で Bluetooth が起動するわけではありません。



コース



このメニューでは主に磁石ライン、GPS、コースマップを含む 《コース》リストを作ります。次回使用時に同じコースを重 複して設定することを避けることが出来ます。

ページ 24 の《コースデータ管理》参照



日時 (GPS2/GPS4 接続時)

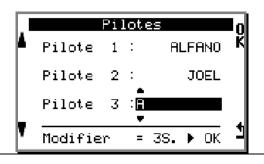


設定:

• GPS 衛星から世界標準時のデータを取得します。日 時表示と時差を入力します。



ドライバー



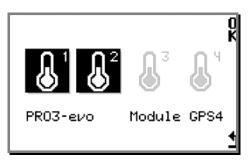
3 人までのドライバーを設定できます、選択したドライバー名でそのセッションを記録します。

<u>ドライバー名の選択</u>:左の矢印で変更して≪**OK**≫を押します。

<u>ドライバー名の変更</u>:3 秒≪**OK**≫ボタンを長押しすると変更 出来るようになります。

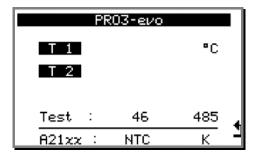


温度

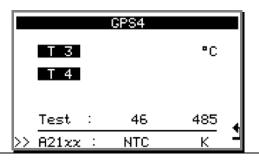


Select the control of the temperature 温度の設定先を選択します。

T1とT2はPROIII EVO接続分T3とT4はGPS4接続分



GPS4 の 2 つの温度設定を開き、排気温 K か O2 センサーかをボタン 3 で選択します。

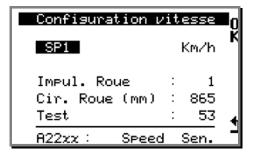






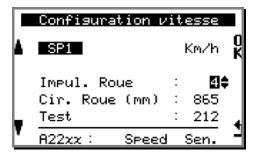
GPS4 未接続の場合、PROIII EVO はスピードセンサーからのみ車速を計測できます。

GPS4 に接続時、PROIII-EVO 側の設定が自動的に出来ない表示になり、GPS4 側のセンサーが設定可能となります.



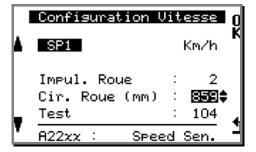
この設定を行う前にスピードセンサー《 A2201 》を接続してリアシャフトに磁石リングを取付けなければなりません。その後、《OK》を押すと設定が終了します。

<u>注釈</u>: 4 つの磁石が付いたリングの使用を推薦します、データと表示速度の精度が上がります。



調整:

"パルス数" リング上にいくつの磁石があるかの設定: 1/2/3/4 を選択して《OK》を押して確定します。



- "タイヤ外周" リアタイヤの外周を入力して《OK》ボタンを押してください。
- <u>Test</u>: タイヤを回して速度が表示し、正しいかを確認します。





回転数の設定



エンジンタイプを選択して《OK》を押して決定します:

- /4
- /2
- X1
- X2
- X4

≪OK≫を再度押して確定します。

Test: エンジンを始動して回転数が正しいか確認してください。



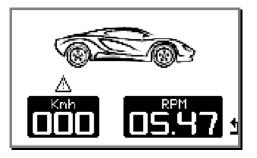
ギア

このメニューは、カートが実際に走行している時に設定することが出来ます。

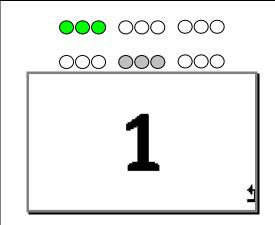
<u>注釈</u>:スピードと回転数を元にしてギアの位置を判断するので、設定をする前にスピードと回転数の設定をしておかなければなりません。



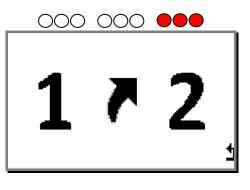
● 左の矢印ボタンでギアの数を選び、《 OK 》を押し設 定に進みます。



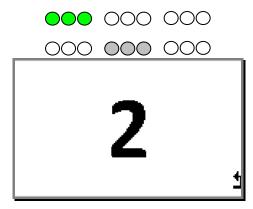
• 1 速に入れて走り始めてください。(カートの場合は、カートスタンド上でこの設定が出来ます) スピードと 回転数を測定し始めるとすぐに次の画面に移ります、次図参照



- 1) <u>緑</u> LED が、1 速の設定前に 5 秒間フラッシュします。
- 2)緑から 白 LED に変わります、この時、数秒でギア 比を計算しそれを記憶します。



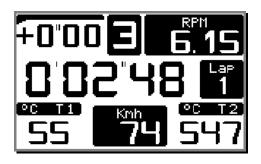
• 3) 白から<u>赤</u> LED に変わります、この時、ギアを 2 速 に変えて下さい。



