

目录

产品指南		前言(略语·符号定义等).....2 操作上的注意事项(敬请务必遵守).....2~3 配置品清单·选购产品.....4~5 EDFC5控制盒 套装配置品清单 GPS套装 (另购) 马达套装 (另购) 各部位名称及作用.....6~8 控制盒 控制盒配线 驱动单元(序列号记录栏) GPS套装 产品规格·咨询窗口.....9 质保相关.....10 有关质保 产品质保规定 有关质保登录手续
准备	安装	马达.....11~14 马达①~④ 配线.....15~16 前置发动机车辆配线例 电源滤波器·信号转换器·控制盒.....17 驱动单元·GPS.....18 支柱套装.....19~22 致购买支柱套装的客户
	基本内容	基本操作.....23 本说明书中各种操作说明图片 电源ON/OFF·操作锁定.....23
	开始使用前的 注意事项	开始使用前的注意事项(有即刻使用需求的客户必读).....24~28 确认安装 车速信号设置 G值传感器设置 车速单位设置 更改速度及距离的单位(SPEED) 阻尼力调节段数设置 更改阻尼力最大段数(STEP)
操作	基本内容	模式切换方法.....29 手动模式.....30~31 画面显示内容说明 阻尼力调节段数更改步骤 利用内存更改段数时 内存上记录任意段数的方法 表2 内存默认值 自动模式.....32~34 速度控制(S) G控制(G) JERK控制(J) 复合控制(S+G, S+J, G+J, S+G+J) 控制方式内存更改 动作示意 速度模式.....35~36 画面显示内容说明 默认值说明 表3 控制方式默认值 速度反应点 设置值更改方法 G模式.....37~40 画面显示内容说明 默认值说明 表4, 5 控制方式默认值 G反应点 设置值更改方法 JERK模式.....41~44 画面显示内容说明 默认值说明 表6, 7 控制方式默认值 J反应点 设置值更改方法
	选选项画面	时钟·速度·G/JERK显示·TP·纬度·经度·高度·短程里程.....45~46
	设置更改	外部输入·速度信号·G/J OFF·AI·G/J条形图·G/J标度·TP显示/警告...47~49 7段显示·音量·背光源颜色·用户使用颜色.....50 辉度·自动调光器·LCD VIEW·G补正·车速信号·原点调节频率·状态.....51~53 速度单位·最大段数·驱动模式·伸缩单独调节减振器的控制.....54~65
其他		复位.....66 复位后所需设置.....67~68 故障排除.....69~70 模式转换图.....72~73

前言

使用前，敬请先阅读本说明书，熟知各注意事项及安装方法等内容，以便安全使用本产品，充分发挥其功能。另外，安装本产品的车辆上必须携带本说明书，包括转让本产品（含车辆安装状态）时。

有关不遵守本书记载事项而导致的死亡・负伤・事故财物损伤・产品等补偿，我司难以承担任何责任。另外，有关产品脱落及与此相关的作业工时・运费・时间损失・车辆等维修费用，我司亦概不负责，敬请知悉。特别重要：有显示以下标记的文章，操作时伴有危险，因此，请务必按指示操作。

《本文中记载的特别重要的略语・符号的注释》

 **警告**：操作不当，可能导致死亡、重伤及重大事故，具有危险性。

 **注意**：操作不当，可能导致负伤、财物损伤、具有危险性。

《本文中记载的略语・符号的注释》

确认：希望确认的事项

参考：参考事项

：紧固时推荐的扭矩

GPS：装选购的GPS时，才有效的功能。

EDFC5_C

- 安装本产品前，请参照配置品清单(参照第4页)，确认所有零部件是否备齐。
- 本书内容受著作权法保护，禁止擅自刊登相关内容。

操作上注意

＜重要＞敬请务必遵守。



- **本产品显示的车速为参考值。请按照车辆上车速表显示的速度行驶。**
- 请正确安装本产品，不要与道路交通法及相关法令・规定等相抵触。
- 行驶中请绝对不要操作本产品及注视其画面。有可能违反法令，导致意想不到的人身事故。
- 有关本产品安装，由用户承担责任，因此，请务必仔细阅读，在理解的基础上操作。特别是没有拆装维修经验的人员，为了避免故障、事故，防患于未然，请一定要在有指导经验的人员的陪同下进行安装作业。
- 本产品进行安装作业时，请务必在发动机・制动器等冷却后进行。行驶刚结束时，发动机及发动机周边的配管、消声器及制动器周边处于高温状态，有可能导致烫伤，非常危险。
- 请慎重讨论安装位置・安装方法，绝对不要出现脱落或妨碍行驶的情况。安装位置・安装方法不当，可能会导致车辆破损、妨碍行驶、乘车人员发生事故，非常危险。
- 安装作业托举・使用千斤顶顶升时，请务必使用挡块、汽修安全支架等。
- 安装作业结束后，请务必确认驾驶席脚边无任何物品。驾驶席的脚边如有空罐或使用过的工具等，有可能会被卡在制动器踏板下面，造成无法操作制动器等，非常危险。
- 安装・拆除减振器配置品时，请不要使用冲击扳手。如果使用冲击扳手，有时会导致减振器内部螺母松动。脱离时，可能因为内部气体压力导致活塞杆用力飞出，非常危险。

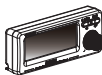
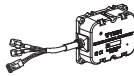
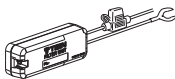
操作上注意

⚠️ [注意]

- 本产品为**12V电源专用**产品，**无法安装到24V等不同电压的车辆上。**
- **马达及驱动单元，有时会因为工作引起高温。在小型迷你面包车后部座位附近安装这些时，要特别注意，不要让乘坐人员(特别是乘坐在后部座位的幼儿、儿童等)误触碰。另外，作业时，也请充分冷却后，再用手触摸。**
- 请绝对不要拆解·加工本产品。不仅会造成性能降低、破损等故障，而且影响产品质保，导致产品无法享有质保服务。
- 本产品是精密仪器，因此，请不要出现掉落、或强烈撞击。受到强烈撞击时，请停止使用本产品。
- 操作作业时，请充分注意各零部件是否有毛刺等。
- 本产品安装伴有车辆内外装饰、以及电装方面的加工、拆除等作业。我司无法承担这些作业造成的财物损害，敬请谅解，并慎重进行作业。
- 因安装本产品，偶尔会对电装品等造成影响。
- 请不要出现接反·错误配线·短路的情况。否则，会导致本产品，甚至安装车辆的电装系统损坏。
- 配线作业时，请一定要从锁芯拔出钥匙等，将主电源处于断开状态，然后拆下电池的负极端子。配线作业中，如果电流流动，可能会短路，较危险。
- 如果拆除电池的负极端子，有内存功能的时钟·音响类可能会消除记忆的内容。作业前，请先确认车辆及各产品的操作说明书，然后再开始作业。作业结束后，也请按各自的操作说明书重新设置。
- 配线请不要出现伤痕·压迫等情况。另外，也不要进行拉伸。否则，可能会出现断线·漏电等。特别是装拆耦合器时，注意不要拉伸配线。
- 请不要在耦合器部插入一字螺丝刀等，会造成端子变形·防水性能降低，还会间接造成破损等故障。
- 使用双面胶时，请使用中性洗涤剂将粘贴部分的污垢、油分彻底擦拭干净。
- 本产品的控制盒主体及驱动单元、电源滤波器，请不要安装在潮湿、多灰尘、阳光直射、加热器排风口、高温、场所及其附近位置。否则，可能会造成外壳变形及误动作。
- 手带电状态接触本产品会造成静电故障，因此，请通过同其他金属接触等，先消除静电后再操作。另外，请定期清扫，不出现灰尘等堆积。
- 急剧的温差会造成本产品出现结露现象。如果在结露状态使用，会造成内部零部件短路等故障。因此，请在完全干燥后，再接通电源。
- 后备箱内装有马达及驱动单元的车辆，行驶中，可能会因为货物移动造成马达及驱动单元损伤，因此，请充分注意。
- 请不要将磁卡等靠近马达。因马达上使用磁石，可能会造成磁卡损坏。
- 请不要在本产品控制盒及驱动单元附近使用手机等通信设备，电脑等电子设备。因为会发出微弱电波，导致误动作。
- 各部拧紧、紧固，请按本书记载的推荐扭矩。
- 使用减振器调整车高时，请务必先拔掉马达侧的耦合器，再调整。如果在耦合器连接状态调整车高，会造成电缆扭曲、断裂。
- 请不要直接用工具夹持减振器的活塞杆螺纹部及滑动部，以免出现夹伤。不要进行不必要的敲击·不要为了使其落下而撞击。如果活塞杆上出现伤痕，可能会划伤油封，导致漏油及伸缩动作不良。
- 日常检查是司机的职责。安装后，请定期确认动作情况·各部是否出现松动，实施拧紧·清扫。长时间(1个月左右)不使用时，请确认动作后，再开始使用。
- 清扫发动机舱(引擎室)内等，使用蒸汽清洗时，请注意不要直接将水洒到马达及驱动单元。否则，会造成故障。马达内部及驱动单元内部侵入水·油等时，请停止使用。
- 本产品保养时，请用干燥的布擦拭。污渍严重时，请用蘸有少量水并拧干的布擦拭。如果使用挥发油、稀释剂类，控制盒及涂装会变质，因此，请绝对不要使用。
- 废弃本产品时，请咨询所管辖的自治体政府或处理厂商。
- 除本书或我司指示外，请绝对不要加工本产品。可能会导致产品性能降低、破损等。
- 安装后刚开始行驶时，请避免急剧的驾驶操作。

配置品清单

●EDFC5控制盒套装(品番EDK04-R6655)配置品清单

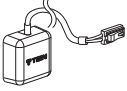
零部件名称		套装品数量	零部号
控制盒单元		1	—
驱动单元		2	EDC01-R6654
马达线缆		4	EDC01-P8026
电源滤波器单元		1	EDC01-P8061
驱动器电源电缆(2m)		1	EDC01-P8024
驱动器电源电缆(LONG・5m)		1	EDC01-P8025
信号转换器 *2		1	EDC01-Q0351
车速信号电缆(橙色)		1	
外部输入1电缆(蓝色)		1	
外部输入2电缆(绿色)		1	
扎带		10	EDC02-P8023
子弹型端子 公		2	
子弹型端子 母		2	
叉型端子		2	
分线接线器 ☆		6	
双面胶		1	
EDFC5专用 六角螺栓(M6)*1		4	SAP44-P8463
操作说明书(本书)		1	—

*1：EDFC5专用六角螺栓(M6)，几乎所有的减振器都需要交换。请务必更换。不交换，有可能对调整部的耐久性造成影响。详情请参照马达安装页(P11)。

*2：维修等购买信号交换器时，随附3个带☆标记的分线接线器。

配置品清单

●GPS套装(品番EDK07-P8022)(另购)

零部件名称	套装品数量	零部号
GPS单元 	1	—
双面胶	1	—

●马达套装(另购)

*表内的数值是个数。

零部件名称 品番	马达KIT品番					
	EDK05-10100	EDK05-10120	EDK05-10140	EDK05-12120	EDK05-12140	EDK05-14140
马达(M10)有保护罩 EDC01-K1466-1	4	2	2	—	—	—
马达(M12)有保护罩 EDC01-K1466-2	—	2	—	4	2	—
马达(M14)有保护罩 EDC01-K1466-3	—	—	2	—	2	4
8mm扳手SST01-F1126	1					
扎带	4					
螺纹锁固剂 (Thread locker)	1					
润滑脂	1					

【有关螺纹锁固剂和润滑脂】(与马达套装(另购)装在一起)

⚠警告

- 液体进入眼睛时，请绝对不要揉眼睛，立即用水洗眼，并接受医生治疗。
- 请保管在婴幼儿接触不到的地方，避免当作玩具使用。
- 请勿食用。

⚠注意

- 有的体质会造成过敏，因此，请不要涂抹在皮肤上。
- 接触到皮肤时，请立即擦拭，用肥皂水和水清洗掉。
- 不得用于其他用途。
- 请不要在有火的地方使用。
- 请避免在阳光直射场所保管。

参考

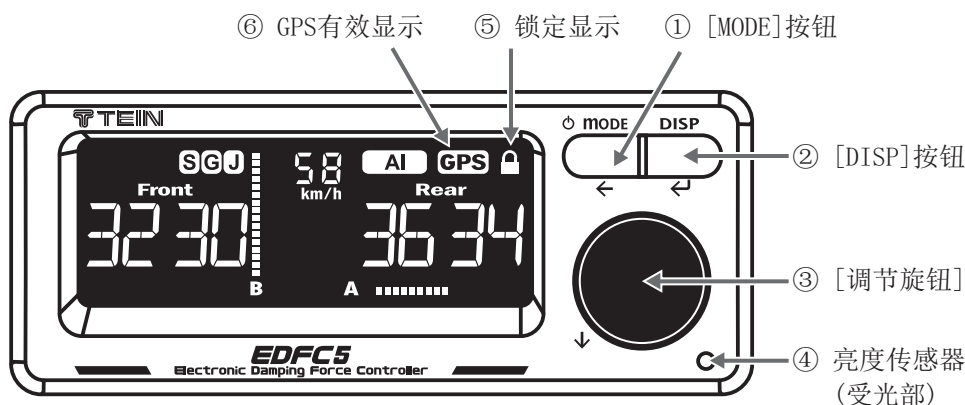
- 如果渗入衣服等纤维类，无法去除。

螺纹锁固剂品质标示
品名：厌氧粘合剂
用途：螺纹防松
成分：合成树脂(100%)
净含量：3ml

各部位名称及作用

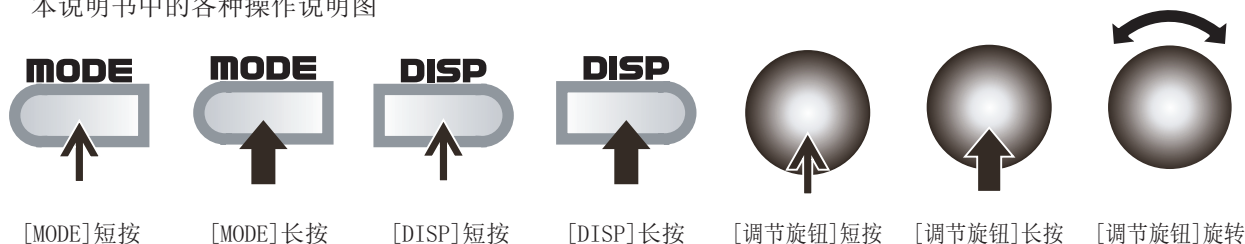
【控制盒】用于阻尼力调节指示(控制阻尼力调节用的马达)。在液晶画面显示马达现在的段数等各种信息。操作装在右侧的按钮和调节旋钮,可进行设置和更改·信息确认。内置G传感器和亮度传感器。

正面

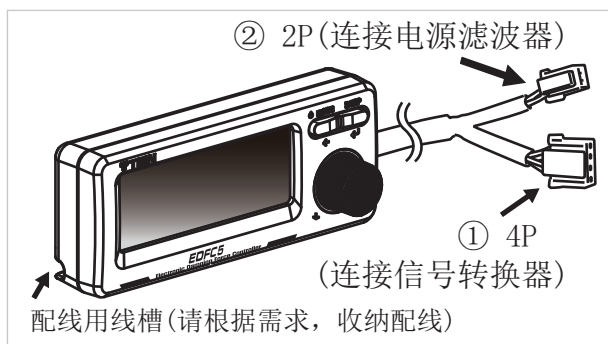


- ① [MODE]按钮 主要用于控制模式的更改及设置操作“返回”。
- ② [DISP]按钮 主要用于显示模式切换及设置操作“完成”。
- ③ [调节旋钮] 通过旋转选择设置项目。主要用于通过按压来“确定”。
- ④ 亮度传感器 调光器(根据周围亮度,自动调整辉度的功能)用传感器。
设置参照操作篇P51“自动调光器ON/OFF”。
- ⑤ 锁定显示 表示无法通过按钮操作的状态。(解除方法:操作篇 P23)
- ⑥ GPS 选购的GPS套装连接中,“亮灯”表示GPS有效,“闪烁”表示GPS无效。

本说明书中的各种操作说明图

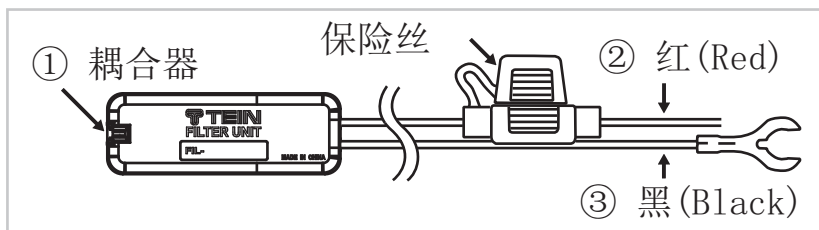


【控制盒配线】连接到电源滤波器和信号转换器。



- ① 4P耦合器 ... 连接信号转换器。 **GPS**
- ② 2P耦合器 ... 连接电源滤波器。
- ⚠ **注意** 2P耦合器配线要特别小心,不要用力过度。
- 参考** 控制盒的背面有配线收纳槽,因此,请根据需求,将配线收纳到控制盒背面的槽中。

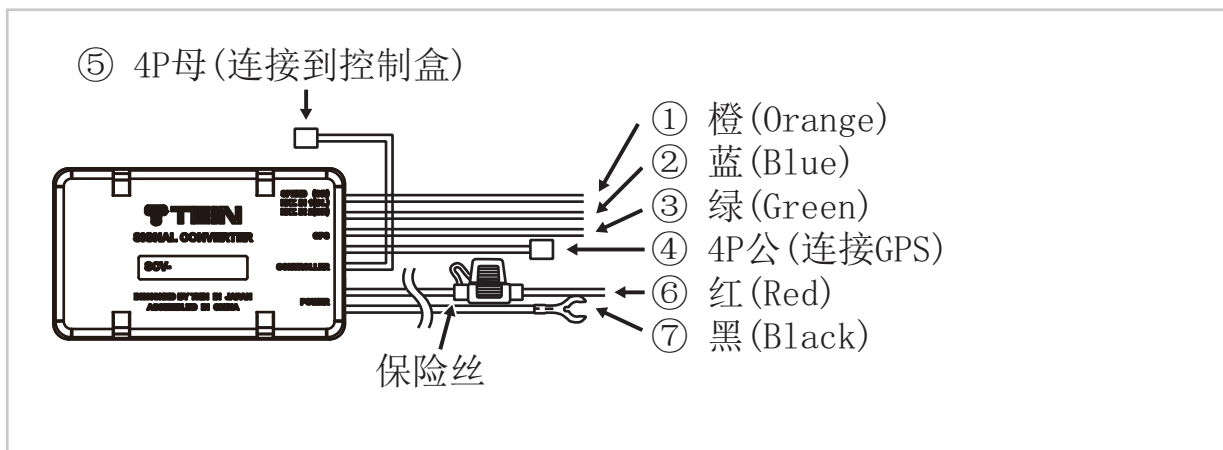
【电源滤波器】连接在控制盒及GPS单元与电源之间的保护回路。



- ① 耦合器 ... 同控制盒的耦合器连接。
- ② 线(红) ... 同配件电源连接。
- ③ 线(黑) ... 机身接地。

各部位名称及作用

【信号转换器】用于接收车辆速度信号，然后传给控制盒。另外，可从外部输入2CH信号。



① 线(橙) 连接到速度信号线。

② 线(蓝) 用于外部输入1。

③ 线(绿) 用于外部输入2。

④ 4P公 同GPS连接。

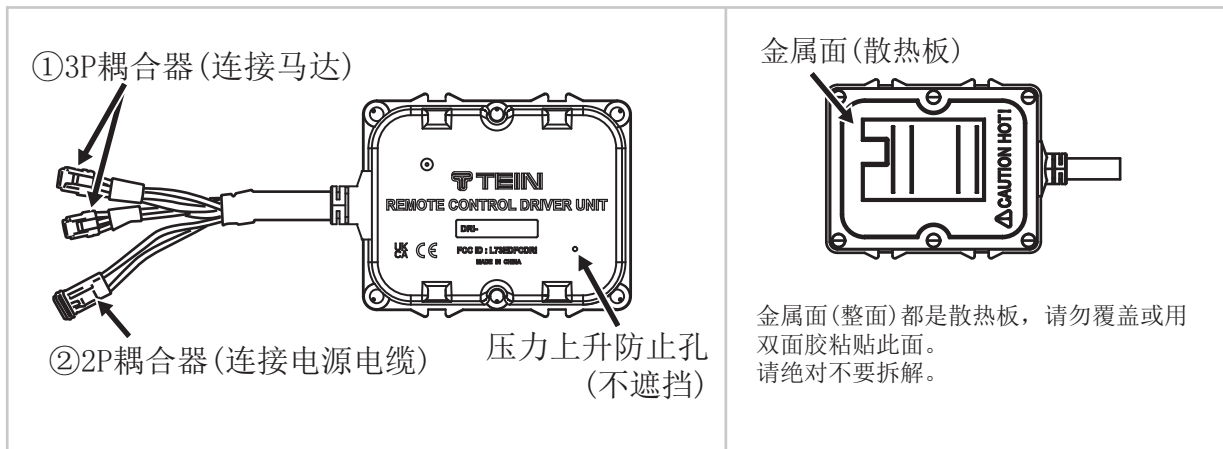
⑤ 4PP母 同控制盒连接。

⑥ 线(红) 同配件电源连接。

⑦ 线(黑) 机身接地。

⚠ **注意** 配线注意力度，不要用力过猛。

【驱动单元】用于从控制盒接收马达(无线)控制信号，驱动马达。各驱动单元持有固定的ID。另外，会将马达的段数及异常报警状态等信息反馈到控制盒。



① 3P耦合器×2个 ... 连接左右的EDFC马达。

② 2P耦合器 同随附电源线连接。

⚠ **注意** 粘贴双面胶时，请避开外板的金属面。因高温，双面胶可能会脱落。另外，金属面因同时也是散热板，这样有可能导致难以散热，出现温度异常报警、动作不良等问题。请不要拆除散热板的固定螺丝，进行拆解。

“TEIN”商标的面上有小孔，此孔是防止压力上升的孔。安装时，请注意不要遮挡。

参考 请将序列号备份到下页的记录栏中。设置时需要。

各部位名称及作用

驱动单元在工厂发货时已经配对(同控制盒特有的识别作业)。为了便于识别,前置用的配套驱动单元的金属面上贴有”FRONT”标签。后置用的未贴任何标识。(参照右图)

将驱动单元安装到车辆时,请记录备份安装场所(车辆前或后)及系列号(驱动器ID)・马达的左右(安装在驱动单元的耦合器Ch1・Ch2哪侧)。

再次设置及排除故障时,需要驱动器ID。

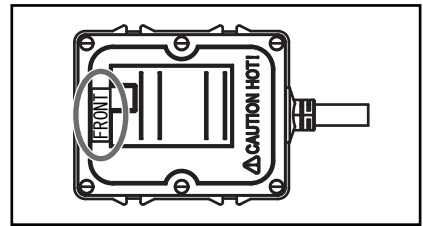
※从驱动单元连接马达的配线标签上有标示Ch1/Ch2。请同时记录各连接到了哪个位置的马达。安装到伸缩同时调节的减振器时,请将Ch1连接左侧马达,

Ch2连接右侧马达。排除故障时,为了在控制盒上确认连接到Ch1/Ch2的左右哪边的马达发生异常,要记录。

例)伸缩同时调节(1支减振器使用1个马达)时,右/左

伸缩单独调节(1支减振器使用2个马达)时,右伸/右缩/左伸/左缩

序列号从左边开始的6位数是驱动器ID。(是0~9数字与A~F字母组合)



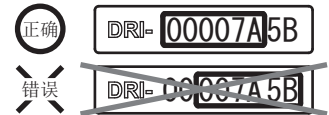
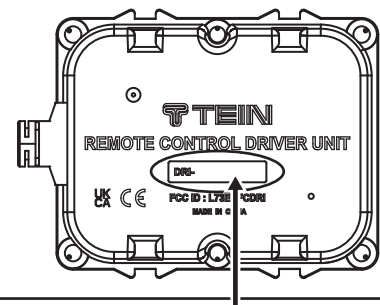
记录栏

	序列号								前后	Ch1	Ch2
	ID						— —				
记录例	0	0	0	0	7	A	5	B	前	左	右
驱动器1											
驱动器2											
驱动器3											
驱动器4											

※ 请记录各驱动器的车辆前后安装位置。

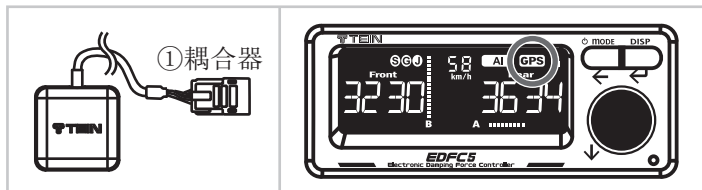
※ 伸缩单独调节时,也可以通过1个驱动单元控制1支减振器的伸缩。
(参照P56 表1)

驱动器ID确认方法



【GPS套装】(另购品) 获取自己车辆的的位置信息,用于通过车速控制阻尼力、显示位置信息。
通过从卫星获取信息,掌握自身位置,算出速度。

GPS



① 耦合器...同信号转换器的耦合器相连接。

接通电源时, GPS变成有效状态前,请尽可能停车等待。

GPS有效时, GPS显示会从闪烁变成亮灯。

参考 GPS在接收到4个以上的信息后,才会变成有效。通常, 接通电源后需要30秒~1分钟, 才会变成有效。

另外, 如果在接收到有效卫星信息之前, 启动行驶车辆, 有时会出现接收卫星信息需要很长时间。

根据车辆行驶场所的周边环境, 有的地方难以或无法接收到GPS卫星的电波。

GPS (Global Positioning System)全球・定位・系统。利用能测量地球上现在位置的系统, 通过安装此单元, 可以检测出自己车辆的位置信息, 显示通过各种控制及GPS获得的信息。

产品规格

- 产品名称：EDFC5
- 使用目的：室内调节减振器阻尼力
- 使用车种：我司指定车辆及安装减振器的车辆(DC12V负极接地车辆)
- 使用条件：车辆停止状态
- 电力消耗(控制盒)：配件电源OFF时，0mA、配件电源ON时(GPS无)50mA、
配件电源ON时(有GPS)120mA。
- 电力消耗(每1台驱动器)：马达驱动时3A、连接常电电源后待机时1.5mA。

万一製品に不具合があった場合や本書内で
ご不明な点がありましたら弊社までご連絡下さい。

お客様お問い合わせ先

【株式会社 ティン】

〒245-0053 神奈川県横浜市戸塚区

上矢部町3515-4

TEL : 045-810-5501

Customer service for Japan, Asia,
Middle East, Russia and Africa

TEIN, INC.

3515-4 Kamiyabe-cho, Totsuka-ku,
Yokohama-shi, Kanagawa 245-0053, Japan

Phone : +81-45-810-5501

Customer service for North, Central
and South America

TEIN U. S. A. , INC.

9798 Firestone Blvd. Downey, CA

90241 U. S. A.

Phone : +1 (562) 861-9161

万一产品出现问题或对本书内容有不明确之处，
请联络本公司。

天御远东国际贸易（北京）有限公司

地址：广州市花都区新华街镜湖大道8号

国光工业园1号门外展厅2-8号

电 话：+86 (20) 2860 6990

Customer service for UK

TEIN UK LIMITED

Unit 7 Avant Business Centre,

Denbigh West Industrial Estate

Milton Keynes MK1 1DL United Kingdom

Phone : +44 (0) 1908 632 861

Customer service for Europe

TEIN EUROPE sp. z o.o.

Ul. Wrzesinska 70, 62-025 Kostrzyn, Poland

Phone : +48 (61) 872 52 12

Customer service for Oceania

TEIN AUSTRALIA PTY LTD

Unit 37, 53 Jutland Way, Epping VIC 3076

Australia

Phone : +61 (0) 3-9008-4548

Customer service for Thailand

TEIN Sales (Thailand) Co., Ltd.

456 Moo 2 Debaratana KM 13 Road,

T. Rachathewa, A. Bangplee,

Samutprakarn 10540, Thailand

TEL : +662-126-0375

【有关质保】

1. 本产品的产品质保服务是指按照我司产品质保规定，已登录质保的客户、产品、在质保期内，依照本产品使用说明书记载的警告及注意事项正确安装，在正常使用状态下，因制造方面的原因导致的故障，我司承诺对其产品进行免费修理或更换。因此，质保登录手续完成后，这并不是用来限制客户法律上的权利的。另外，出现任何一种符合免除产品质保规定的情形，即使在质保期内，也将视为质保对象之外，敬请知悉。
2. 虽然我司对产品目录力求万无一失，但是，万一有印刷错误等问题时，我司难以承担任何责任，敬请谅解。
3. 我认为有必要修订产品质保规定时，享有不提前通知，自行修改的权力。该规定中有质保相关内容更改时，将根据修改后的内容进行质保。
4. 因本产品原因产生附带伤害(车辆电装机器等故障、火灾、其他所有事故)以及汽车无法使用造成的损失等，我司难以提供任何保证。另外，有关上述内容产生的所有费用(拆装费用・相关作业费用・运费・与之相关的直接及间接损失、损害)，我司难以承担任何责任，敬请知悉。

【产品质保规定】

本产品是客户正常使用状态下，万一出现故障时，将按照下述质保规定进行免费修理或更换。

1. 质保期：产品购买之日起三年。
2. 符合下列情形之一，即使在质保期内，也会变成有偿修理、有偿更换。

有偿修理情形

- 客户自身或安装厂商、修理厂等对产品进行改良、改造时。
- 因产品落下、事故、天地异变等自然灾害造成损伤・产品故障，因异常电压或使用指定外电源等造成的故障・损伤，因阳光直射等造成的控制盒变形及LCD损伤。
- 产品拆装时产生的涂装脱落等外观损伤。
- 违反使用说明书记载的警告及注意事项等。以及错误安装时。
- 因与其他公司悬架系统相关产品配套使用产生的损伤、产品故障。
- 受客户委托，实施产品性能确认等要求作业。
- 包括海水、融雪剂等附着、锈蚀等损伤、产品故障。
- 质保期后老化造成的性能降低、损伤、产品故障等。

质保范围外的情形

- 产品特性上的声音(马达工作声音等)。
- 用于竞技、环境恶劣路面、沙石地等行驶时。
- 未登录质保时。
- 与我司改良后的产品进行比较时。
- 产品拆装费用、相关作业费用、运费、相关产生的直接及间接损失、损害。
- 与该产品故障、动作不良相关，产生的本产品以外的损失、损害。
- 因其他公司的引擎盖及安装其他公司的顶巴，导致的马达干涉故障等。
- 紧固马达扭矩超过指定的拧紧扭矩，导致马达破损时。
- 因产品目录、使用说明书等我司印刷物错误造成的情形。
- 我司修订产品质保规定造成的情形。

【有关质保登录手续】

- 请手边准备好本书，从以下网页办理产品质保服务登录手续。

■ 用户登录用网页

<https://www.tein.co.jp>

- 未持有电脑、手机的客户，请直接到我司客户服务中心咨询。

〒245-0053 神奈川県横浜市戸塚区上矢部町3515-4

株式会社天御 客户服务中心 用户登录系

TEL 045-810-5501 FAX 045-810-5502

■ 注意事项

※如果客户登录信息不完善、或有错误等，有时无法享受产品质保。

※我司因提供质保服务检查产品等时，质保登录号需要同产品一起检查。

※登录方面如有不明之处、或希望登录等时，敬请联系我司客服。

安装 马达①

〈安装～使用流程〉

①安装马达→②控制盒电源配线→③前后驱动单元电源配线→G设置。

有关本产品的安装方法，将按此顺序依次进行说明。 (马达) ・ (配线) ・ (电源滤波器) ・

(信号转换器) ・ (控制盒主体) ・ (驱动单元) ・ (GPS套装(另购品))

确认 这些零部件不可立即安装到车辆，请提前确认各零部件的说明・安装方法。(P11～22)

马 达

● 将六角螺栓同随附品进行交换。(有的结构不需要交换。(参照图4))

● 安装马达。

在减振器与弹簧・上部塔顶装配好的状态下，安装马达。马达安装后，因顶部螺母无法拧紧，因此，请务必按指定的扭矩拧紧后，再开始作业。另外，减振器已安装在车辆的状态下，难以作业时，有时从车辆拆除能高效率安装。届时，将减振器安装到车辆的时候，请注意不要对马达造成撞击。



图1

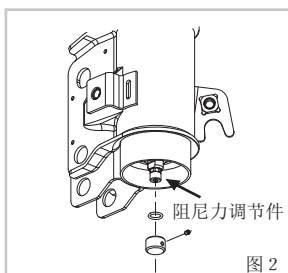


图2

阻尼力调节件位于减振器上侧。(图1)

一部分单筒倒立式(MONOFLEX等支柱式)减振器，阻尼调节件位于减振器下侧。(图2)

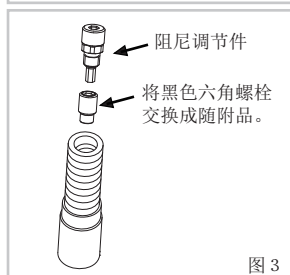


图3

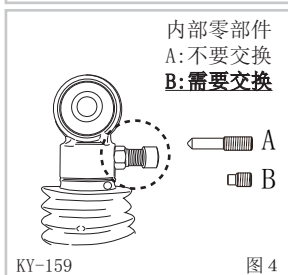


图4

如图3所示，阻尼力调节件的里面有黑色螺栓，因此，请将其同随附的EDFC5专用品进行交换。

但是，如图4所示，有关阻尼力调节件在侧面的结构，有的类型无需更换六角螺栓。

请确认图4圆圈符号所示位置的内部零部件的形状。具体内容，请拆解作业时，参照下页步骤2・3。

A: 不要交换 B(同包装品和同形状): 需要交换。

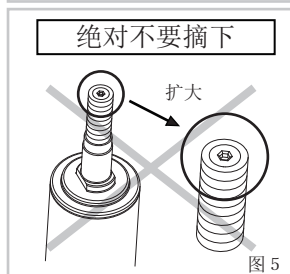


图5

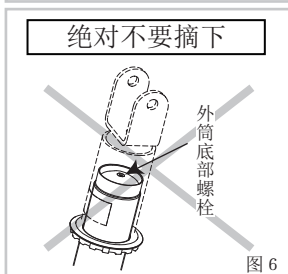


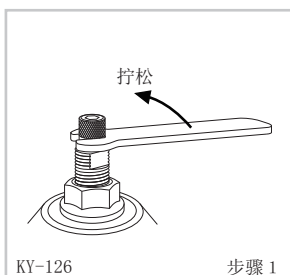
图6

警告 单筒式减振器(MONOFLEX等)的一部分产品，请绝对不要摘下插入式顶部螺栓(图5)、外筒底部螺栓(图6)。注意不要将其当成六角螺栓，误拆除。误拆可能导致封入减振器的气体泄露、部品飞出，非常危险。

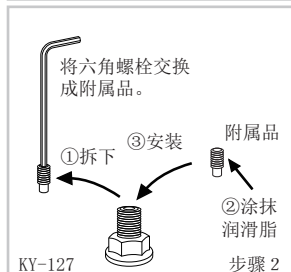
准
备



图 7



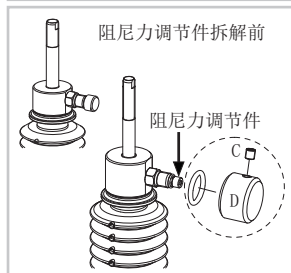
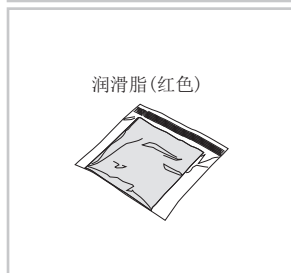
步骤 1