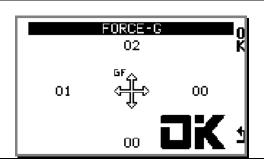
4) これを、最後のギアが設定されるまで続けて下さい。



5) 《 OK 》が 3 秒表示されると完了です。



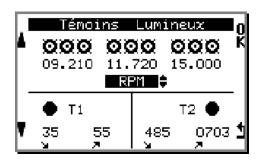
• 6) レイアウトディスプレイを表示します。



GPS4 は、3 軸の G フォースセンサーを備えております。データが正確に測定できるように正しく取付られる事が重要です。



LED



基準設定:

- 画面上部の3グループ、9つのLEDは、RPM / T1 / T2 / O2の数値と連動します
- 画面左右にある2つのLEDは、<u>T1 / T2 / T3/ T4</u>
 のローレベル ≥とハイレベル ≥と連動します。

注釈:上下のレベルの間にあるときは点灯しません。

<u>O2/T3/T4</u> は、GPS4 接続時のみ有効です。



ディスプレイ



設定:

- スクリーンコントラスト
- LED 輝度
- 自動スイッチ OFF までの時間
- バックライト:
- 《 OFF 》: バックライト OFF
- 《 MAN 》: 手動バックライト
- 《 1-9 》:自動バックライト(1-9 の間で明るさの設定)



Affichage "PEAK" Temps Tour (S) : Fixe RPM (S) : 0.0Vitesse (S) : 0.0Temperature(S): 0.0

RPM. スピード. T1 温度. の変化に於いて最大/最小を記録 した時点でその表示を指定した間、固定表示することが出 来ます。

ラップタイムは固定表示することが出来ます。



設定_:

ラップタイム: ------------> 固定~ 60 秒

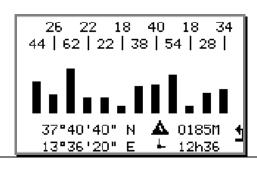
RPM:-----

スピード:----->0~60

温度:----->0~60秒



GPS Ladiii GPS 受信感度*(GPS2 or GPS4 接続時)* —



<u>チェ</u>ック :

- 衛星信号の強度
- GPS 座標
- GMT(世界標準時)の日時
- 高度



OFF GPS 《 ON/OFF 》 (GPS2 or GPS4 接続時)



GPS が必要で無い場合は、GPS を OFF にすることが出来 ます。 "GPS ON"の 《OK》を押しさらに《OK》を3秒、確認 表示が出るまで押します。

注釈: GPS の使用により電池寿命が+/-40%少なくなりま す。



GPS を使用するようにするときは、"GPS OFF"の≪OK≫を押 し、さらに《OK》を3秒確認表示が出るまで押します。

注釈: GPS の使用により電池寿命が+/-40%少なくなりま す。



2 つのカウンターが有ります:

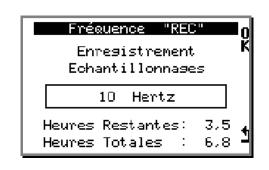
- トータルタイム、
- 距離.

《 OK 》を 1 秒押すと選択したメーターが 0 に戻ります。

注釈: 距離はスピードセンサーから計算します。



サンプリング度数



設定:

• 10 hertz -----> 100 ms 毎

• 5 hertz -----> 200 ms 毎

• 2 hertz -----> 500 ms 毎

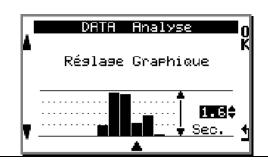
• 0 hertz -----> 無し

最後の設定は、耐久レースなどで使用します。

<u>注釈</u>:計測可能残時間や記憶残容量はこの設定次第です。



グラフィック設定

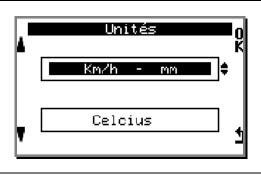


設定:

バーグラフの縦サイズは、そのレベルに応じて 0.5~10 秒の間で設定できます。DATA メニューで各ラップでのタイムの違いを観察します。



単位



設定:

- (Mph) 又は(Km/h)
- (°C)又は(°F)





設定:

- フランス語
- 英語
- イタリア語
- ドイツ語
- スペイン語
- ポルトガル語

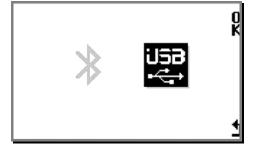




工場出荷設定に戻す場合は、《 OK ≫を 3 秒押します。 注釈: これによってコースや記録データが消去されることは ありません。



▋ アップデー<u>ト</u>



最初に USB 接続か Bluetooth 接続可を選択します。

注釈:Bluetooth 接続は、GPS2 か GPS4 接続時のみ可能で す。

UPDATE - UPDATE PR03-evo : 06-00007 Soft 4.2.5 000000 Code Device ALFANO-0B59 ℛ :0013042000B59 Pin 0010

アップデートするため Bluetooth 又は USB を有効にします。必 要なコードは PC 上に表示されます。

警告: Bluetooth 接続が不可能な PC の場合は、USB-Bluetooth 接続端子を使うか、USB 接続で行って下さい。

PROIII EVO と GPS2/GPS4 のシリアル番号をチェックします。

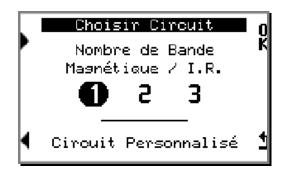
UPDATE - UPDATE PR03-evo : 06-00007 Soft 4.2.5 000000 Code ALFANO-0B59 Device :0013042000B59 👍 0010 Pin