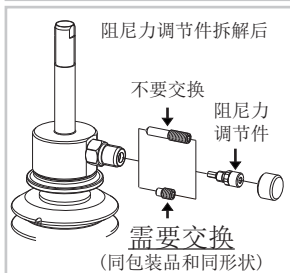
步骤 2



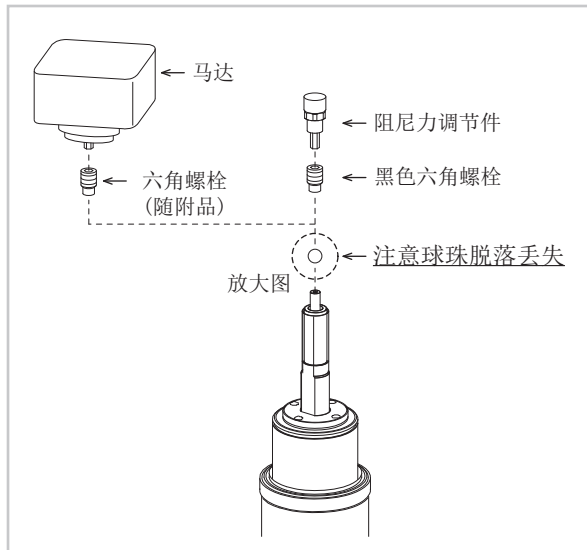
步骤 3



阻尼力调节件拆解前



阻尼力调节件拆解后



准备马达套装上随附的8mm扳手。准备3mm宽的六角扳手或减衰力调节工具(阻尼力调节工具)。(图 7)

1) 使用8mm扳手, 拆下阻尼力调节件。(步骤 1)

2) 取出阻尼力调节件里面的六角螺栓。在本产品随附的六角螺栓的螺纹部涂上马达套装随附的润滑脂(红色)。将六角螺栓安装到轴顶部。(步骤 2)

3) 六角螺栓请仔细拧到轴顶上面。(步骤 3)

确认 请不要在拆下六角螺栓的情况下, 将减振器倒置。否则, 可能会导致内部零部件脱落。

拆下的零部件请务必妥善保管, 因为还会再次使用。

参考 润滑脂可用市场流通的钼润滑脂代替。

步骤 2 · 3 补充

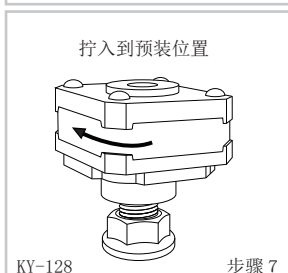
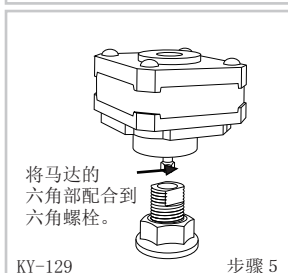
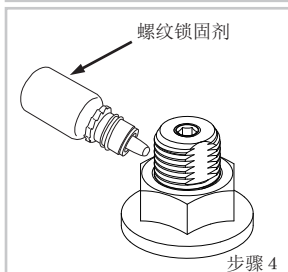
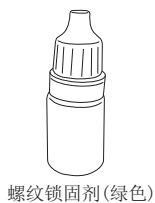
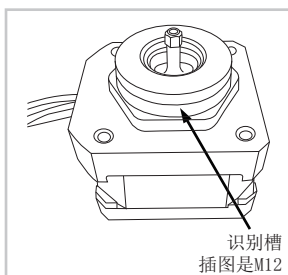
当阻尼力调节件是在侧面的结构, 同包装品和同形状是短的**类型的六角螺栓时**, 需要交换。

阻尼力调节件在阻尼力调节旋钮(D)的内部, 看不见。

首先, 用六角扳手拧松固定D的止动螺丝(C)对边1.5mm, 然后拆下D。拆下D即可看到阻尼力调节件, 因此, 之后请同步骤 1 · 2 一样, 拆下阻尼力调节件, 将六角螺栓同随附品进行交换。

确认 请务必妥善保管拆下的零部件, 因为再利用时需要。

注意 有的车种, 在图示位置(六角螺栓的下面)有球珠。安装需另购的EDFC马达, 要求更换六角螺栓时, 请注意不要让球珠脱落。



请确认减振器的轴的螺纹尺寸是否同马达的螺纹尺寸相同。马达套装里的马达，有时前置和后置存在尺寸差异。

参考 马达的螺纹尺寸识别，通过轴侧外壳的识别槽来区分。

(M10：槽无 M12：槽1个 M14：槽2个)

马达套装中有随附小瓶装的螺纹锁固剂，使用前，请充分摇晃(约10回)，使其中液体混合。

4) 在轴螺纹部外侧涂抹适量的螺纹锁固剂。(步骤 4)

注意 请注意不要让螺纹锁固剂进入到六角螺栓·轴顶部的内螺纹部。这样会导致六角螺栓无法转动，其功能无法发挥作用。

5) 将六角螺栓和马达轴的六角部配合后，插入。(步骤 5)。

6) 在手持马达的状态下，用一字螺丝刀将马达中心部的轴向右旋转3圈。(步骤 6)。

注意 马达轴等做得非常精密。在预装拧入作业时，请仅用指尖很轻的力度拧入。如果施加力度过大，可能会造成零部件损坏。

7) 请将马达拧入到预装紧固位置，直到固定。(步骤 7) 马达轴虽然是同马达一起旋转，但是，如果旋转马达的手感到沉重费劲时，请用一字螺丝刀将马达轴向右旋转2圈后，再次将马达拧入。

8) **请按规定扭矩将马达正式拧紧。**

(图示无)大致标准是距预装紧固位置约10度左右。

3N·m (0.3kgf·m, M5小螺丝紧固扭矩程度)

注意 正式拧紧时，在马达核心部(侧面褐色部分)，请不要用工具等施加力。有可能造成马达破损。

从预装紧固位置，如果按12N·m(约45度)以上来正式拧紧，马达有可能会破损。

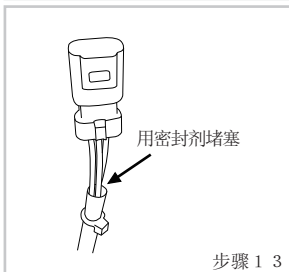
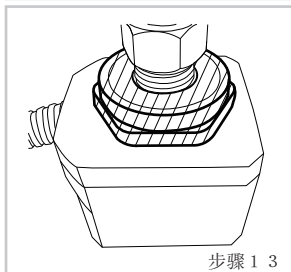
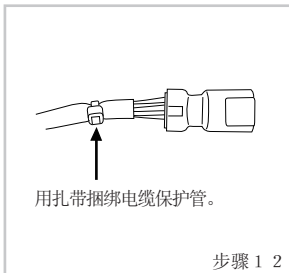
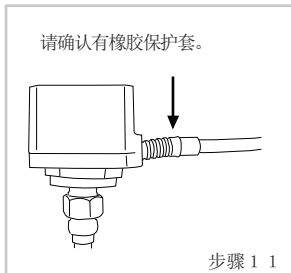
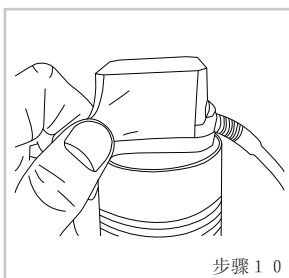
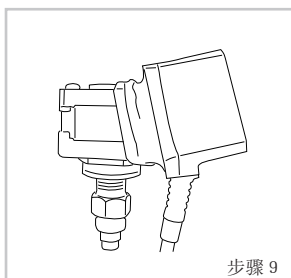
9) 正式拧紧后，请使用一字螺丝刀向右旋转1圈，向左旋转1圈，确认马达轴能顺畅旋转。(步骤 8)

确认 正式拧紧后，马达轴旋转确认时，如果不变顺畅，考虑可能是装配不良及零部件受损。请再次拆解，确认后重新组装。

在以下类型减振器上安装马达时，需在安装橡胶保护套的环节重点进行防水处理。请熟读安装步骤后，再进行安装作业。
 马达若放置在行李舱或室内等接触不到水的地方，则无需做防水处理。

<要做防水处理的减振器类型>

- 即使在发动机舱(引擎室)内，行驶时或洗车等时，水或者灰尘会接触到马达时。
- 单筒倒立式减振器(MONO FLEX等支柱式)，马达安装在减振器下侧时。
- 埃尔格兰德(君爵)的后轮等、轮胎附近安装马达时。
- 伸缩单独调节式减振器(SUPER RACING DAMPER等)，马达安装在减振器下侧或安装在附筒时。



10) 请安装橡胶保护罩。(步骤9)

如果在橡胶保护罩的口边涂抹少量的防锈喷雾(RUST PROOF)或润滑脂，橡胶保护罩会变得容易安装。

11) 安装橡胶保护罩时，保护罩口边卷起、偏向一侧时，将保护罩的四角拉伸、放开2~3回，可以调整保护罩的形状(步骤10)。

确认 如果强力拉伸橡胶保护罩，可能会破损，因此请小心处理。

12) 安装时，不要让橡胶保护罩与马达之间出现间隙。在电缆保护管上套上橡胶保护套。(步骤11)

13) 电缆保护管的耦合器附近，请用扎带捆绑固定。(步骤12)

注意 橡胶保护套同马达之间有缝隙，或者保护管未用扎带捆绑时，可能会浸入灰尘或水，导致马达寿命变短、出现损伤。

14) 安装在马达直接接触水的场所时，请涂抹密封剂。涂抹位置是步骤13的斜线部以及步骤14的电缆保护管的口边。

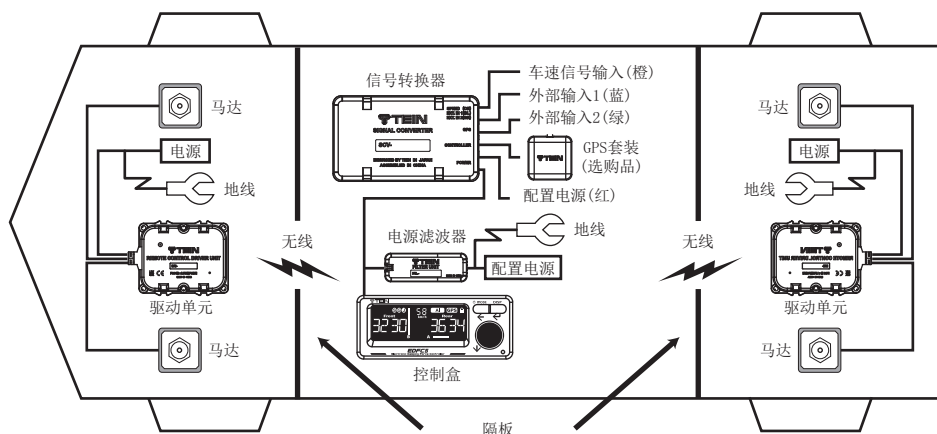
注意 密封剂请使用信越硅胶密封胶45同等品。

配 线

- 电源请从即使万一发生故障，也不会影响行驶的位置引出。
- 控制盒(电源滤波器)以及信号转换器的电源，请务必使用配置的电源。
- 驱动单元可以使用配置的电源，也可以使用常电的电源。
- 信号转换器即使不连接，也可动作。

另外，也可以不使用信号转换器，直接将GPS(选购)连接到控制盒。

本产品的配线图，如下图所示。



注意 为了防止意外短路，配线作业时，请务必先拆下蓄电池的负极端子，然后再开始作业。所有配线作业结束后，再连接蓄电池的负极端子。

各零部件的电源，请从即使点烟器等万一发生故障，也不会影响行驶的位置引出。

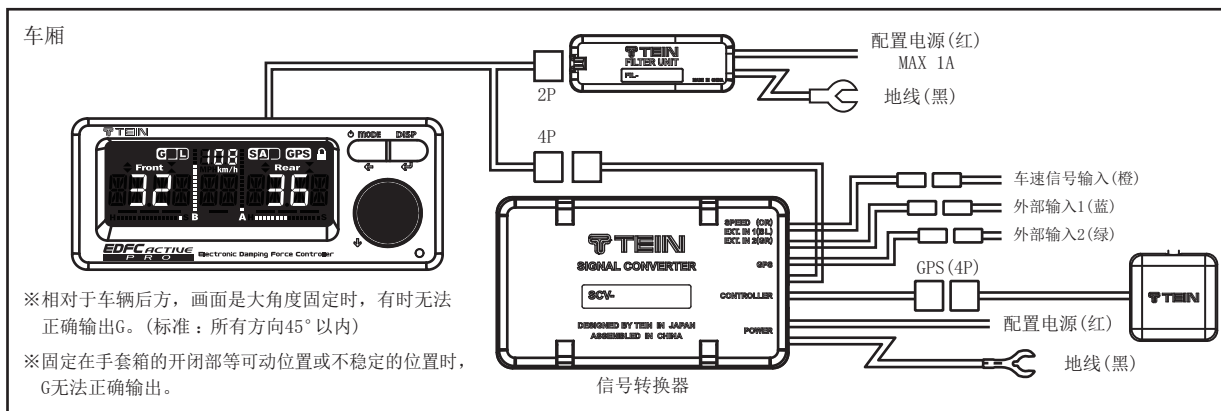
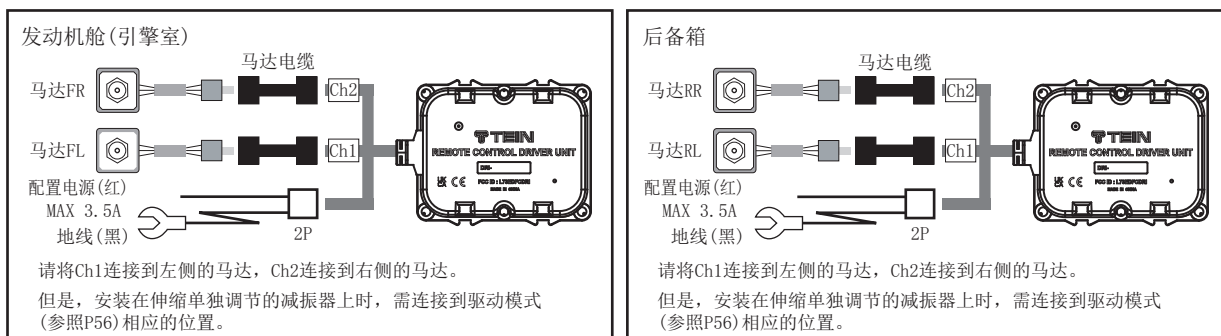
电源滤波器(控制盒·GPS用)电源，请务必使用配置的电源。

如果使用常电的电源，蓄电池会短时间电量用完。

驱动单元的电源可以使用常电的电源或者配置的电源，这两种都可以使用。

(驱动单元在不运行时会自动休眠，因此，待机电流微弱。)

车辆是前置发动机的配线示例



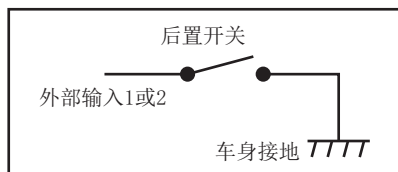
1. 电源滤波器

同控制器的耦合器 (2P) 连接。

- 配置电源 (红线)
请使用分支连接器，从点烟器等有足够容量的配置电源来连接。
- 地线 (黑线)
地线接地请避开涂装面，确实连接到金属部电镀过的位置。

2. 信号转换器

- 同控制盒的耦合器 (4P) 连接。
- 配置电源 (红线)
请使用分支连接器，从点烟器等有足够容量的配置电源来连接。
- 地线 (黑线)
地线接地请避开涂装面，确实连接到金属部电镀过的位置。
- 连接车速信号输入。
请使用分支连接器，从车辆的车速信号线连接。
- 连接外部信号输入1及外部信号输入2。
外部信号输入，请连接到停车制动信号等ON时，信号会变成0V的信号线 (无电压接点输入信号线)。利用后置开关时，请参考图安装。开关ON (闭合) 时，认为外部输入是ON。
- 连接GPS (选购) 时，同4P耦合器连接。
- 不使用的外部输入线的前端，请缠绕塑料胶带 (绝缘胶带) 等，进行绝缘。



注意

未绝缘时，外部输入可能会被认为是ON，出现工作动作错误，例如：马达擅自动作等。

3. 前后驱动单元

前页的安装示例就是一例。马达的位置因车辆结构不同而有所差异，驱动单元及配线类，请根据实际安装车辆，安装在合适的位置。

电源线有长款和短款2种。

请结合安装位置，分开使用。(设计时考虑前轮用短的。)

- 12V电源线 (红线)
配置电源 (车辆钥匙联动) 和常电电源 (蓄电池直接连接)，两种皆可使用。使用常电电源时，1台驱动器的待机电流大约为1.5mA。
- 地线 (黑线)
地线接地请避开涂装面，确实连接到金属部电镀过的位置。



注意

如果从电流容量小的配线，获取配置电源，就无法获得足够的功率来运转马达，不仅无法发挥产品本身的功能，有时还会对车辆电装品造成不良影响。

确认

请务必记录好前后驱动器的ID (参照P8)。另外，因工厂发货时，产品配对已完成，因此，在控制盒设置的前后ID，请同驱动器ID保持一致 (参照P8，24)。

4. 同马达连接

- 请确实连接马达侧的连接器和驱动器的耦合器。
- 请使马达电缆在一定程度上有富余，并用随附的扎带固定耦合器。
- 驱动单元可以不使用马达电缆，直接同马达的耦合器连接。



注意

请充分注意，不要因悬架的动作使马达配线出现拉伸。特别是Ft支柱式车辆，要充分考虑操舵时的情况，使配线留有富余。否则，有可能出现断线・短路。

- 另外，请定期修正配线的状态。如果配线出现扭曲、缠绕到马达，请拆下耦合器，修正配线。
- 减振器调节车高时，请拆下耦合器。否则，可能导致断线・短路。
- 使用时，请不要让弹簧闲置乱动。担心活塞杆旋转，配线可能会缠绕到马达。

确认

有Ch1和Ch2。请务必在P8的记录栏上，记录连接到哪个位置的马达。在排除故障等时使用。

伸缩单独调节 (SUPER RACING DAMPER等)、单侧的减振器伸缩，通过1个驱动器控制时，请将伸连接到Ch1，缩连接到Ch2 (参照P56表1)。除此以外，请将Ch1连接到左侧马达，Ch2连接到右侧马达。