コース

≪ HOME ≫画面でボタン 2 ≪ CIRCUIT ≫を押します。



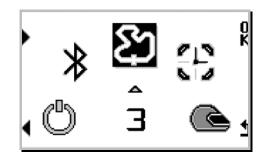
コース選択



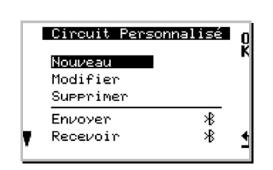
- 記憶されたコースは、簡単にアクセスすることが出来ます。
 - 最初に1本のマグネットのコースがデフォルトとなっています。
 - 2番目は2本のマグネット
 - o 3番目は3本のマグネット

これらの3つのコースは最初の画面でデフォルトとなっております。

コースデータ管理



セットアップメニューのサブメニュー3を選択します。



≪ New ≫

新しいコースを記録します

≪ Modify ≫

記録されているコースの名前や不明瞭だったヶ所を修正します。

≪ Delete ≫

記録されているコースを削除します。

《 Send 》(GPS2 or GPS4 接続時)

他の ALFANO へ記録しているコースデータを Bluetooth 経由で転送します。.

<u>≪ Receive</u> ≫ (GPS2 or GPS4 接続時)

他の ALFANO から Bluetooth 経由でデータを受取ります。

案内

データを視覚的に論理的に記録するためには、ALFANOを使用する前にコースの形態を決定する必要があります、このメニューは、コース情報(最大80)の作成です。

タイム計測方法

磁石ライン

これが最も良い方法です。ALFANO本体が磁力に反応して動作します、この方法は、特許となっており (パテント番号 E.P.0632350)、世界中の多くのコースに 1~3 本のラインが埋設されております。

<u>赤外線</u>

IR トランスミッター (A4100)と IR レシーバー(A1402)を使用して赤外線にも反応します。トランスミッター を走路の端に設置し IR レシーバーを磁石レシーバーの代わりに取付けます。

注釈:複数のトランスミッターを設置すれば区間タイムも測定可能です。

GPS

GPS による計測も可能です。

磁石又は赤外線 + GPS

2 つの計測方法を合わせて多くの区間タイムを計測することも可能です。

注釈:この場合は、磁石又は赤外線はラップタイムの始めと終わりの計測のみに利用されます。

A) 磁石又は赤外線でのコース登録



≪ Name of track ≫

コース名を設定します(最大 11 文字、アルファベット、数字、スペースが使用可)

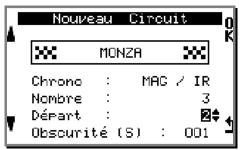
左の矢印で文字を選択し《OK》で確定、11 文字を設定しなければなりません。



- \ll Method of timing \gg .
- 《 Chrono 》項目で《 MAG/IR 》を選択し《OK》を押します。. 注釈: GPS は、軌跡とスピードを記録します。



- ≪ Number of partials ≫
- ≪ Number ≫項目でコース上の磁石か赤外線の数を選択し ≪OK≫を押します。



- ≪ Partial of starting ≫
- 《 Start ≫項目で計測スタート位置の磁石か赤外線の位置を選択し《OK≫を押します。



- ≪ Obscurity ≫
- ≪ Obscurity ≫項目で磁石か赤外線が信号を受取っていない区間の長さ(秒)を選択します、この設定によって次の信号が来るまでの間隔をある程度予測しその間の不正な信号を除外します。

注釈:この設定時間はラップタイムより短くてはなりません。 最後に≪**OK**≫を押してコースの登録が終了です。

重要:

磁石か赤外線があるコースの場合、GPS は軌跡とスピードの測定として機能します。 GPS 測定の場合は、これらのコース設定を登録する必要はありません。

B) GPS でのコース登録

* (GPS2 or GPS4 接続時のみ)

<u>重要</u>: GPS でのコース登録は、そのコースにいる時に行います、名前や GPS の設定が終わった後にコースを実際に走行して完了します。

GPS コース登録:



≪ Name of track ≫

コース名を設定します(最大 11 文字、アルファベット、数字、スペースが使用可)

左の矢印で文字を選択し《OK》で確定、11 文字を設定しなければなりません。



≪ Method of timing ≫

《 Chrono 》項目で《 GPS 》,を選択し《OK》 を押すと GPS 座標を記録するようになります。



≪ GPS 信号が見つからない場合≫

≪ Wait for GPS signal ≫と表示されます、この場合は、 ≪ WELCOME ≫画面に戻って GPS 信号を受信するのを待ち ます。

<u>注釈</u>: 衛星受信数が多いほど GPS 座標は正確になります。



≪ To begin the configuration of the track ≫

20 km/h 以上でコースを走行します。ALFANO が GPS 座標を測定中に車両が移動していることを認識しなければならないからです。

3種類の記録方法を選択できます

| 1 | • Start : | GPS |
|---|-------------|-----|
| 2 | • Start : | GPS |
| | ● 区間 nr 2 : | GPS |
| 3 | • Start : | GPS |
| | ● 区間 nr 2 : | GPS |
| | ● 区間 nr 3 : | GPS |