电源滤波器

请使用双面胶等牢固固定电源滤波器。



注意

- 请不要将电源滤波器安装在潮湿、灰尘多场所、阳光直射场所、加热散热器出风口等高温场所及附近。否则，会导致错误动作。

参考

- 粘贴双面胶的表面，请使用中性清洗剂，充分擦拭，去除脏油分。

信号转换器

请使用双面胶、扎带等牢固固定信号转换器。



注意

- 请不要将信号转换器安装在潮湿、灰尘多场所、阳光直射场所、加热散热器出风口等高温场所及附近。会导致错误动作。

参考

- 粘贴双面胶的表面，请使用中性清洗剂，充分擦拭，去除脏油分。

控制盒主体

请用双面胶等将控制盒主体安装、固定在操作方便、易于查看的心仪位置及方向。
另外，为了在行驶中控制盒自身不摇晃，请牢固固定。



警告

- 请慎重讨论安装位置及安装方法，绝对不要出现脱落及妨碍驾驶。错误的安装位置及安装方法，可能会导致车辆破损及妨碍驾驶，非常危险。



注意

- 请不要将控制盒主体安装在潮湿、灰尘多场所、阳光直射场所、加热散热器出风口等高温场所及附近。否则，会导致错误动作。
- 控制盒没有固定牢固时，G数值有时会变得不稳定。这样可能导致机器及悬架系统的寿命受影响。
- 请不要安装在手机、Bluetooth、无线LAN等通信设备附近。有时可能会导致误动作。

参考

- 粘贴双面胶的表面，请使用中性清洗剂，充分擦拭，去除脏油分。
- 相对于车辆后方，画面是大角度固定时，有时无法正确输出G。(大致标准：45°以内)
- 根据控制盒安装位置・角度，有时难以读取液晶文字。这时，请调节液晶的视野角度(参照P51「LCD VIEW」，选择2种视野角度中容易查看的)。

驱动单元

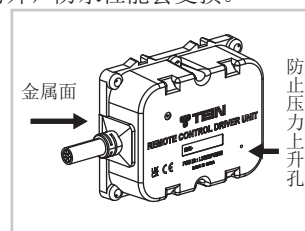
- 确认驱动单元金属面的“FRONT”识别标签，将有“FRONT”标签的单元安装在前面。
- 驱动单元用的电源推荐配置电源(常电电源也可以利用，但是，请确认P16的“3. 前后驱动单元”)。
- 请不要堵塞驱动单元的金属面(兼具散热板功能)。
- 请避免将驱动单元安装在高温的环境(发动机舱(引擎室)内的热源及热量积聚·阳光直射等环境)。根据车辆种类，有的发动机舱(引擎室)的结构，容易热积聚，难以散热。其中一列，在隔板侧，特别是支柱式后侧容易热积聚。

⚠ **注意** · 请不要将驱动单元安装在潮湿、灰尘多场所、阳光直射场所、加热散热器出风口等曝晒高温场所及附近。否则，会导致错误动作。

- 驱动单元通过扎带或双面胶等牢固固定。
- 动作时有时会引起高温。接触前，请充分冷却后，确认安全的基础上再作业。
- 使用双面胶时，请不要粘贴在壳体的金属面。
- 驱动单元请不要用金属覆盖。会无法接收无线信号。
- 请不要拧松或拆下驱动单元金属面的固定螺丝。否则，会导致故障。另外，防水性能会受损。

确认 · 驱动单元的序列号，请记录到本书P8。

参考 · 粘贴双面胶的表面，请使用中性清洗剂，充分擦拭，去除脏油分。
· 发动机舱(引擎室)内根据车辆种类有所不同，结构上有容易热积聚、难以散热的位置。例如，从支柱式塔顶的后方到隔板，有容易热积聚的倾向。相反，很多车辆在灯的下部等位置，不会引起高温，请将此位置作为安装驱动单元的参考位置。



安装示例(驱动单元)

好的示例



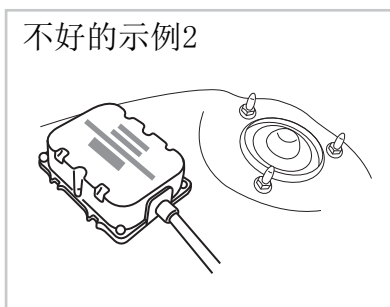
避开防止压力上升的孔，用双面胶粘贴、固定在车辆侧的平面部。

不好的示例1



用扎带固定到加强杆上。(因没固定好会移动)(安装到能牢固固定的位置时，没有问题)。

不好的示例2



金属面粘贴双面胶固定。(因为会变得无法散热)

GPS套装(选购品)

GPS 安装作业要点，如下所示。

- GPS牢固粘贴在前窗下的仪表板上。
- GPS配线在固定主体前，请确认是否能到达过滤单元的耦合器位置。

⚠ **注意** · 请不要将GPS安装在潮湿、灰尘多场所、阳光直射场所、加热散热器出风口等高温场所及附近。会导致错误动作。

- GPS套装未进行防水处理。请务必安装在室内环境好的位置。

确认 · 请将包装里随附的的序列号标签，粘贴到本书里纸的GPS栏。

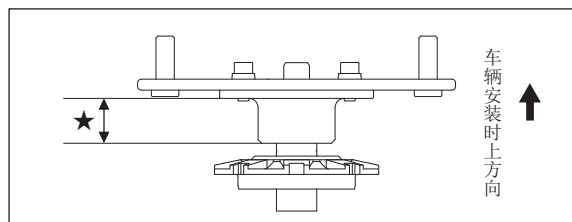
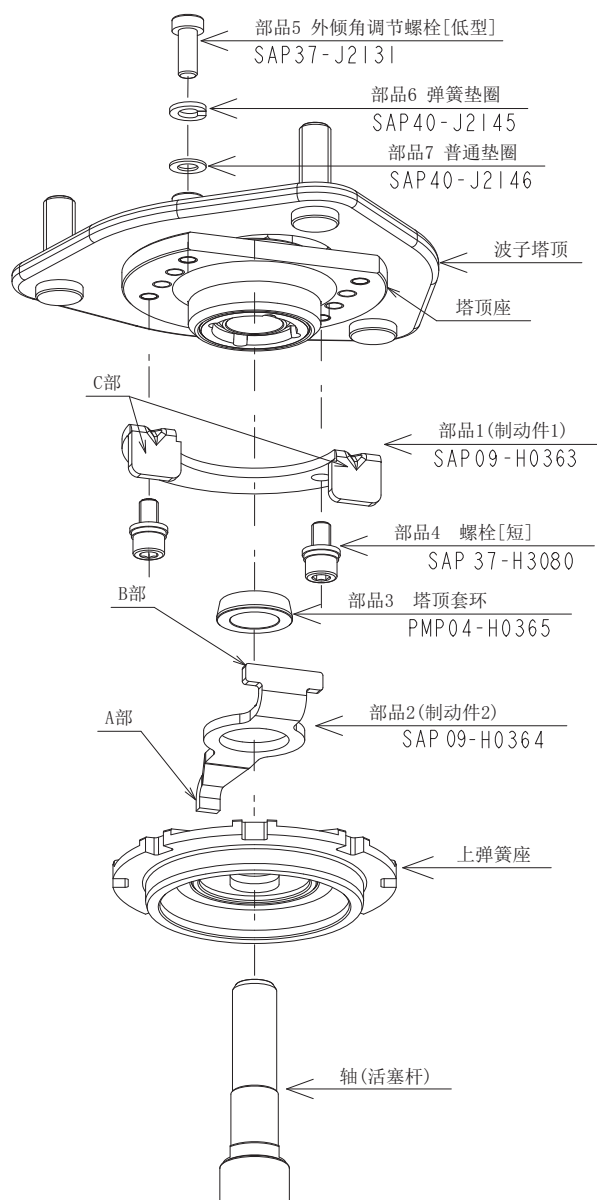
参考 · 粘贴双面胶的表面，请使用中性清洗剂，充分擦拭，去除脏油分。
· 根据行驶场所的周边环境，有的场所难以或者无法接收到GPS卫星的电波。

安装 支柱套装(选购)

原厂(STD)塔顶及强化橡胶塔顶等不需要支柱套装。

●致购买支柱套装(EDK06-K4474)的客户

塔顶座高度(右图★部)
未滿24.0mm时



【使用零部件】

- | | |
|---------------------|-----|
| 1) 部品1(制动件1) | ×2个 |
| 2) 部品2(制动件2) | ×2个 |
| 3) 部品3(塔顶套环) | ×2个 |
| 4) 部品4(螺栓[短]M6×1.5) | ×4个 |
| 5) 部品5(外倾角螺栓[低头]) | ×8个 |
| 6) 部品6(弹簧垫圈) | ×8个 |
| 7) 部品7(普通垫圈) | ×8个 |

【组装步骤】

- 1) 使用KIT随附的螺栓安装部品1(制动件1)。
 - ※ 通过波子塔顶里侧的螺纹孔，使用各列两端的4个位置中的2个位置固定。
 - ※ 现状未有空余时，请将外倾角调节用螺栓向里侧移动一个位置。请同部品5(外倾角螺栓[低头])、部品6(弹簧垫圈)、部品7(普通垫圈)进行交换。
- 2) 将部品2(制动件2)安装到上弹簧座。
 - ※ 请将突起部A配合到上弹簧座的开口部(扳手用槽)。
 - ※ 孔部放入上弹簧座的上部的突起部。
- 3) 将在2)组装好的上弹簧座同轴进行组装。
 - ※ 轴的开口部与上弹簧座的开口部对齐。
- 4) 放入部品3(塔顶套环)。
 - ※ 直径小的一方在上侧。
- 5) 组装波子塔顶。
 - ※ 组装时，注意将部品2(制动件2)的突起B部收纳到部品1(制动件1)的C部(没有安装螺栓的一侧)。
- 6) 拧紧塔顶螺母，组装结束。

部品4、5拧紧扭矩

☑ 16.7 ~ 18.6 N·m (1.7 ~ 1.9 kgf·m)

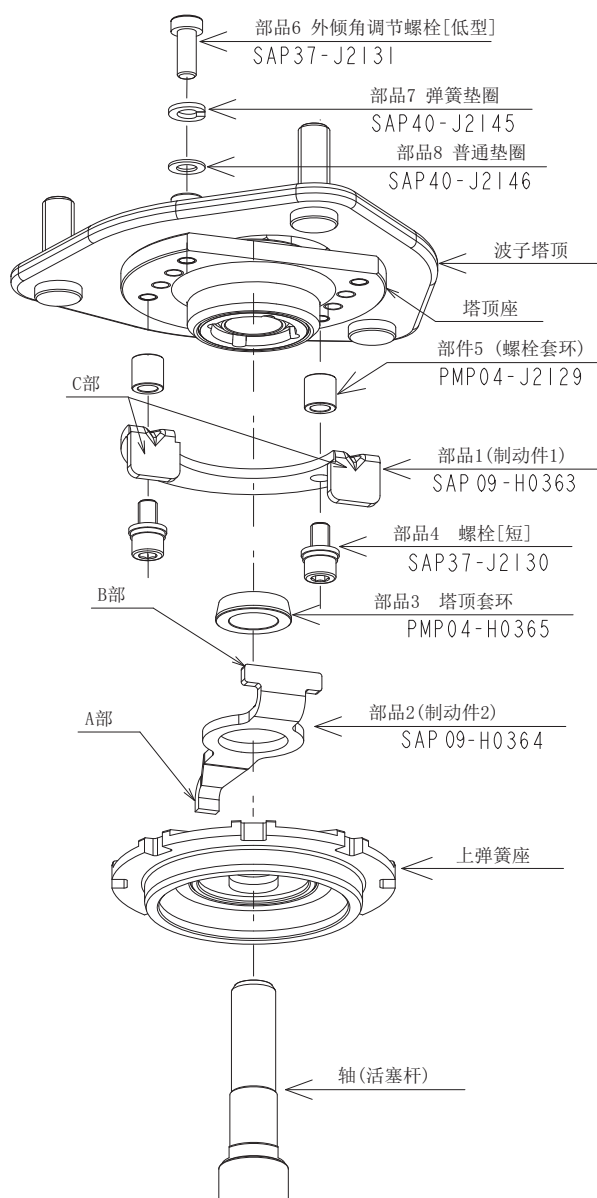
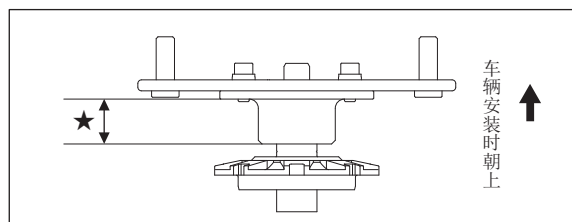
准
备

安装 支柱套装(选购)

原厂(STD)塔顶及强化橡胶塔顶等不需要支柱套装。

●致购买支柱套装(EDK06-K4474)的客户

塔顶座高度(右图★部)
超过24.0mm时



【构成部件】

1) 部品1(制动件1)	×2个
2) 部品2(制动件2)	×2个
3) 部品3(塔顶套环)	×2个
4) 部品4(螺栓[长]M6×1.5)	×4个
5) 部品5(螺栓套环)	×4个
6) 部品6(外倾角螺栓[低头])	×8个
7) 部品7(弹簧垫圈)	×8个
8) 部品8(普通垫圈)	×8个

【组装步骤】

- 使用KIT随附的螺栓安装部品1(制动件1)。
 - ※ 通过波子塔顶里侧的螺纹孔，使用各列两端的4个位置中的2个位置固定。
 - ※ 现状未有空余时，请将外倾角调节用螺栓向里侧移动一个位置。
 - ※ 根据外倾角角度不同，有时马达会同外倾角调节螺栓产生干涉，因此，请同部品6(外倾角螺栓[低头])、部品7(弹簧垫圈)部品8(普通垫圈)进行交换。
 - ※ 塔顶座的高度在24.0mm以上时，请使用部品4(螺栓[长])和部品5(螺栓套环)。
- 将部品2(制动件2)安装到上弹簧座。
 - ※ 请将突起部A配合到上弹簧座的开口部(扳手用槽)。
 - ※ 孔部放入上弹簧座的上部的突起部。
- 将在2)组装好的上弹簧座同轴进行组装。
 - ※ 轴的开口部与上弹簧座的开口部对齐。
- 放入部品3(塔顶套环)。
 - ※ 直径小的一方在上侧。
- 组装波子塔顶。
 - ※ 组装时，注意将部品2(制动件2)的突起B部收纳到部品1(制动件1)的C部(没有安装螺栓的一侧)。
- 拧紧塔顶螺母，组装结束。

部品4、6拧紧扭矩

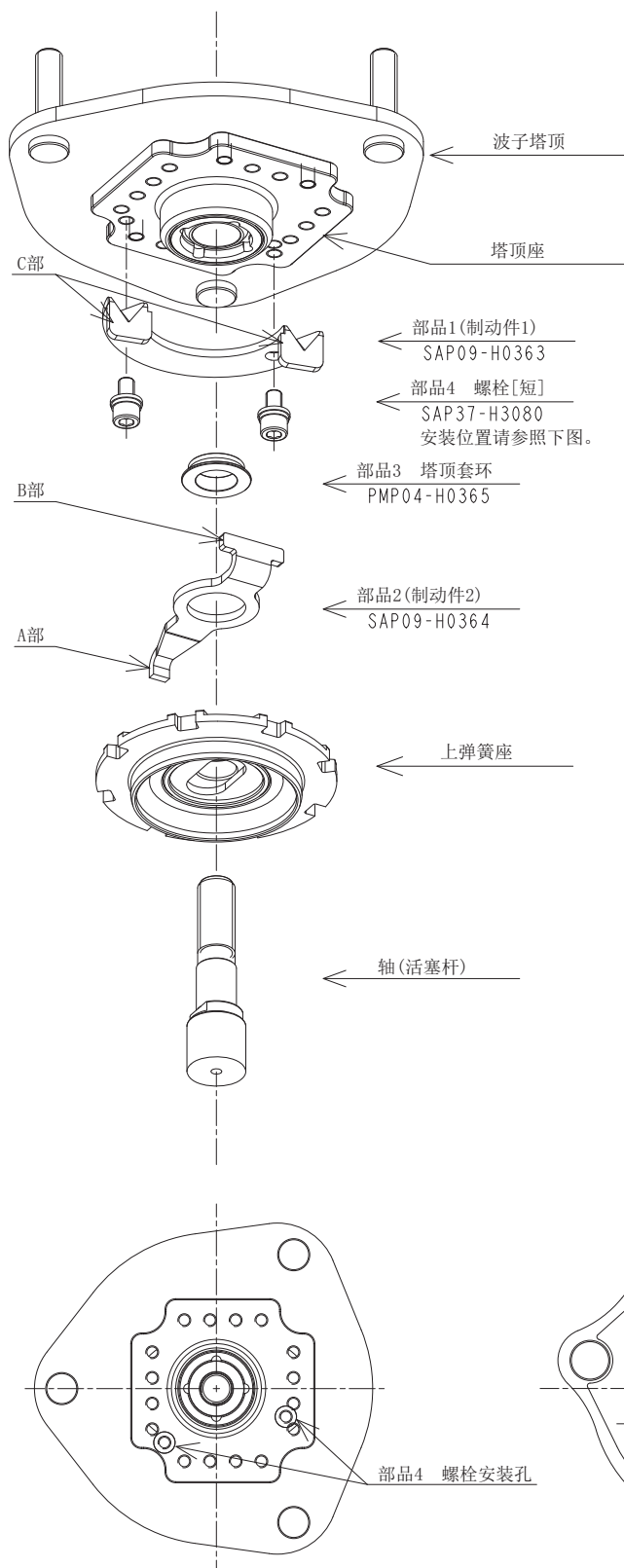
16.7 ~ 18.6 N·m (1.7 ~ 1.9 kgf·m)

安装 支柱套装(选购)

原厂(STD)塔顶及强化橡胶塔顶等不需要支柱套装。

●致购买支柱套装(EDK06-K4474)的客户

使用MONO RACING时
※根据车种不同,有时一部分形状有差异。



【使用零部件】

- | | |
|---------------------|-----|
| 1) 部品1(制动件1) | ×2个 |
| 2) 部品2(制动件2) | ×2个 |
| 3) 部品3(塔顶套环) | ×2个 |
| 4) 部品4(螺栓[短]M6×1.5) | ×4个 |

【组装步骤】

- 1) 使用KIT随附的螺栓安装部品1(制动件1)。
- 2) 将部品2(制动件2)安装到上弹簧座。
※ 请将突起部A配合到上弹簧座的开口部(扳手用槽)。
※ 孔部放入上弹簧座的上部的突起部。
- 3) 将在2)组装好的上弹簧座同轴进行组装。
※ 轴的开口部与上弹簧座的开口部对齐。
- 4) 放入部品3(塔顶套环)。
※ 直径小的一方在上侧。
- 5) 组装波子塔顶。
※ 组装时,注意将部品2(制动件2)的突起B部收纳到部品1(制动件1)的C部(没有安装螺栓的一侧)。
- 6) 拧紧塔顶螺母,组装结束。