20 km/h を越えるとこの画面に変わります。



START

GPS 座標での希望のスタートポイントを通過するとき Press on 《GPS》を押します。



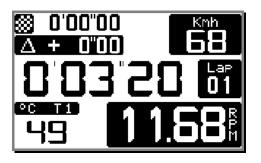
区間

2番目の区間タイム開始位置に来たら《GPS》を押します。



区間

3 番目の区間タイム開始位置に来たら Press on 《**GPS**≫を押します。



ARRIVAL

≪ GPS ≫ のスタートポイントに戻ってくると登録が終了し、すぐに計測モードに変わります。

<u>注釈</u>:

区間タイムポイントを設定する場合は、スタートポイントに戻ってくる前に設定しなけれ ばなりません。

C) 磁石/赤外線 + GPS でのコース登録

* (GPS2 or GPS4 接続時のみ)

<u>注釈</u>: コースに磁石が 1 本又は 2 本埋込まれている場合は MAG/IR +GPS での複合的な登録をすることが出来ます、この場合、GPS は区間ポイントを設定するために使用します。

例:

- コースに1本磁石が有る場合は、GPSで2つの区間ポイントを設定できます。
- コースに 2 本磁石が有る場合は、GPS で 1 つの区間ポイントを設定できます。

MAG/IR+GPS モードで登録する場合、START 画面で磁石又は赤外線が設定され、GPS で最低 1 つの区間ポイントを記録する必要があります。指定が無いと再び設定画面に戻り次のラップで設定するようになります。

<u>重要</u>: GPS でのコース登録は、そのコースにいる時に行います、名前や GPS の設定が終わった後にコースを実際に走行して完了します。

MAG/IR+GPS でのコース登録方法:



≪ Name of track ≫

コース名を設定します(最大 11 文字、アルファベット、数字、スペースが使用可)

左の矢印で文字を選択し《OK》で確定、11 文字を設定しなければなりません。



- ≪ Method of timing ≫
- ≪ Chrono ≫項目で≪MAG/IR+GPS≫を選択し≪OK≫を押します



≪ GPS 信号が見つからない場合≫

《Wait for GPS signal ≫と表示されます、この場合は、 《WELCOME ≫画面に戻って GPS 信号を受信するのを待ち ます。

<u>注釈</u>: 衛星受信数が多いほど GPS 座標は正確になります。



- ≪ Number of partial ≫
- ≪ Number ≫項目で磁石又は赤外線の数を選択して≪OK≫ を押します



≪ Partial of start ≫

《 Start ≫項目で計測スタート位置の磁石か赤外線の位置を選択し《OK≫を押します。



≪ Obscurity ≫

《 Obscurity ≫項目で磁石か赤外線が信号を受取っていない区間の長さ(秒)を選択します、

この設定によって次の信号が来るまでの間隔をある程度予測しその間の不正な信号を除外します。

注釈:この設定時間はラップタイムより短くてはなりません。 最後に≪OK≫を押してコースの登録が終了です。



≪ To begin the configuration of the track ≫

20 km/h 以上でコースを走行します。ALFANO が GPS 座標を測定中に車両が移動していることを認識しなければならないからです。

4種類の記録方法を選択できます:

| 1 | • Start : | Mag/IR (必須) |
|---|-----------------------------|-------------|
| | ● 区間 nr 2 : | GPS |
| 2 | • Start : | Mag/IR (必須) |
| | ● 区間 nr 2 : | GPS |
| | 区間 nr 3 : | GPS |
| 3 | • Start : | Mag/IR (必須) |
| | ● 区間 nr 2 : | Mag/IR |
| | 区間 nr 3 : | GPS |
| 4 | • Start : | Mag/IR (必須) |
| | ● 区間 nr 2 : | GPS |
| | 区間 nr 3 : | Mag/IR |

例:3番目の方法例です



20 km/h を越えるとすぐにこの画面に変わります。 ALFANO が磁石/赤外線を最初に見つけるため≪ GPS ≫ i アイコンはアクティブではありません。



START

磁石/赤外線を通過するとストップウォッチがスタートします。 ≪ GPS ≫ アイコンがアクティブに変わります、 GPS での区間ポイント設定が可能になります。



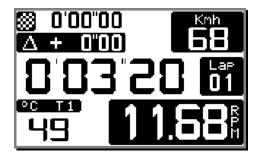
区間 nr 2

2番目の磁石を通過すると区間 nr 2 が設定されます、 "MAG"がグレイ表示に変わり、≪ GPS ≫はまだアクティブの ままです



区間 nr 3

スタートポイントの磁石/赤外線ポイントに来る前に 3 番目の区間設定ポイントで《GPS》を押します、 《 GPS 》 が再びアクティブでは無くなります。



ARRIVAL

磁石/赤外線のスタートポイントに戻ってくると登録が終了し、すぐに計測モードに変わります。

例:4番目の方法例です



20 km/h を越えるとすぐにこの画面に変わります。 ALFANO が磁石/赤外線を最初に見つけるため≪ GPS ≫ア イコンはアクティブではありません。



START

磁石/赤外線を通過するとストップウォッチがスタートします。 ≪ GPS ≫ アイコンがアクティブに変わります、 GPS での区間ポイント設定が可能になります。



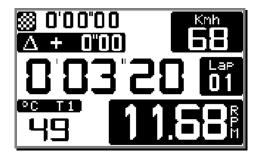
区間 nr 2

2 番目の磁石/赤外線ポイントに達する前に GPS での区間 設定ポイント nr 2 に来たら《GPS》を押します、 《 GPS ≫ がアクティブでは無くなります。