部品4拧紧扭矩

16.7 ~ 18.6 N·m (1.7 ~ 1.9 kgf·m)

准
备

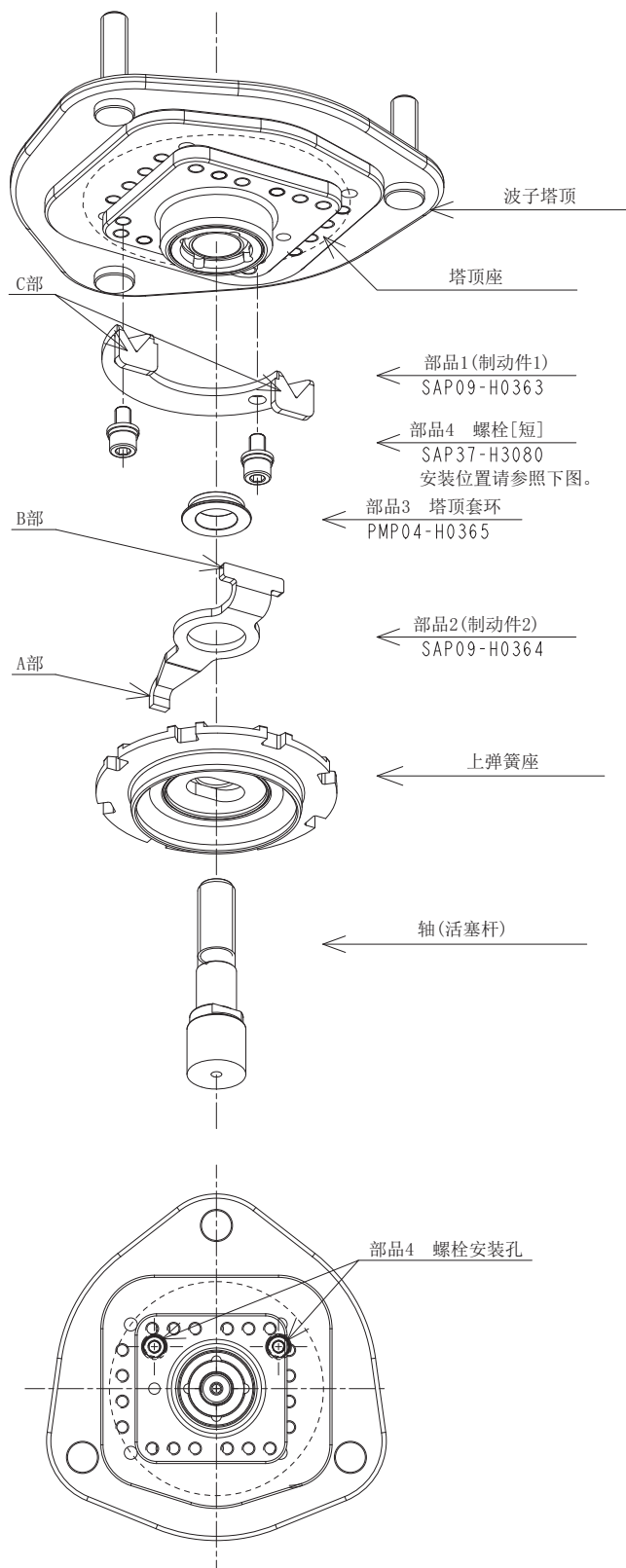
安装 支柱套装(选购)

原厂(STD)塔顶及强化橡胶塔顶等不需要支柱套装。

●致购买支柱套装(EDK06-K4474)的客户

使用SUPER RACING时

※根据车种不同,有时一部分形状有差异。



【使用零部件】

- | | |
|---------------------|-----|
| 1) 部品1(制动件1) | ×2个 |
| 2) 部品2(制动件2) | ×2个 |
| 3) 部品3(塔顶套环) | ×2个 |
| 4) 部品4(螺栓[短]M6×1.5) | ×4个 |

【组装步骤】

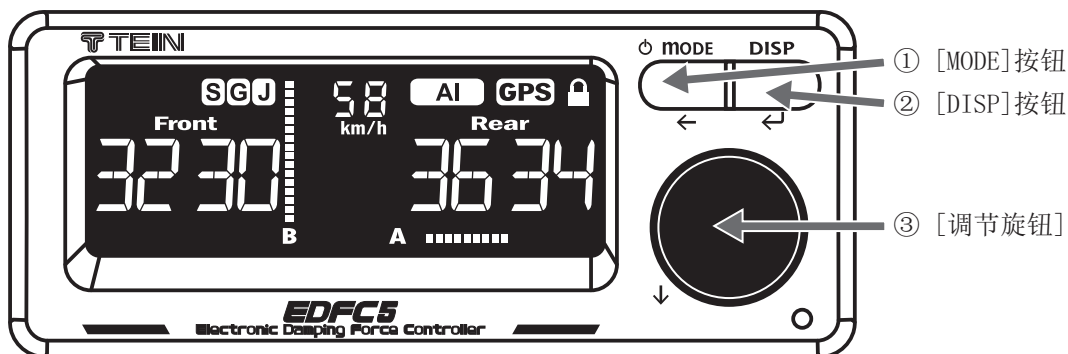
- 1) 使用KIT随附的螺栓安装部品1(制动件1)。
- 2) 将部品2(制动件2)安装到上弹簧座。
※ 请将突起部A配合到上弹簧座的开口部(扳手用槽)。
※ 孔部放入上弹簧座的上部的突起部。
- 3) 将在2)组装好的上弹簧座同轴进行组装。
※ 轴的开口部与上弹簧座的开口部对齐。
- 4) 放入部品3(塔顶套环)。
※ 直径小的一方在上侧。
- 5) 组装波子塔顶。
※ 组装时,注意将部品2(制动件2)的突起B部收纳到部品1(制动件1)的C部(没有安装螺栓的一侧)。
- 6) 拧紧塔顶螺母,组装结束。

部品4拧紧扭矩

16.7 ~ 18.6 N·m (1.7 ~ 1.9 kgf·m)

基本操作

- ① [MODE]按钮 用于控制模式的更改・设置操作的「返回」。
- ② [DISP]按钮 用于显示模式的切换・设置操作的「完成」。
- ③ [调节旋钮] 主要用于旋转=项目的「选择」・按下=「确定」已选择的项目。



本说明书中的各种操作说明图



电源ON/OFF

电源打开・关闭的切换步骤

基本上控制盒的电源ON/OFF与点火ON联动，自动进行(因为控制盒电源从配置电源获取)。配置电源ON的状态下，可通过控制盒的按钮进行ON/OFF操作。



电源打开:短按任意一个按钮。



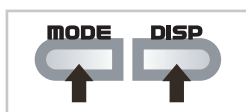
电源关闭[MODE]:长按

参考

通过[MODE]按钮关闭电源，再次打开电源时，马达会先旋转到头(0段)，然后自动返回到记忆存储的段数。

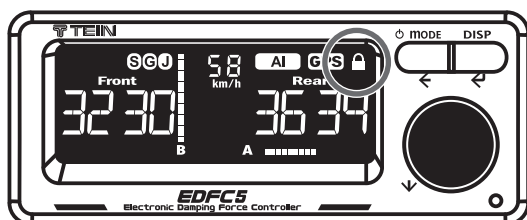
操作锁定

按钮操作锁定设置及解除步骤



通过同时长按[MODE]+[DISP]，进行设置⇄解除。

操作锁定时，画面右上 锁定符号亮灯。



开始使用前的要点

本产品有很多功能。但是，按标准构成的配置，通过以下的[安装确认]和[车速信号设置]・[G传感器设置]，首先，让它处于可使用状态。

同伸缩单独调节式(SUPER RACING DAMPER等)减振器搭配时、仅控制前轮时、需要更改基本设置。请参照P54~56[基本设置更改]，进行设置。

安装确认

① 电源连接确认

■ 电源滤波器部(控制盒・GPS用)

电源请务必使用“配置电源”。

如果使用常电的电源，蓄电池短时间会用完。(参照P6, 15)

■ 信号转换器部

电源请务必使用“配置电源”。

■ 前后驱动单元部

电源可以通过直接连接蓄电池(常电电源)获取、也可以从配置电源(车辆钥匙联动)获取。

② 驱动单元前轮用/后轮用确认、及设置方法确认

2台驱动单元在工厂发货时，前轮(DR1)后轮(DR2)已配对完成。

贴有“FRONT”标签的用于前轮，没有贴标签的用于后轮。如果需要确认前轮用/后轮用配对的驱动单元，这时可通过P57的步骤来确认。

另外，驱动单元由于设置方法错误等，会引起高温，导致显示异常报警、出现故障。

不要堵塞金属面、不要堵塞压力防止孔。安装时，请注意避免选在会引起高温的环境等。

(参照P18「驱动单元」注意事项)

③ 支柱套装安装(仅限购买支柱套装的客户(具体参照P19~22))

④ 马达安装作业和EDFC5专用六角螺栓(具体参照P11~12)

减振器是轴顶部直接安装马达的结构时，需要交换成「EDFC5专用六角螺栓」(大部分车种适用)。减振器是阻尼力调节件装在侧面的结构时，有的类型需要交换，有的类型不需要交换。安装马达作业时，确认阻尼力调节件内部零部件的形状，对其进行判断。新安装以及控制盒单元从EDFC交换成EDFC5，无论是哪种版本升级(搭载控制盒更换)，都需要交换马达部分的「六角螺栓」。请将减振器活塞杆顶部安装的「六角螺栓」更换成「EDFC5专用螺栓」。不交换时，可能导致出现故障。

车速信号设置

⑤ 车速信号脉冲设置

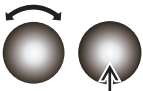
从车辆获取车速信号时，如果不进行车速信号设置，无法通过速度进行自动控制。因此，请务必进行设置。不从车辆获取车速信号时，没有必要设置。

另外，从GPS获取车速时，请将车速信号ON/OFF设置(参照P48)设置为“OFF”。

车速信号设置

SPEED：设置车速信号的脉冲数。不从车辆获取车速信号时，无需设置。

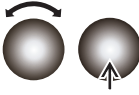
① 从预先已设置的选项中选择时

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1				长按[DISP]， 进入设定变更模式		
2		GJ BAR OFF		旋转[调节旋钮]， 「GJ BAR」→「G SCALE 0.3G」→ 「VOL」→→→调至「SPEED」		
3		SPEED P04		短按[调节旋钮]		
4		BY PULSE 4		通过旋转[调节旋钮]， 从2, 4, 8, 10, 16, 25选择， 通过短按[调节旋钮]确定。	2, 4, 8, 10, 16, 25, *, BY DIST	4

参考 国产车(日本)时，其标准是日产车2脉冲，其他4脉冲。(有例外)

开始使用前的要点

② 直接输入脉冲数时
通过前项①的4，选择“*”。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		BY PULSE *		短按「调节旋钮」		
2		BY PULSE 4		通过旋转「调节旋钮」，选择“*” 通过短按「调节旋钮」确定。	1～50	4

③ 行驶车辆1km，自动计算脉冲数
在前项①之2，选择“*”。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		BY DIST		通过旋转[调节旋钮]， 选择“BY DIST” 通过短按[调节旋钮]确定。		
2		RUN 1KM		使车行驶		
3		AT 1KM PUSH DIAL		行走1km后， 短按[调节旋钮]。		
4		DIST OK		通过短按[调节旋钮]结束。		
5		ERROR		无法正常处理时， 会显示5秒“ERROR”， 返回到1。		

开始使用前的要点

G传感器设置(控制盒确实固定到车辆后，再进行G补正作业。)

⑧ G补正(控制盒设置方向的识别)作业

如果不进行G补正作业，就无法实施G. JERK的自动控制，因此，请务必设置。(具体参照P51)

	显示画面	操作内容	操作说明
1			长按[DISP]， 进入设定变更模式
2	GJ BAR OFF		旋转[调节旋钮]，「GJ BAR」→「G SCALE 0.3G」→ 「VOL」→→→调至「G INIT」
3	G INIT		短按[调节旋钮]， “INIT”=initialize(G的初始设置)
4	G PUSH DIAL		「G PUSH DIAL」亮灯后，短按[调节旋钮]， 进行G传感器姿势补正
5	G STAND BY		不做任何动作(通过下项的No. 6使车辆前进)
6	G RUN		发出蜂鸣声后，笔直前进。
7	G STOP		当显示「G STOP」(有蜂鸣声)后，停止*1
8	G SET OK		当显示「G SET OK」，通过短按「调节旋钮」，结束设置。

*1 无法变成STOP时，其原因是加速弱。请仔细确认周围安全后，稍微加强速度。

准
备

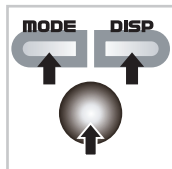
开始使用前的要点

※使用条件是速度单位km/h・手动模式时控制前后独立・阻尼力最大段数16段时，可以跳过本页。

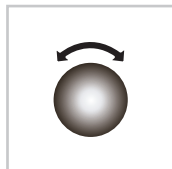
更改速度单位(km/h 或 MPH)・手动模式时的控制方法(前后独立或4轮独立)・阻尼力最大段数(可切换阻尼力调节段数区间，设置16，32，64，96段)时，按以下步骤操作。

更改速度单位・手动模式时的控制方法及阻尼力最大段数的设置后，在各模式下设置的阻尼力的存储内容(参照P31，35，37，38，41，42)将变成默认值(初始设置值)。因此，在明确计划使用的速度单位・手动模式时的控制方法・阻尼力最大段数时，推荐预先进行更改。

基本设置更改

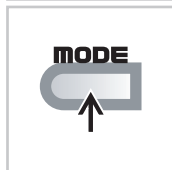


同时长按[MODE]+[DISP]+[调节旋钮]，进入基本设置模式。



旋转[调节按钮]，选择要更改的项目(④⑤的说明，此处省略)。

- ① 车速单位设置
- ② 设置手动模式时的控制方法
- ③ 阻尼力调节段数区间设置
- ④ 驱动模式设置 →P55～P56
- ⑤ 驱动器设置 →P64～P65



短按[MODE]，返回到正常显示画面。

① 车速单位设置 更改速度及距离的单位(SPEED)

更改显示和演算中用到的速度及距离的单位。

km/h→速度：km/h 距离：km

MPH→速度：MPH 距离：mi(英里)

	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1			旋转[调节旋钮]选择	SPEED CTRL STEP DR MODE DR ASSIGN	
2			短按[调节旋钮]确定		
3			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	MPH km/h	km/h

② 手动模式时的控制方法设定 前后独立与4轮独立切换(CTRL)

变更手动模式时的控制方法设定。

F/R：前后独立控制(左右为相同段数)

4WH：4轮独立控制

即使是F/R(前后独立控制)设定，在左右G值控制有效时，仍可以4轮独立控制。

	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1			旋转[调节旋钮]选择	SPEED CTRL STEP DR MODE DR ASSIGN	
2			短按[调节旋钮]确定		
3			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	F/R 4WH	F/R

开始使用前的要点

③ 阻尼力调节段数区间设置 更改阻尼力最大段数(STEP)

设最大阻尼力与最小阻尼力之间，设置按多少进行调节。
阻尼力调节范围(最硬～最软)可分割成16，32，64，96段，各段可分级。

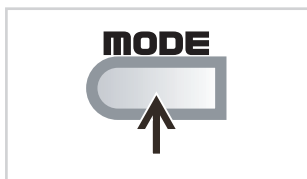
	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1			旋转[调节旋钮]选择	SPEED CTRL STEP DR MODE DR ASSIGN	
2			短按[调节旋钮]确定		
3			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	16 32 64 96	16

准
备

控制模式

切换阻尼力调节的控制模式时，按[MODE]按钮，从MANUAL(手动)・AUTO(自动)中选择需要的模式来切换。每按一次[MODE]按钮，控制模式将按以下转换图的顺序进行更改。

控制模式切换方法

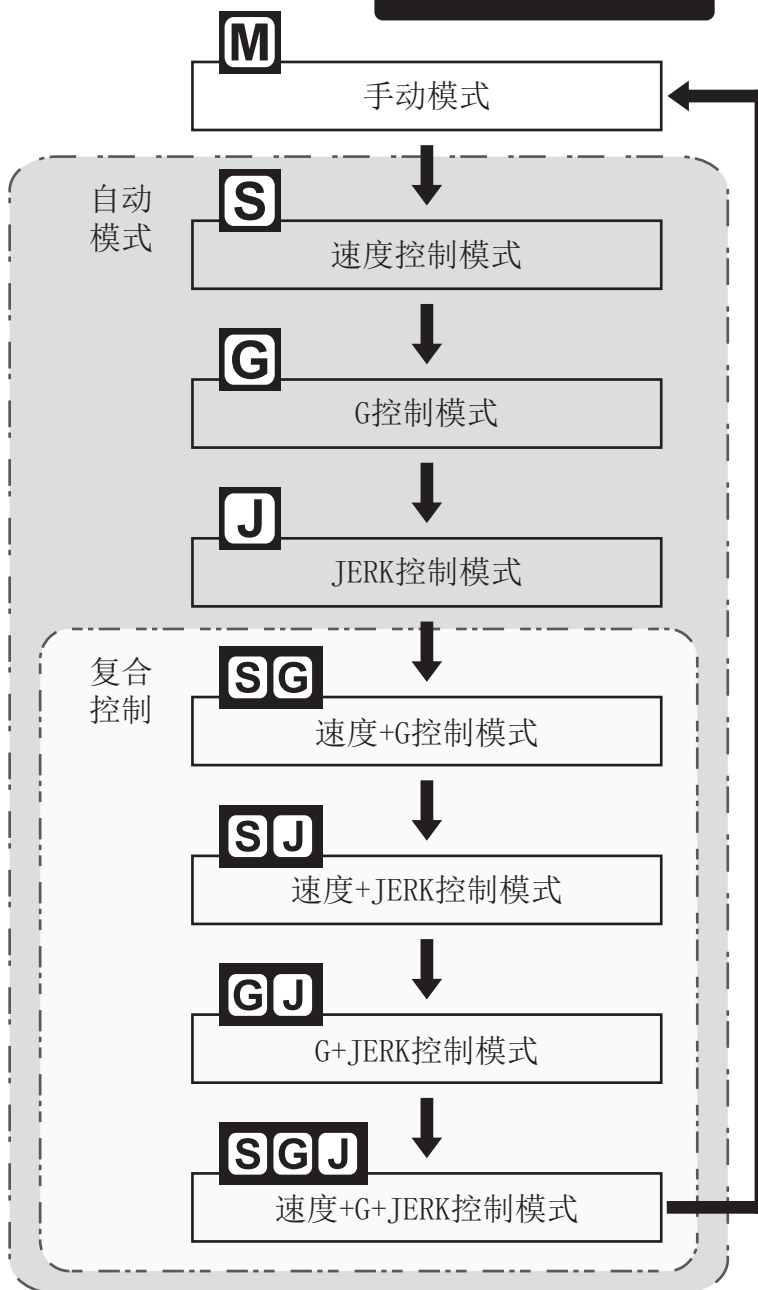


通过短按[MODE]，可切换模式。



详细说明参照以下页码

手动模式		P30~31
自动模式		P32
复合控制模式		P33
速度控制模式		P35~36
G控制模式		P37~44
JERK控制模式		P41~44

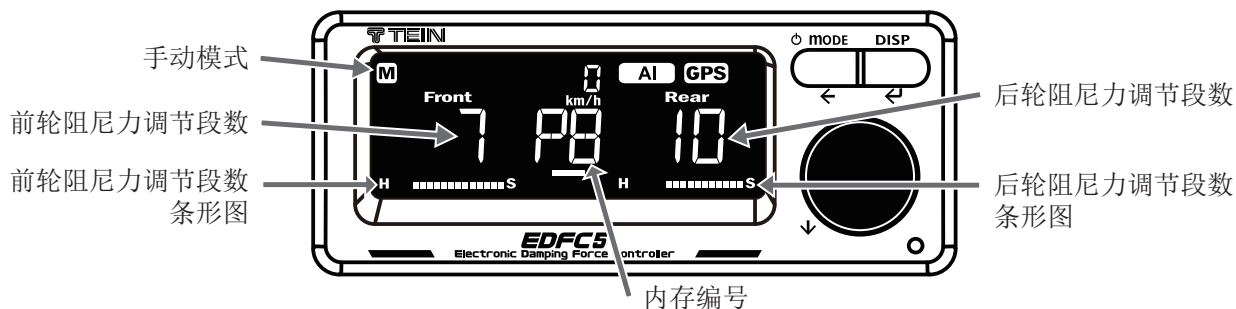


操
作

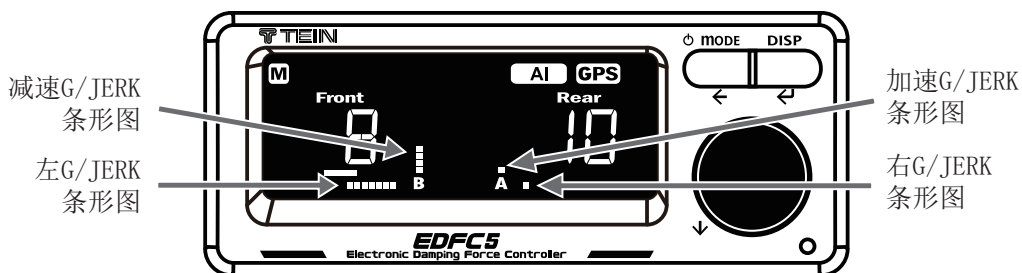
手动模式

画面显示内容说明

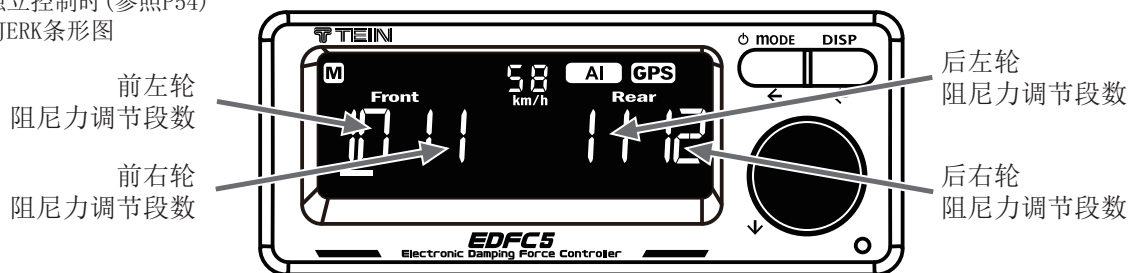
无G/JERK条形图



有G/JERK条形图(参照P48)



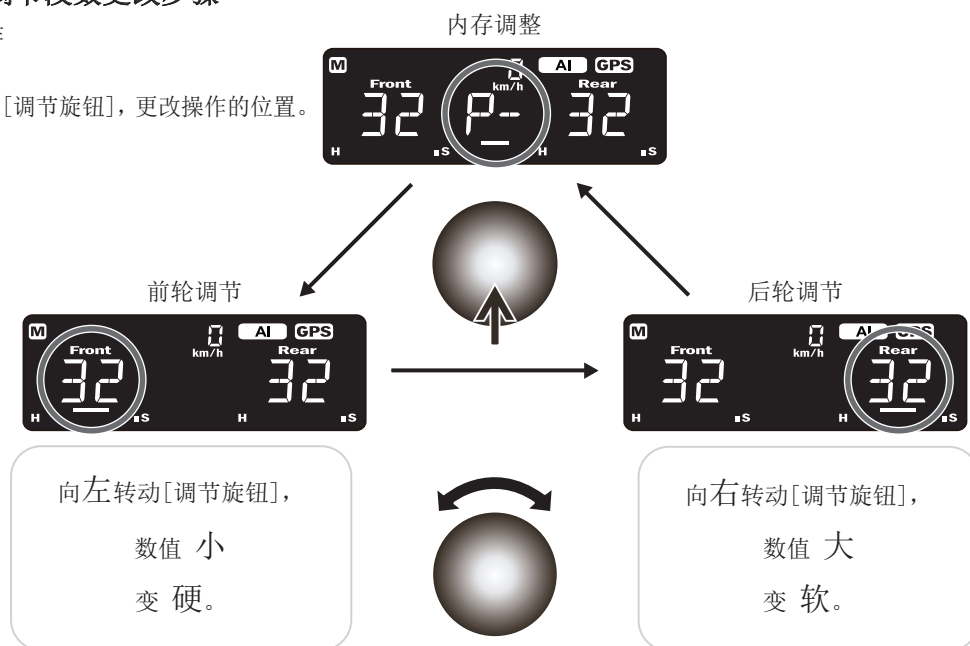
4轮独立控制时(参照P54)
无G/JERK条形图



阻尼力调节段数更改步骤

基本操作

通过短按[调节旋钮], 更改操作的位置。



※ 4轮独立控制时, 每短按1次[调节旋钮], 操作的位置可按前轮左、前轮右、后轮左、后轮右、内存调整的顺序变化。画面显示、操作方法的具体内容, 请参照P57~P58。

※ 初始设置可将调节范围分割成0~16, 0~32, 0~64, 0~96这几个阶段。(参照P55)

控制模式

• 利用内存更改段数时

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
1	内存 阻尼力调节			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	P0~P9

※如果短按[调节旋钮]，可以对预置内部存储的内容进行段数更改。如果长按，现在的段数会覆盖保存到内存。

• 内存上记录任意段数的方法

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
1	阻尼力调节			提前调节到任意段数	
2	内存 调出登录号			旋转[调节旋钮]选择 长按[调节旋钮]确定	P0~P9

• 内存默认值

表中的数值：16 是16段模式已设置的初始段数。

32 是32段模式已设置的初始段数。

64 是64段模式已设置的初始段数。

96 是96段模式已设置的初始段数。

表2 内存默认值(手动模式)

编号	伸缩同时调节				伸缩单独调节(SUPER RACING DAMPER等减振器)							
	前轮		后轮		前轮伸		前轮缩		后轮伸		后轮缩	
	16	32	64	96	16	32	64	96	16	32	64	96
P0	16	32	64	96	16	32	64	96	16	32	64	96
P1	12	24	48	72	12	24	48	72	12	24	48	72
P2	8	16	32	48	8	16	32	48	8	16	32	48
P3	4	8	16	24	4	8	16	24	4	8	16	24
P4	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
P5	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
P6	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
P7	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
P8	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
P9	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

更改阻尼力调节范围(16 32 64 96)，参照P55。

有关自动模式

EDFC5可使用控制盒单元内置的G传感器的加速·减速G、左右G、加减速JERK、左右JERK数据、已输入信号转换器的车辆的车速信号或GPS单元(选购)的车速数据,自动调节阻尼力。

自动控制模式有以下4种。

速度控制模式

此自动控制模式是:达到设置的速度时,以手动模式的段数为基准设置的变化量(段数)分变化,而且设置点之间按每5km/h进行补充、变化。

设置点(速度),可设置10点。

例:速度80km/h时,前轮4段拧紧(-4段)、后轮2段拧紧(-2段)。

可以想到的使用方法:在80km/h以内的速度区域,降低阻尼力(段数数值调大),获得乘坐舒适感,在80km/h以上的速度区域,提高阻尼力(段数数值调小)获得稳定感。

(※1)有时即使降低阻尼力(调低),乘坐舒适感也会变得不好。请考虑车辆的特性、重量·行驶状况等,进行设置。

确认 行驶中,通过GPS无法检测速度时,将维持无法检测前的段数。

G控制模式

此自动控制模式是:检测出G时,设置的加速·减速G分变化,而且设置点之间按每0.1G进行补充、变化。加速·减速G、左右G可分别进行设置。

加速·减速G的设置点(G),可设置10点。

段数变化,仅变化以手动模式的段数为基准设置的变化量部分。

例1:减速0.3G时,前轮4段拧紧(-4段),后轮2段拧紧(-2段)

手动模式的前轮是20段时,0.3G时前轮变化成16段,控制盒的画面显示变化后的段数“16”。

例2:减速0.3G时,前轮2段拧紧(2段),减速0.5G时,前轮4段拧紧(-4段)。

检测出减速0.4G时,前轮3段拧紧(-3段)。

可以想到的使用方法:当施加减速G时,为了不让前轮下沉过度,提高阻尼力(调硬),同时也为了不让后轮伸出,提高阻尼力(调硬)。

左右G的设置点,可区分前轮和后轮,按每5点(合计10点)设置。

G设置,左右G通用。

段数变化,仅变化以手动模式的段数为基准设置的变化量部分。

例:左右0.3G时,前轮内侧2段拧紧(-2段),前轮的外侧4段拧紧(-4段),后轮内侧1段拧紧(-1段),后轮外侧2段拧紧(-2段)。

手动模式(前后独立控制)时,前轮20段、后轮22段,施加右0.3G时(左转弯),变成前轮左侧18段、前轮右侧16段,后轮左侧21段,后轮右侧20段,控制盒画面显示变化后的段数。

J(JERK)控制模式

此自动控制模式是:检测出JERK时,设置的变化量分变化,而且设置点之间按每0.01G/s进行补充、变化。

加减速JERK的设置点(J),一共可设置10点,加速JERK5点,减速JERK5点。加速度JERK是指G是正的状态,减速JERK是指G是负的状态。

段数变化,仅变化以手动模式的段数为基准设置的变化量部分。

例1:减速JERK 0.5G/s时,前轮5段拧紧(-5段),后轮3段拧紧(-3段)。

手动模式的前轮是20段时,减速JERK 0.5G/s时,变成15段,控制盒画面显示变化后的段数“15”。

例2:减速JERK 0.4G/s时,前轮5段拧紧(-5段),减速JERK 0.6G/s时,前轮7段拧紧(-7段)。

检出减速JERK 0.5G/s 时,前轮6段拧紧(-6段)。

左右JERK的设置点,可区分前轮和后轮,各按5点(合计10点)设置。

JERK设置,左右JERK通用。

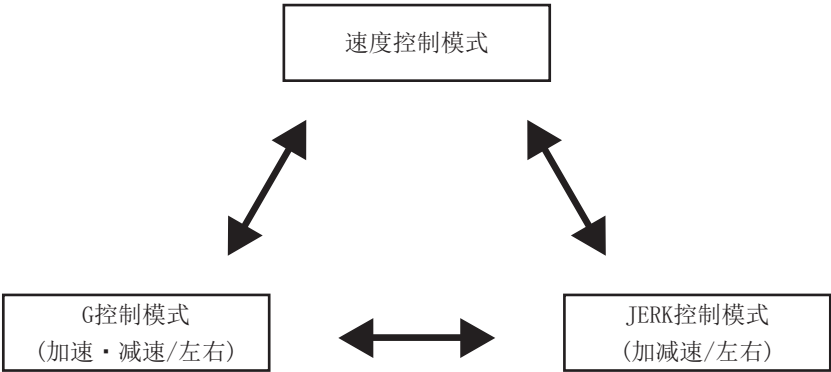
段数变化,仅变化以手动模式的段数为基准设置的变化量部分。

例:左右JERK 0.4G/s时,前轮的内侧6段松开(+6段),前轮外侧6段松开(-6段),后轮的内侧6段拧紧(-6段),后轮的外侧6段松开(+6段)。

手动模式(前后独立控制)时、前轮20段、后轮22段,施加右0.4G/s时(左转弯),变成前轮左侧26段、前轮右侧14段,后轮左侧16段、后轮右侧28段,控制盒画面显示变化后的段数。

复合控制模式

此自动控制模式是：可对速度控制、加速・减速G控制、左右G控制、加减速JERK控制、左右JERK控制进行组合控制。一共有4种组合。
设置点使用各控制模式已设置的点。
段数变化，仅变化以手动模式的段数为基准设置的变化量部分。



更改控制方式的内存信息

速度控制，设置点10点1组的内存信息有2种(S1、S2)，可切换使用。
加速・减速G控制，设置点10点1组的内存信息有2种(G1*、G2*)，可切换使用。
左右G控制，设置点10点1组的内存信息有2种(G*1、G*2)，可切换使用。
加减速JERK控制，设置点10点1组的内存信息有2种(J1*、J2*)，可切换使用。
左右J控制，设置点10点1组的内存信息有2种(J*1、J*2)，可切换使用。
在使用速度控制时，可从S1和S2中选择。
在使用G控制时，可从G01、G02、G10、G11、G12、G20、G21、G22中选择。
第一位数表示加速・减速G的内存信息编号，第二位数表示左右G的内存信息编号。
G01、G02时，加速・减速G控制OFF，G10、G20时，左右G控制OFF。
在使用JERK控制时，可从J01、J02、J10、J11、J12、J20、J22中选择。
第一位数表示加减速JERK的内存信息编号，第二位数表示左右JERK的内存信息编号。
J01、J02时，前后JERK控制OFF，J10、J20时，左右JERK控制OFF。

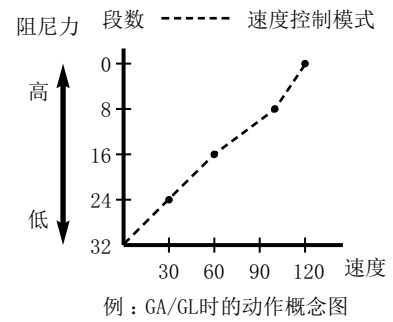
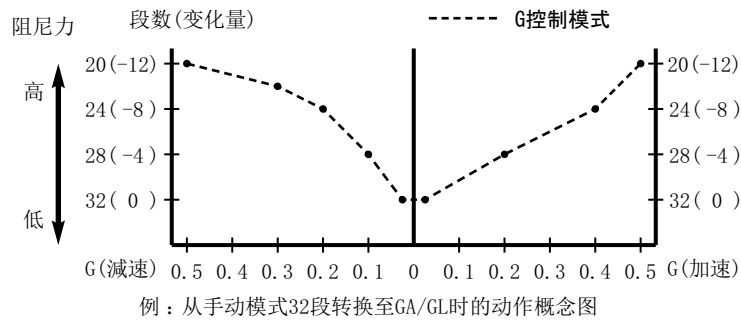
	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
1				短按[调节旋钮]	
2				旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	S1 G01 J01 S2 G02 J02 G10 J10 G11 J11 G12 J12 G20 J20 G21 J21 G22 J22

※ 速度控制模式时、仅显示S*，G控制模式时、仅显示G**，JERK控制模式时、仅显示J**，速度+G控制模式时、仅显示S*和G**，速度+JERK控制模式时、仅显示S*和J**，G+JERK模式时、仅显示G**和J**。
※ 手动模式时，无法更改。

动作示意

动作示意如以下图表所示。

这个变化点信息，可各有2种速度、加速・减速G・左右G・加减速JERK・左右JERK。



AI(学习功能)

通过将AI(P48)调成ON，可学习・判断驾驶员操作方向盘・油门・刹车的驾驶倾向性，通过最佳控制方式调节阻尼力。

速度控制模式

此控制模式是：根据已输入到信号转换器的、从车辆的车速信号演算的速度(S)值，或者，通过使用选购的GPS功能，从位置信息演算的行驶中的速度(S)值，按照预先设置到内存的1, 2的控制段数，自动调节阻尼力。



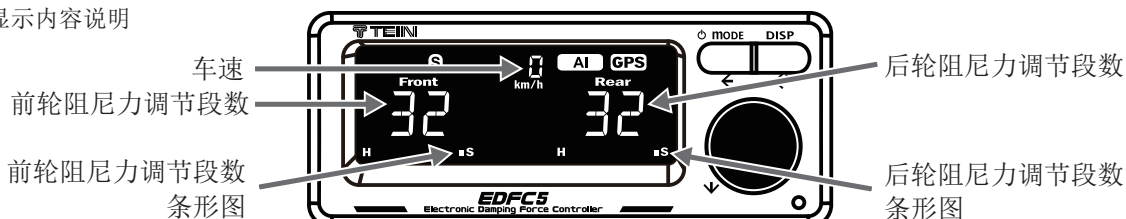
注意

GPS请牢固粘贴在前窗下的仪表板上。GPS接收到4个以上的卫星信息后，才会有效。通常，接通电源后，这个生效需要30秒~1分钟。另外，如果在接收有效的卫星信息前、启动车辆，有时会导致接收卫星信息的时间变长。接通电源后，请尽可能在GPS有效前，停车等待。GPS有效期间，“GPS”显示会从闪烁变成亮灯。

确认

使用GPS车速时，如果GPS不是有效状态(频道等)，速度控制无法进行。敬请知悉。

• 画面显示内容说明



• 默认值说明

表中的数值：

- 16 是16段模式已设置的初始段数。
- 32 是32段模式已设置的初始段数。
- 64 是64段模式已设置的初始段数。
- 96 是96段模式已设置的初始段数。