区間 nr 3

2番目の磁石/赤外線ポイントを通過すると区間 nr 3と記憶されます。



ARRIVAL

磁石/赤外線のスタートポイントに戻ってくると登録が終了し、すぐに計測モードに変わります。

Bluetooth によるコースデータ転送

* (GPS2 or GPS4 接続時のみ)

手順:

≪ ALFANO-1133 ≫ 送り側

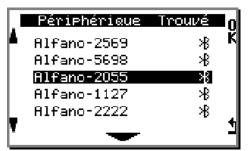
1



___スメニューの《 Send **》**を選択して 《 OK **》**を押します。

ALFANO は周囲を探し始めます。

3



他の ALFANO を見つけます。目的の **2055** を選択して**《OK 》**を押して接続します。

5



記録してあるコースデータから目的の物を 選択して《OK》を押します。

7



データ転送成功

≪ ALFANO-2055 ≫ 受け側

2



コースメニューの《 Receive 》を選択して 《 OK 》を押します。

ALFANO は接続待機状態になります。

4



≪ OK ≫を押して接続を許可します。

6



コース名が表示されたら《 OK ≫を押してコ ースデータ受取りを許可します。

注釈:

Bluetooth 経由でコースデータを転送する場合、小さなアイコンが表示されます

DATA

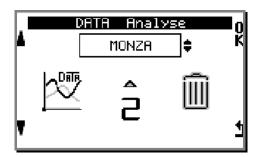
《 HOME ≫画面でボタン 1《 DATA ≫を押します:





最初の画面:

《Overview of the times of the two BEST TURN》
Absolute 全てのセッションでのベストタイム
Last SESSION 最後のセッションでのベストタイム
が 5 秒間表示され、その後《 HOME 》画面に戻ります。
この画面の間に《OK》を押すとデータ解析画面へ移動します。



2番目の画面:

- 解析するコースの選択
- データの削除
- 選択コースのデータ解析

データ削除

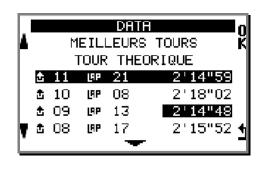


≪ Total erase of the data ≫

《 OK ≫を押しと、3 秒間《 OK ≫を長押しで削除の確認画面が出ます。

《 → ※ を押すと削除を取り消して《 HOME ※画面に戻ります。

選択コースのデータ解析

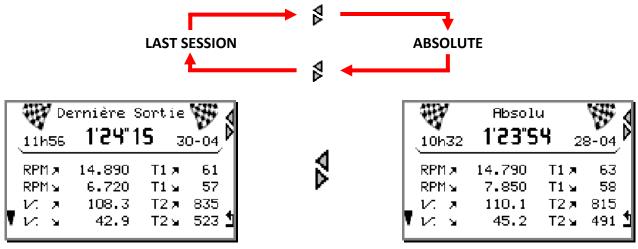


≪ BEST LAPS ≫ ≪ THEORETICAL LAP ≫ ≪ SESSIONS ≫

- ≪ Best Laps ≫と≪ Theoretical Lap ≫は全てのセッション でから導き出されます。
- ≪ Sessions ≫は、日時順に並べてあります。最後のセッションがデフォルトになっています。

BEST LAPS (全セッション中)

《 BEST LAPS ≫で《 OK ≫ を押します、このメニューは、最後のセッションのベストタイムと全セッションでのベストタイムをダブル矢印を押すことで交互に表示します。







| ▲ | Absolu 1'23"54 | ** |
|----------|-------------------|-----------------|
| 06-07 | 0.00 | 0.0 % |
| 07-08 | 2"49 | 2.9 % |
| 08-09 | 12"68 | 14.9 % |
| 09-10 | 19"13 | 22.5 % 1 |

▼を押すと次の画面に移動して RPM レンジを表示します。

ラップ中のエンジン状況を回転数によって解析します。

1000 回転毎の稼働時間を%に変換して表示します。

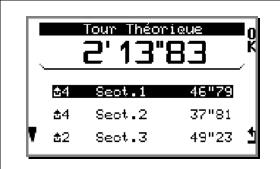
《♥》を押すと次の回転領域表示に移ります、

ダブル矢印を押すとそれぞれのベストタイムのデータが交互に表示されるので簡単に比較できます。

《 ♪》を押すと DATA のメニュー画面に戻ります。

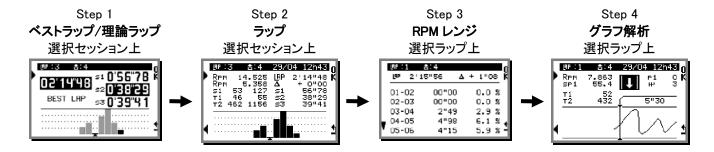
理論ラップ(全セッション中)

《 THEORETICAL LAP 》で《 OK 》を押します

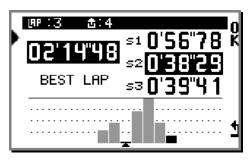


全セッション中、ベストの区間タイムを抽出して、理論上のベストラップタイムを導き出します。

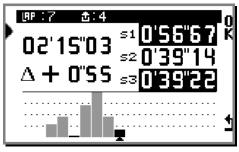
希望の区間タイムで 《 OK 》 を押すとその区間タイムでの 理論上のラップタイムを表示します。 希望の 《 SESSION 》で《 OK 》を押します。 セッションの解析には 4 ステップ有ります:



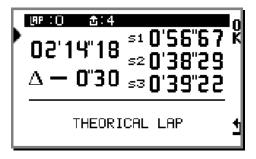
Step 1 ≪ BEST LAP ≫



セッションのベストラップが白抜きのベスト区間タイムと一緒に表示されます。



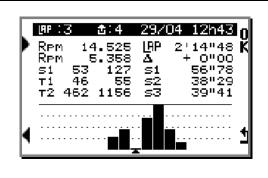
《▶》を押すと他のラップタイムがベスト区間タイムと一緒に表示されます。



《▶≫をもう一度押すとセッションの《THEORETICAL LAP》 理論ベストタイムが表示されます。

《 **OK** 》を押すと≪ step 2 ≫へ移動します。

Step 2 ≪ The LAPS ≫ of the SESSION



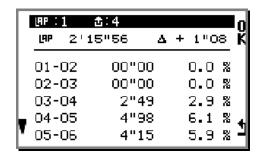
カーソルが最速タイムを自動に指して各ラップ間のバラツキを棒グラフで表示します。棒グラフの上下の差は2秒です。

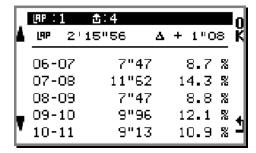
◆ を使用して他のラップに移動することが出来、長押しでスクロールです。

それぞれのラップに、ラップタイム、セッション中のベストタイムとの差、区間タイム、RPM / Speed / T1 / T2 (GPS4 接続時 T3 と T4)の最大/最小値が表示されます。

選択したラップで《OK》を押せば《step3》へ移動します。

Step 3 ≪ RPM ranges ≫





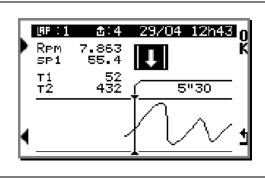
step 3 では、RPM レンジによってエンジンの使用状況を解析します。

1000 回転毎に区切ってラップ中のエンジンの稼働量をタイムと%で表示します。

《▼≫を押すと次の回転領域に移動します。

《 **OK** 》を押すと《 step 4 ≫へ移動します。

Step 4 ≪ Graphic Analysis ≫



(step 2)で選択したラップの更に詳細なデータを解析することが出来ます。

順々に記録されている RPM (+graphic), T° 1, T° 2, T° 3, T° 4, Speed, Gear, etc… を解析します。

◆ を使用して移動して長押しでスクロールします。

《 3 》を押すと《 HOME ≫画面に戻ります。

接続 / ダウンロード

≪ HOME ≫画面でボタン 4 ≪ Visualization race /connection/counters engine ≫を押します。

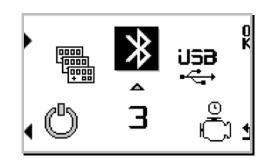


PC に接続する方法は 2 通り有ります:

- Bluetooth
- USB







接続方法(メニュー 3/4)を選択します、 Bluetooth (GPS2 or GPS4 接続時) 又は USB

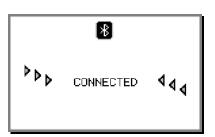
《 VISUALDATA2 》ソフトで ALFANO からデータをダウンロードしたり、Track Manager ソフトでコース 登録を行なえます。





A 接続させるために必要なデータが表示されます。これらの データと≪ SETUP ≫で設定したパスワードを入力します。

接続命令がスタートし接続を開始します



この画面は PC と接続したことを示しています。





USB 接続時にはデータ等の入力は不要です。



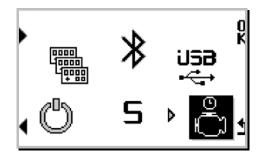
注釈: A4220 を使用して下さい。

エンジンカウンター

≪ HOME ≫画面でボタン 4 ≪ Visualization race /connection/counters engine ≫を押します。







エンジンカウンター (メニュー 5)を選択します。



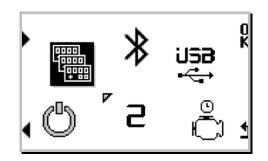
5 つのエンジンの稼働時間を表示します:

- 1 つのエンジンのみアクティブに出来ます、選択した エンジンを 《 HOME ≫画面で確認できます。
- Press on アクティブにしたいエンジンを選択して≪ OK ≫ を押します。
- 選択したエンジンで 1 秒≪ OK ≫を長押しするとメーターが 0 に戻ります。

走行時画面レイアウト

≪ HOME ≫画面でボタン 4 を押します:





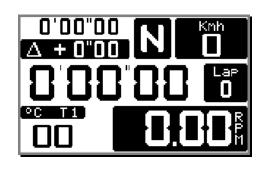
画面レイアウト(メニュー2)を選択します



それぞれのレイアウトにはわかりやすいように番号が付いています。

その番号と一緒に数秒 《 Confirm 》と表示されます、その時にボタン《 Confirm 》を押せば選択となります。 この時以外には《 Confirm 》は表示されません。

走行時画面レイアウト



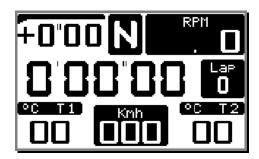
画面《1》

- ベストタイム/ラップタイム/差
- ラップ数
- 温度 T1
- RPM
- 速度
- ギア



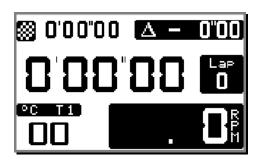
画面《2》

- ベストタイム/ラップタイム/差
- ラップ数
- 温度 T1/T2
- RPM
- 速度
- ギア



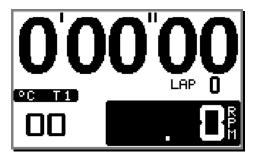
画面 ≪ 3 ≫

- ラップタイム/区間タイム/差
- ラップ数
- 温度 T1/T2
- RPM
- 速度
- ギア



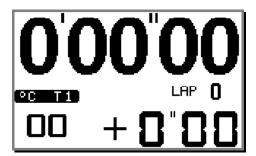
画面《4》

- ベストタイム/ラップタイム/差
- ラップ数
- 温度 T1
- RPM



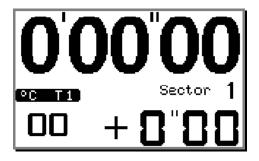
画面 ≪ 5 ≫

- ラップタイム
- ラップ数
- 温度 T1
- RPM



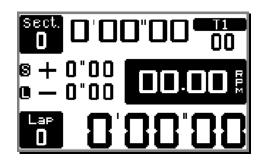
画面《6》

- ラップタイム/差
- ラップ数
- 温度 T1



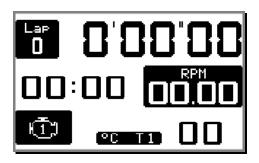
画面《7》

- ラップタイム/区間タイム/差
- ラップ数
- 温度 T1



画面 ≪8≫

- ラップタイム/区間タイム/差
- ラップ数/区間数
- 温度 T1
- RPM



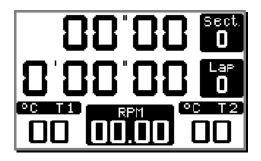
画面《9》

- ラップタイム/エンジン稼働時間
- ラップ数
- エンジン番号
- 温度 T1
- RPM



画面 ≪ 10 ≫

- ラップタイム
- ラップ数
- O2 センサー



画面 ≪ 11 ≫

- ラップタイム/区間タイム
- ラップ数/区間数
- 温度 T1 / T2
- RPM

<u>注釈</u>:温度は、センサーが接続されていれば自動で表示されます。画面で確認できる温度は2つまでです。

もし3つ以上の温度センサーを取付ける場合は、下記の優先順で表示されます。:

- 1) T1 (NTC PROIII EVO)
- 2) T4 (K GPS4)
- 3) T2 (K PROIII EVO)
- 4) T3 (NTC GPS4)

注釈:

コース上で走行中に表示画面は同じボタンで変更することが出来ます。

Power Supply: options and accessories

Batteries

A4019

Alkaline PROCELL 1.5V model « AA/R6 »



A4018

Rechargeable UNIROSS, 2050 mAh Hybrio 1.2V



! Senza effetto memoria!

A4016

UNIROSS charger from 100 to 240V 50/60Hz



A4017

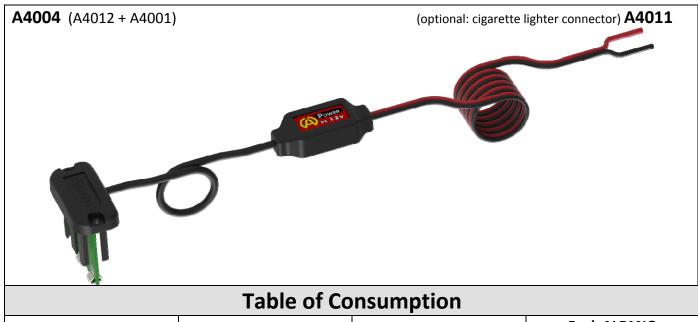
ALFANO Rechargeable Pack 8.800 mAh Li Ion 3.7V (Waterproof) 75x40x40mm Delivered with a 100 to 240V 50/60Hz charger and a case.