参考

表内的各调节段数，表示从基准段数(M(手动)模式时设置的段数)变化的段数。
例) 32段模式、前轮的基准段数设置为30段、选择内存S1(普通)、阻尼力调节段数设置为默认值(未更改、如表所示)时，当加速，车速变成60km/h时，前轮的段数从30段，1段1段逐步变化成26段，会自动进行调节。

表3 控制方式默认值(速度模式)

		速度		伸缩同时调节								伸缩单独调节							
模式	编号	km/h	MPH	前轮				后轮				前轮伸				前轮缩			
				16	32	64	96	16	32	64	96	16	32	64	96	16	32	64	96
内存1 (普通) S1	S0	40	25	-1	-2	-4	-6	-1	-2	-4	-6	-1	-2	-4	-6	-1	-2	-4	-6
	S1	60	40	-2	-4	-8	-12	-2	-4	-8	-12	-2	-4	-8	-12	-2	-4	-8	-12
	S2	80	55	-3	-6	-12	-18	-3	-6	-12	-18	-3	-6	-12	-18	-3	-6	-12	-18
	S3	100	65	-4	-8	-16	-24	-4	-8	-16	-24	-4	-8	-16	-24	-4	-8	-16	-24
	S4	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	S5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	S6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	S7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	S8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	S9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
				16	32	64	96	16	32	64	96	16	32	64	96	16	32	64	96
内存2 (运动) S2	S0	40	25	-2	-4	-8	-12	-2	-4	-8	-12	-2	-4	-8	-12	-2	-4	-8	-12
	S1	60	40	-4	-8	-16	-24	-4	-8	-16	-24	-4	-8	-16	-24	-4	-8	-16	-24
	S2	80	55	-6	-12	-24	-36	-6	-12	-24	-36	-6	-12	-24	-36	-6	-12	-24	-36
	S3	100	65	-8	-16	-32	-48	-8	-16	-32	-48	-8	-16	-32	-48	-8	-16	-32	-48
	S4	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	S5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	S6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	S7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	S8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	S9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

※切换内存1, 2, 通过[MODE]按钮选择速度控制模式，然后短按[调节旋钮]，出现选择画面。通过旋转[调节旋钮]，转至心仪的内存设置后，通过再次短按来确定。

※有关已设置的调节段数的更改方法，请参照下页。

速度反应点 设置值更改方法

开始作业前，请符合以下条件。

- 模式：S(注意：在G, J, SG, SJ, GJ, SGJ模式，设置值无法更改。)
- 显示画面：显示调节段数。

速度可设置范围为0~300km/h(英里显示时为300MPH)。

另外，速度设置值的刻度为5km/h(英里显示时刻度为5MPH)。

伸缩单独调节的更改方法，请结合P59一起参照。

S

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
1	选择要修正的内存	Front 32 0 km/h Rear 32		短按[调节旋钮]	
2		5 1		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	S1: 内存1 S2: 内存2
3		Front 32 0 km/h Rear 32		长按[调节旋钮]	
4	选择更改位置	Front -1 50 km/h Rear -1		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	S0~S9
5	设置反应速度	Front -2 30 km/h Rear -2		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	0~300
6	设置前轮段数	Front -3 30 km/h Rear -2		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	-16~16 -32~32 -64~64 -96~96
7	设置后轮段数	Front -3 30 km/h Rear -3		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	-16~16 -32~32 -64~64 -96~96
8		Front -3 30 km/h Rear -3		长按[调节旋钮]	
9		Front -3 30 km/h Rear -3		重复4~8	
10	返回操作画面			短按[MODE]	

※输入重复数值时，将被最新信息覆盖。

※内存编号(S0~S9)，按输入的速度、从小到大的顺序自动存储。即使是输入作业中，也会依次调换。希望删除已设置的内存信息时，请将速度设为“—”，进行覆盖。

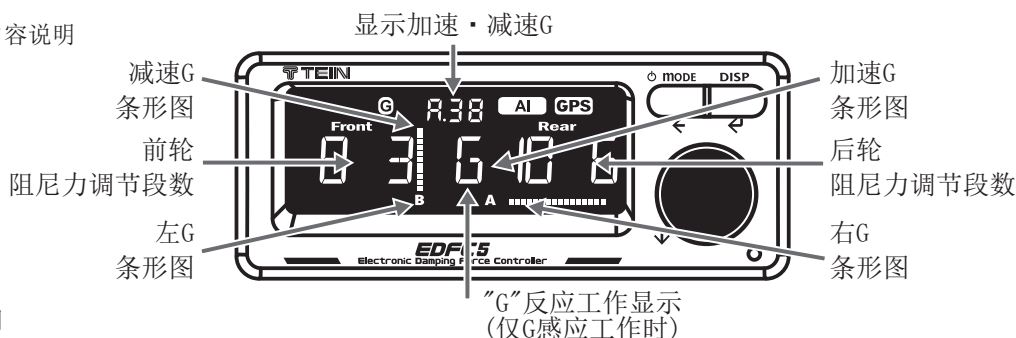
参考

确认各内存的设置值时，通过上表No. 2选择希望确认的内存编号(S1或S2)，按No. 3长按[调节旋钮]，在No. 4步骤旋转[调节旋钮]，读取S0~S9的显示值。不更改时，原封不动按下[MODE]按钮，会返回。

G控制模式

此控制模式是：通过控制盒内置的G传感器检测出行驶中的G值，根据G值按预先设置到内存1, 2的控制段数，自动调节阻尼力。

· 画面显示内容说明



· 默认值说明

表中的数值：16 是16段模式已设置的初始段数。
32 是32段模式已设置的初始段数。
64 是64段模式已设置的初始段数。
96 是96段模式已设置的初始段数。

表4 控制方式默认值(加速·减速G)

	编号	加速度G	伸缩同时调节				伸缩单独调节							
			前轮		后轮		前轮伸		前轮缩		后轮伸		后轮缩	
			16	32	64	96	16	32	64	96	16	32	64	96
内存1 (普通) G1*	G0	b0.55	-5	-10	-20	-30	-2	-4	-8	-12	-5	-10	-20	-30
	G1	b0.45	-4	-8	-16	-24	-2	-4	-8	-12	-4	-8	-16	-24
	G2	b0.35	-3	-6	-12	-18	-1	-2	-4	-6	-3	-6	-12	-18
	G3	b0.25	-2	-4	-8	-12	-1	-2	-4	-6	-2	-4	-8	-12
	G4	b0.15	-1	-2	-4	-6	-0	-0	-0	-0	-1	-2	-4	-6
	G5	a0.15	-0	-0	-0	-0	-1	-2	-4	-6	-0	-0	-0	-0
	G6	a0.25	-1	-2	-4	-6	-2	-4	-8	-12	-1	-2	-4	-6
	G7	a0.35	-1	-2	-4	-6	-3	-6	-12	-18	-1	-2	-4	-6
	G8	a0.45	-2	-4	-8	-12	-4	-8	-16	-24	-2	-4	-8	-12
	G9	a0.55	-2	-4	-8	-12	-5	-10	-20	-30	-2	-4	-8	-12
内存2 (动态) G2*	G0	b0.55	-6	-12	-24	-36	-3	-6	-12	-18	-6	-12	-24	-36
	G1	b0.45	-5	-10	-20	-30	-3	-6	-12	-18	-5	-10	-20	-30
	G2	b0.35	-4	-8	-16	-24	-2	-4	-8	-12	-4	-8	-16	-24
	G3	b0.25	-3	-6	-12	-18	-2	-4	-8	-12	-3	-6	-12	-18
	G4	b0.15	-1	-2	-4	-6	-0	-0	-0	-0	-1	-2	-4	-6
	G5	a0.15	-0	-0	-0	-0	-1	-2	-4	-6	-0	-0	-0	-0
	G6	a0.25	-2	-4	-8	-12	-3	-6	-12	-18	-2	-4	-8	-12
	G7	a0.35	-2	-4	-8	-12	-4	-8	-16	-24	-2	-4	-8	-12
	G8	a0.45	-3	-6	-12	-18	-5	-10	-20	-30	-3	-6	-12	-18
	G9	a0.55	-3	-6	-12	-18	-6	-12	-24	-36	-3	-6	-12	-18

加速度 G b=减速、a=加速

※切换内存1, 2, 通过[MODE]按钮选择G控制模式, 然后短按[调节旋钮], 出现选择画面。通过旋转[调节旋钮], 转至心仪的内存后, 通过再次短按[调节旋钮]来确定。

※有关已设置的调节段数的更改方法, 请参照下页。

参考 表内的各调节段数, 表示从基准段数(M(手动)模式时设置的段数)变化的段数。

例) 选择32段模式、M模式时的前轮段数16段、内存G2(动态)、阻尼力调节段数设置为默认值(未更改、如表所示)。

发生减速0.25G时, 前轮段数16段-6段=10段, 会自动调节成10段。

确认 因一般公路上完全刹车发生0.8G(b0.8)左右, 完全加速发生0.4G(a0.4)左右, 请将此作为大致的设置基准(因车辆性能、重量·轮胎、路面状况等不同, 会有差异)。

表5 控制方式默认值(左右G)

				伸缩同时调节				伸缩单独调节											
				IN		OUT		IN伸		OUT伸		IN缩		OUT缩					
				左右G	16	32	64	96	16	32	64	96	16	32	64	96			
内存1 (普通) G*1	前轮	F5	0.55	-2	-4	-8	-12	-5	-10	-20	-30	-2	-4	-8	-12	-5	-10	-20	-30
		F4	0.45	-2	-4	-8	-12	-4	-8	-16	-24	-2	-4	-8	-12	-4	-8	-16	-24
		F3	0.35	-1	-2	-4	-6	-3	-6	-12	-18	-1	-2	-4	-6	-3	-6	-12	-18
		F2	0.25	-1	-2	-4	-6	-2	-4	-8	-12	-1	-2	-4	-6	-2	-4	-8	-12
		F1	0.15	0	0	0	0	-1	-2	-4	-6	0	0	0	0	-1	-2	-4	-6
	后轮	R1	0.15	0	0	0	0	-1	-2	-4	-6	0	0	0	0	-1	-2	-4	-6
		R2	0.25	-1	-2	-4	-6	-2	-4	-8	-12	-1	-2	-4	-6	-2	-4	-8	-12
		R3	0.35	-1	-2	-4	-6	-3	-6	-12	-18	-1	-2	-4	-6	-3	-6	-12	-18
		R4	0.45	-2	-4	-8	-12	-4	-8	-16	-24	-2	-4	-8	-12	-4	-8	-16	-24
		R5	0.55	-2	-4	-8	-12	-5	-10	-20	-30	-2	-4	-8	-12	-5	-10	-20	-30
				左右G	16	32	64	96	16	32	64	96	16	32	64	96			
内存2 (动态) G*2	前轮	F5	0.55	-3	-6	-12	-18	-6	-12	-24	-36	-3	-6	-12	-18	-6	-12	-24	-36
		F4	0.45	-3	-6	-12	-18	-5	-10	-20	-30	-3	-6	-12	-18	-5	-10	-20	-30
		F3	0.35	-2	-4	-8	-12	-4	-8	-16	-24	-2	-4	-8	-12	-4	-8	-16	-24
		F2	0.25	-2	-4	-8	-12	-3	-6	-12	-18	-2	-4	-8	-12	-3	-6	-12	-18
		F1	0.15	0	0	0	0	-1	-2	-4	-6	0	0	0	0	-1	-2	-4	-6
	后轮	R1	0.15	0	0	0	0	-1	-2	-4	-6	0	0	0	0	-1	-2	-4	-6
		R2	0.25	-2	-4	-8	-12	-3	-6	-12	-18	-2	-4	-8	-12	-3	-6	-12	-18
		R3	0.35	-2	-4	-8	-12	-4	-8	-16	-24	-2	-4	-8	-12	-4	-8	-16	-24
		R4	0.45	-3	-6	-12	-18	-5	-10	-20	-30	-3	-6	-12	-18	-5	-10	-20	-30
		R5	0.55	-3	-6	-12	-18	-6	-12	-24	-36	-3	-6	-12	-18	-6	-12	-24	-36

※G的设置值，左G和右G是通用的。

※有关IN及OUT，当施加右G时(左转弯)，左侧是IN、右侧是OUT,当施加左G时(右转弯)，右侧是IN、左侧是OUT。

G反应点 设置值更改方法

开始作业前，请符合以下条件。

- 模式：G(注意：在S, J, SG, SJ, GJ, SGJ模式，设置值无法更改。)
- 显示画面：显示调节段数。
- G可设置范围：b2.0~b0.05, a0.05~a2.0。

未滿1G、0.05G单位，1G以上、0.1G单位。

伸缩单独调节的更改方法，请结合P60~61，一起参照。

①修正加速・减速G的反应点时

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
1	选择修正的内存	Front 24 R00 Rear 24		短按[调节旋钮]	
2		G11		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	G01, G02, G10, G11, G12, G20, G21, G22
3		Front b.10 Rear 24		长按[调节旋钮]	
4		G A/B		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	A/B：前后 L/R：左右G
5	选择更改位置	Front -2 b.10 Rear 0		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	G0 ... G9
6	设置反应G	Front -2 b.60 Rear 0		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	b2.0 ~ a2.0
7	设置前轮变化段数	Front -2 b.60 Rear 0		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
8	设置后轮变化段数	Front -2 b.60 Rear 0		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
9		Front -2 b.60 Rear 0		长按[调节旋钮]	
10		Front -2 b.60 Rear 0		重复4~8	
11	返回操作画面			短按[MODE]2次	

加速度 G b=减速、a=加速

※5, 6, 7显示顺序，有时会不同。(仿效前次的更改位置)

※输入同样的加速度时，旧信息会消失，更新成新信息。

※内存编号(G0~G9)，按输入的G值、从小到大的顺序自动存储(减速加速度<零<加速加速度)。即使是输入作业中，也会依次调换。因此，可以按数值从小到大顺序输入。

※希望删除已设置的内存信息时，将G设为“--”，即可删除。

“--”在“b0.05”和“a0.05”之间。

参考 确认各内存的设置值时，按照上表No. 5的步骤旋转[调节旋钮]，读取G0~G9的显示值。不更改时，原封不动按下[MODE]按钮，会返回。

控制模式

②修正左右G的反应点时，

选择修正的内存后在前项①的4选择“L/R”。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
1				旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	A/B:加速・减速G L/R:左右G
2				旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	F1~F5(前轮) R1~R5(后轮)
3	设定反应G			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	0.1~2.0
4	设置IN侧 变化段数			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	+96/64/32/16 ~-96/64/32/16
5	设置OUT侧 变化段数			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	+96/64/32/16 ~-96/64/32/16
6				长按[调节旋钮]	
7				重复2~6	
8	返回操作画面			短按[MODE]	

※G的设置值，左G和右G是通用的。

※3, 4, 5显示顺序，有时会不同。(仿效前次的更改位置)

※输入同样的加速度时，旧信息会消失，更新成新信息。

※内存编号(F1~F5及R1~R5)，按输入的G值、从小到大的顺序自动存储(减速加速度<零<加速加速度)。即使是输入作业中，也会依次调换。因此，可以按数值从小到大顺序输入。

※希望删除已设置的内存信息时，将G设为“—”，即可删除。

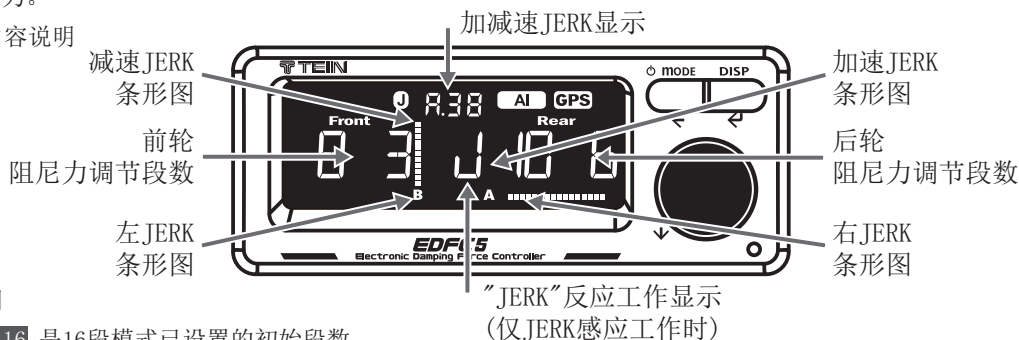
参考 确认各内存的设置值时，按照上表No. 2的步骤旋转[调节旋钮]，读取F1~F5及R1~R5的显示值。不更改时，原封不动按下[MODE]按钮，会返回。

※伸缩单独调节时，3、4、5设置位置按以下顺序切换。(通过短按[调节旋钮]来确定，然后会切换到下一设置位置)。
反应G设置→IN伸→OUT伸→IN缩→OUT缩→反应G设置。

JERK控制模式

此控制模式是：通过控制盒内置的G传感器检测行驶中的G值，通过G值演算JERK，按照预先设置到内存1, 2的控制段数，自动调节阻尼力。

• 画面显示内容说明



• 默认值说明

表中的数值：16 是16段模式已设置的初始段数。
32 是32段模式已设置的初始段数。
64 是64段模式已设置的初始段数。
96 是96段模式已设置的初始段数。

表6 控制方式默认值(加减速JERK)