Power supply

A4005 (A4013 + A4017)





| Table of Consumption | | | | |
|----------------------|----------|---------|----------------------------|--|
| | Alkaline | UNIROSS | Pack ALFANO Li Ion 3.7V | |
| PROIII-evo * | ххх | ххх | ххх | |
| PROIII-evo | ххх | ххх | хххх | |

(*)With backlight (Power 5)

Table purposes only

メモリー

≪ HOME ≫画面のメモリー項目又は setup メニュー ---> REC. で残りメモリー量を確認で来ます 走行時にはメモリーが残っていなければなりません。

最大コース毎に 99 セッション

全コース合計で最大 327 セッション

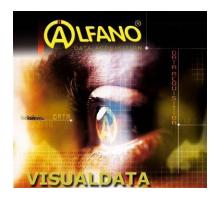
1 セッションで最大 99 ラップ、更に走行を続けると自動的に新しいセッションに移ります 最大ラップタイムは 15 分

重要 注釈:

- メインメニューのメモリーインジケーターが一杯の場合は、残メモリーがほとんど有りません。耐 久レースモードに自動的に移行して最大値/最小値を間隔を置いて記録するようになります。
- メインメニューのメモリーインジケーターが一杯でフラッシュする場合は、残メモリーがまったく有りません。**記録データ削除しない限り新しいセッションに移ることは出来ません。**

VisualData2

Download our software VISUALDATA2 (Windows) available on www.alfano.com

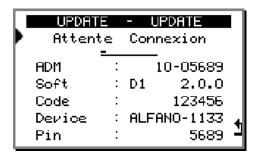


Start the "executable" from your computer and follow the instructions of the VISUALDATA2 manual of installation also available on our website www.alfano.com

Update FIRMWARE

The menu update allows you to upgrade your ALFANO. The updates allow you to correct any problems but also to improve functionality of the product. Use a PC with a Bluetooth device integrated or USB cable.

Enter the menu Update via the menu Setup.





Download the excutable UPDATER and then the different files *.fwr available on our website www.alfano.com
New updates will be continuous available.

Start the "executable" from your computer and follow the instructions of the FIRMWARE installation manual also available on our site www.alfano.com

ATTENTION: During the update, do not remove the batteries

GPS*

* (only with modules or GPS2 GPS4 connected)

Signal GPS

When you turn on the PROIII EVO with its module, wait for the GPS signal. The wait at the time of reception depends on several parameters :

The environment in which the GPS module is located (building, wood, clear sky, etc....)

The cold start or warm start: The GPS receiver acquires the signal faster when used regularly, in fact, the more the GPS is off, the longer the time waiting to receive the signal at the next start, this is due to downloads GPS (ephemeris etc.) when it is off for several days. This waiting time can vary from a few seconds to several minutes.

Number of Satellites

The GPS acquires the actual position from 3 satellites. With more satellites in view, there will be more accurate GPS coordinates and then a more precise timing. We recommend starting with the timing of 8 satellites received or the accuracy of the timing can not be guaranteed.

Date e hour

As indicated in the Setup menu, the satellite gives us the date and GMT time, so you need to set the time zone based on the position of the GPS module in the Setup menu / setting the time and date.

Warranty conditions

All our devices have been subject to in-depth factory tests and are covered by a 24-month warranty against manufacturing defects. The warranty comes into action from the date of purchase. The date of purchase is the date stated on the invoice/receipt given by the seller at the time of sale. The manufacturer undertakes to repair and replace free of charge any parts which have a manufacturing defect during the warranty period. Any defects which cannot be clearly attributed to the material or the manufacturer will be examined at one of our approved after-sales service centers and invoiced depending on the results. The warranty does not apply in cases of device opening, accidental damage, negligence or misuse, inappropriate or incorrect installation or failure to perform the installation in accordance with the instructions contained in the attention note and in events not associated with the rules of operation and use of the device. The warranty will become null and void in cases of repair or handling carried out by unauthorized third parties. Intervention under warranty does not entitle to the device replacement or warranty extension. Intervention under warranty is carried out at one of our approved after-sales service centers or at our head office. In the latter case, the item must reach our establishment postage paid, that is, transport costs shall be paid by the user. The manufacturer undertakes no responsibility for any damage to persons or goods caused by poor installation or incorrect use of the device.

Product modifications

Alfano applies a method of continuous development. Alfano reserves the right to make changes and improvements to any product described in this document without prior notice. No modifications or changes to the product should be done without ALFANO approval.

Damages and responsabilities

The products are used under the customer's sole discretion and risk and therefore damages suffered or caused by the products shall be the customer's responsibility. ALFANO cannot be held responsible for the direct or indirect consequences of wrong use.

Disposal

The device must be disposed with respect for the environment. The chronometer and its accessories contain many plastic parts. When the chronometer or one of its accessories no longer functions, they must be dealt in accordance to the laws of the Country where it is located. Used batteries must be disposed in accordance with the Country's environmental regulations.



Always use batteries and brand quality.

Never leave batteries in the device when not in use within 2-3 weeks to avoid the dissolution of the batteries on the electronics causing irreparable damage.

You lose the warranty in case of leakage of battery acid.



Rue de l'Industrie, 3b – 1400 NIVELLES (BELGIUM)

www.alfano.com