	编号	JERK	伸缩同时调节				伸缩单独调节			
			前轮	后轮	前轮伸	前轮缩	后轮伸	后轮缩	前轮伸	前轮缩
内存1 J1*	B5	b 1.0	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96
	B4	b 0.80	-9 -18 -36 -54	-6 -12 -24 -36	-9 -18 -36 -54	-9 -18 -36 -54	-6 -12 -24 -36	-6 -12 -24 -36	-9 -18 -36 -54	-9 -18 -36 -54
	B3	b 0.65	-7 -14 -28 -42	-4 -8 -16 -24	-7 -14 -28 -42	-7 -14 -28 -42	-4 -8 -16 -24	-4 -8 -16 -24	-7 -14 -28 -42	-7 -14 -28 -42
	B2	b 0.55	-5 -10 -20 -30	-2 -4 -8 -12	-5 -10 -20 -30	-5 -10 -20 -30	-2 -4 -8 -12	-2 -4 -8 -12	-5 -10 -20 -30	-5 -10 -20 -30
	B1	b 0.45	-3 -6 -12 -18	-1 -2 -4 -6	-3 -6 -12 -18	-3 -6 -12 -18	-1 -2 -4 -6	-1 -2 -4 -6	-3 -6 -12 -18	-3 -6 -12 -18
	A1	a -0.45	1 2 4 6	0 0 0 0	1 2 4 6	1 2 4 6	0 0 0 0	0 0 0 0	1 2 4 6	1 2 4 6
	A2	a 0.55	0 0 0 0	1 2 4 6	0 0 0 0	0 0 0 0	1 2 4 6	1 2 4 6	0 0 0 0	0 0 0 0
	A3	a 0.65	-1 -2 -4 -6	-3 -6 -12 -18	-1 -2 -4 -6	-1 -2 -4 -6	-3 -6 -12 -18	-3 -6 -12 -18	-1 -2 -4 -6	-1 -2 -4 -6
	A4	a 0.80	-2 -4 -8 -12	-5 -10 -20 -30	-2 -4 -8 -12	-2 -4 -8 -12	-5 -10 -20 -30	-5 -10 -20 -30	-2 -4 -8 -12	-2 -4 -8 -12
	A5	a 1.0	-4 -8 -16 -24	-7 -14 -28 -42	-4 -8 -16 -24	-4 -8 -16 -24	-7 -14 -28 -42	-7 -14 -28 -42	-4 -8 -16 -24	-4 -8 -16 -24
内存2 J2*	B5	b 1.0	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96
	B4	b 0.80	-8 -16 -32 -48	-5 -10 -20 -30	-8 -16 -32 -48	-8 -16 -32 -48	-5 -10 -20 -30	-5 -10 -20 -30	-8 -16 -32 -48	-8 -16 -32 -48
	B3	b 0.65	-6 -12 -24 -36	-3 -6 -12 -18	-6 -12 -24 -36	-6 -12 -24 -36	-3 -6 -12 -18	-3 -6 -12 -18	-6 -12 -24 -36	-6 -12 -24 -36
	B2	b 0.55	-4 -8 -16 -24	-2 -4 -8 -12	-4 -8 -16 -24	-4 -8 -16 -24	-2 -4 -8 -12	-2 -4 -8 -12	-4 -8 -16 -24	-4 -8 -16 -24
	B1	b 0.45	-3 -6 -12 -18	-1 -2 -4 -6	-3 -6 -12 -18	-3 -6 -12 -18	-1 -2 -4 -6	-1 -2 -4 -6	-3 -6 -12 -18	-3 -6 -12 -18
	A1	a -0.45	1 2 4 6	0 0 0 0	1 2 4 6	1 2 4 6	0 0 0 0	0 0 0 0	1 2 4 6	1 2 4 6
	A2	a 0.55	0 0 0 0	1 2 4 6	0 0 0 0	0 0 0 0	1 2 4 6	1 2 4 6	0 0 0 0	0 0 0 0
	A3	a 0.65	-1 -2 -4 -6	-3 -6 -12 -18	-1 -2 -4 -6	-1 -2 -4 -6	-3 -6 -12 -18	-3 -6 -12 -18	-1 -2 -4 -6	-1 -2 -4 -6
	A4	a 0.80	-2 -4 -8 -12	-4 -8 -16 -24	-2 -4 -8 -12	-2 -4 -8 -12	-4 -8 -16 -24	-4 -8 -16 -24	-2 -4 -8 -12	-2 -4 -8 -12
	A5	a 1.0	-3 -6 -12 -18	-6 -12 -24 -36	-3 -6 -12 -18	-3 -6 -12 -18	-6 -12 -24 -36	-6 -12 -24 -36	-3 -6 -12 -18	-3 -6 -12 -18

JERK b=减速G发生时、a=加速G发生时

※切换内存1, 2, 通过[MODE]按钮选择JERK控制模式, 然后短按[调节旋钮], 出现选择画面。通过旋转[调节旋钮], 转至心仪的内存后, 通过再次短按[调节旋钮]来确定。

※有关已设置的调节段数的更改方法, 请参照下页。

参考

表内的各调节段数, 表示从基准段数(M(手动)模式时设置的段数)变化的段数。

例) 选择32段模式、M模式时的前轮段数16段、内存J2、阻尼力调节段数设置为默认值(未更改、如表所示)。

减速G发生过程中产生了相当于0.80G/s的JERK时, 前轮段数16段-6段=10段, 会自动调节成10段。

表7 控制方式默认值(左右JERK)

				伸缩同时调节				伸缩单独调节							
				IN		OUT		IN伸		OUT伸		IN缩		OUT缩	
				左右J	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96	16 32 64 96
内存1 (普通) J*1	前轮	F5	0.80	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30
		F4	0.70	4 8 16 24	-4 -8 -16 -24	4 8 16 24	-4 -8 -16 -24	4 8 16 24	-4 -8 -16 -24	4 8 16 24	-4 -8 -16 -24	4 8 16 24	-4 -8 -16 -24	4 8 16 24	-4 -8 -16 -24
		F3	0.60	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18
		F2	0.50	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12
		F1	-0.45	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6
	后轮	R1	-0.45	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6
		R2	0.50	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12
		R3	0.60	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18
		R4	0.70	-4 -8 -16 -24	4 8 16 24	-4 -8 -16 -24	4 8 16 24	-4 -8 -16 -24	4 8 16 24	-4 -8 -16 -24	4 8 16 24	-4 -8 -16 -24	4 8 16 24	-4 -8 -16 -24	4 8 16 24
		R5	0.80	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30
内存2 (动态) J*2	前轮	F5	0.80	6 12 24 36	-6 -12 -24 -36	6 12 24 36	-6 -12 -24 -36	6 12 24 36	-6 -12 -24 -36	6 12 24 36	-6 -12 -24 -36	6 12 24 36	-6 -12 -24 -36	6 12 24 36	-6 -12 -24 -36
		F4	0.70	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30
		F3	0.60	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18
		F2	0.50	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12
		F1	-0.45	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6
	后轮	R1	-0.45	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6	-1 -2 -4 -6	1 2 4 6
		R2	0.50	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12	-2 -4 -8 -12	2 4 8 12
		R3	0.60	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18	-3 -6 -12 -18	3 6 12 18
		R4	0.70	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30	-5 -10 -20 -30	5 10 20 30
		R5	0.80	-6 -12 -24 -36	6 12 24 36	-6 -12 -24 -36	6 12 24 36	-6 -12 -24 -36	6 12 24 36	-6 -12 -24 -36	6 12 24 36	-6 -12 -24 -36	6 12 24 36	-6 -12 -24 -36	6 12 24 36

※JERK的设置值，左JERK和右JERK是通用的。

※有关IN及OUT，当施加右G时(左转弯)，左侧是IN、右侧是OUT，当施加左G时(右转弯)，右侧是IN、左侧是OUT。

JERK反应点 设置值更改方法

开始作业前，请符合以下条件。

- 模式：J(注意：在S, G, SG, SJ, GJ, SGJ模式，设置值无法更改。)
- 显示画面：显示调节段数。
- JERK可设置范围：b2.0~b-2.0, a2.0~a-2.0。

未满足1G/s、0.05G/s单位，1G/s以上、0.1G/s单位。

伸缩单独调节的更改方法，请结合P62~63，一起参照。

①修正加减速JERK的反应点时

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
1	选择要修正的内存	Front 24 R00 Rear 24		短按[调节旋钮]	
2		J11		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	J01, J02, J10, J11, J12, J20, J21, J22
3		Front 24 b10 Rear 24		长按[调节旋钮]	
4		J A/B		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	A/B: 加减速JERK L/R: 左右JERK
5	选择更改位置	Front -2 b10 Rear 0		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	B5~B1 ... A1~A5
6	设置反应J	Front -2 b60 Rear 0		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	b2.0~b-2.0 a2.0~a-2.0
7	设置前轮变化段数	Front -2 b60 Rear 0		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	+96/64/32/16 ~-96/64/32/16
8	设置后轮变化段数	Front -2 b60 Rear 0		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	+96/64/32/16 ~-96/64/32/16
9		Front -2 b60 Rear 0		长按[调节旋钮]	
10		Front -2 b60 Rear 0		重复4~8	
11	返回操作画面			短按[MODE]2次	

JERK b=减速G发生时、a=加速G发生时

※ 5, 6, 7显示顺序，有时会不同。(仿效前次的更改位置)

※ 输入同样的JERK时，旧信息会消失，更新成新信息。

※ 内存编号(B1~B5及A1~A5)，按输入的J值、从小到大的顺序自动存储(负J值<零<正J值)。即使是输入作业中，也会依次调换。因此，可以按数值从小到大顺序输入。

※ 希望删除已设置的内存信息时，将J设为“--”，即可删除。

“--”在“-0.05”和“0.05”之间。

参考

确认各内存的设置值时，按照上表No. 5的步骤旋转[调节旋钮]，读取B1~B5及A1~A5的显示值。不更改时，原封不动按下[MODE]按钮，会返回。

②修正左右JERK的反应点时

选择修正的内存后在前项①的4选择“L/R”。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
1				旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	A/B: 加减速JERK L/R: 左右JERK
2				旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	F1~F5 (前轮) R1~R5 (后轮)
3	设置反应			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	-2.0~2.0
4	设置IN侧 变化段数			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
5	设置OUT侧 变化段数			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
6				长按[调节旋钮]	
7				重复2~6	
8	返回操作画面			短按[MODE]	

※ JERK的设置值，左JERK和右JERK是通用的。

※ 3, 4, 5显示顺序，有时会不同。(仿效前次的更改位置)

※ 输入同样的加速度时，旧信息会消失，更新成新信息。

※ 内存编号(F1~F5及R1~R5)，按输入的J值、从小到大的顺序自动存储(减速JERK<零<加速JERK)。即使是输入作业中，也会依次调换。因此，可以按数值从小到大顺序输入。

※ 希望删除已设置的内存信息时，将J设为“--”，即可删除。

参考 确认各内存的设置值时，按照上表No. 2的步骤旋转[调节旋钮]，读取F1~F5及R1~R5的显示值。不更改时，原封不动按下[MODE]按钮，会返回。

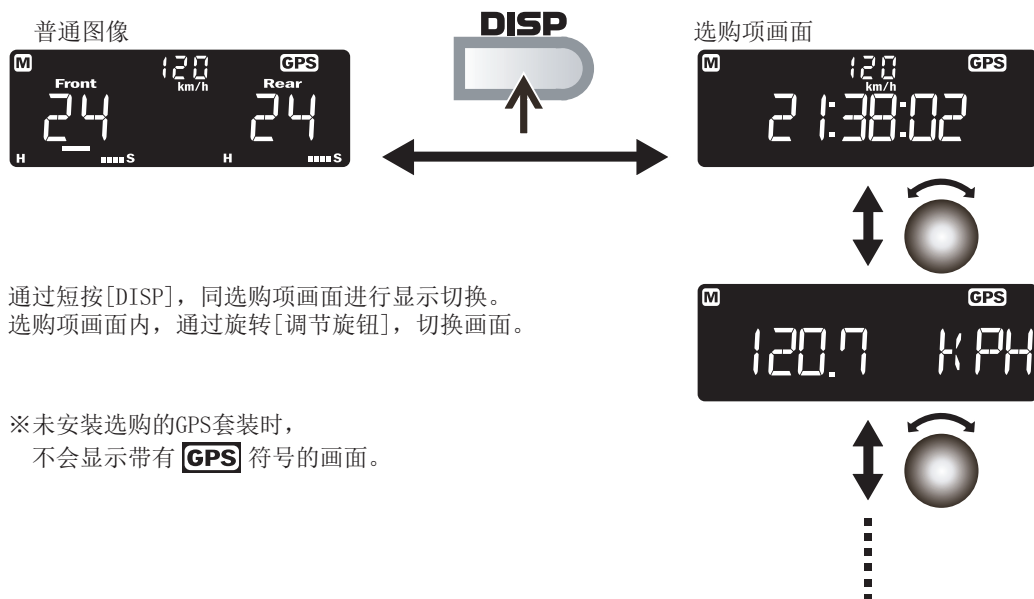
※ 伸缩单独调节时，3、4、5设置位置按以下顺序切换。(通过短按[调节旋钮]来确定，然后会切换到下一设置位置)。
反应J设置→IN伸→OUT伸→IN缩→OUT缩→反应J设置

选选项画面

通过[DISP]按钮，从通常的马达的段数显示切换到选选项画面，此画面能显示设置的信息及各种即时信息。在此处对其显示的切换方法进行说明。

选选项画面有「时钟显示」「速度显示」「G显示」「JERK显示」「牵引性能(TP)显示」「位置信息(纬度·经度·高度显示)」「短程里程显示」。

显示切换方法



通过短按[DISP]，同选选项画面进行显示切换。
选选项画面内，通过旋转[调节旋钮]，切换画面。

※未安装选购的GPS套装时，
不会显示带有 **GPS** 符号的画面。

- 参考**
- 在选选项画面旋转[调节旋钮]，会按时钟→速度→G→J→TP→位置信息→短程里程→时钟…切换。
 - 即使在选选项画面，自动控制也会有效，因此，平时也可以在显示时钟的状态下使用。

选选项画面

时钟显示

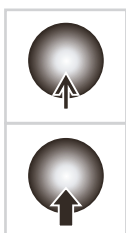


- 长按[调节旋钮]：输入与世界标准时间(UTC)相对的时差。
- ※设置结束后，长按[调节旋钮]返回。

确认 需要选购GPS套装。

参考 相对于UTC，日本的时差是+(加)9小时。

速度显示



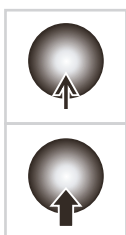
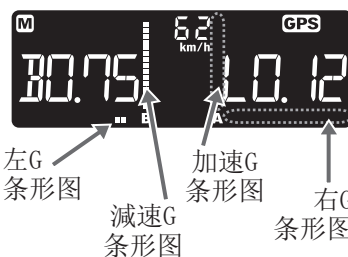
- 短按[调节旋钮]：显示峰值。
初始设置可切换km/h和MPH显示。
(参照P54)

- 长按[调节旋钮]：峰值复位。

确认 需要将车辆的车速信号连接到信号转换器、或者需要选购GPS套装。

参考 使用GPS获取车速数据时，如果GPS接收信息状况不好，不会显示。

G显示



画面左：加速·减速G B=减速、A=加速

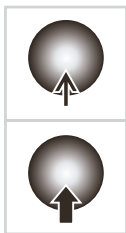
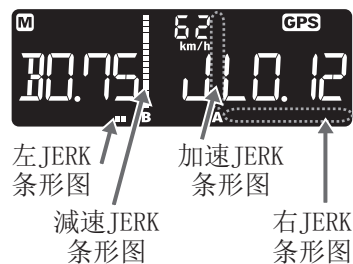
画面右：左右G R=右G(左转弯)、L=左G(右转弯)

- 短按[调节旋钮]：显示峰值。
交替显示左右G和加速·减速G的峰值。

- 长按[调节旋钮]：峰值复位。

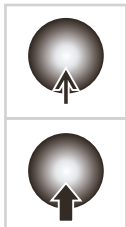
操作

JERK显示



画面左：加减速JERK B=减速G发生时、A=加速G发生时
画面右：左右JERK R=右JERK、L=左JERK

牵引性能(TP)显示



显示牵引性能的状况。
数值越高表示发生了急起步、急停车、急刹车。
使用方法例)
一般行驶：维持小TP值的顺畅行驶。
=提高同乘人员的舒适性
赛道行驶：驾驶引出TP值变高的轮胎性能。
=改进时间

画面中央：加减速G 左右G的TP位置
条形图 设置峰值极限

画面右：TP值

- 短按[调节旋钮]：显示峰值。
- 长按[调节旋钮]：峰值复位。

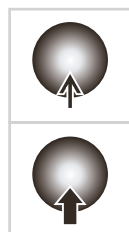
位置信息显示

GPS

显示纬度·经度·高度(现在位置)。



ALT：高度(与速度单位设置联动，高度单位会切换)。
(km/h：M(米) MPH：FT(英尺))
N/S:纬度
E/W:经度



- 短按[调节旋钮]：切换纬度·经度·高度显示。
- 长按[调节旋钮]：切换坐标显示方法(度→度分→度分秒→度…)

确认

需要选购的GPS套装。

参考

GPS信息的误差会直接反映到显示上。

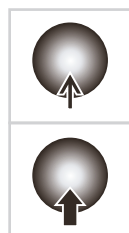
短程里程显示

GPS

短程里程表(行驶里程的累计表)，显示从前次复位地点到现在的行驶里程。



TM1~TM3，可记录3个短程里程。



- 短按[调节旋钮]：切换短程里程。
- 长按[调节旋钮]：短程里程复位。

确认

需要选购的GPS套装。

参考

GPS信息的误差会直接反映到显示上。

GPS无法接收信息的区间，是将接收信息中断的前后的位置信息，用直线连接起来计算的。

设置更改(外部输入)

对更改控制盒的各种显示设置等进行说明。

长按[DISP]，通过旋转[调节旋钮]选择「G/J显示」「TP」「音量」「颜色」「亮度」「LCD角度」「G补正」「STATUS(异常报警)显示」。在要更改的项目短按[调节旋钮]，对其项目进行详细更改。仅确认设置内容时，确认后短按[MODE]，退出设置更改。有关此设置更改通用的「进入设置更改」、「确定」、「取消」等具体操作，请参照下述内容。

修正设置值时的通用操作

更改显示・操作设置



・长按[DISP]



・旋转[调节旋钮]选择

- | | | | |
|-----------------------|------|------------------|------|
| 1. 外部输入时段数调节 | →P47 | 11. 音量调节 | →P50 |
| 2. 车速信号 ON/OFF | →P48 | 12. 背光源颜色更改 | →P50 |
| 3. G/JERK控制 OFF设置 | →P48 | 13. 用户颜色设置方法 | →P50 |
| 4. AI(学习功能) ON/OFF设置 | →P48 | 14. 辉度调节 | →P51 |
| 5. G/JERK条形图 ON/OFF设置 | →P48 | 15. 自动调光器 ON/OFF | →P51 |
| 6. G条形图 标度更改 | →P49 | 16. LCD VIEW | →P51 |
| 7. JERK条形图 标度更改 | →P49 | 17. G补正 | →P51 |
| 8. TP 显示基准更改 | →P49 | 18. 车速信号设置 | →P52 |
| 9. TP 警告基准更改 | →P49 | 19. 原点调节频率设置 | →P52 |
| 10. 7段部显示更改 | →P50 | 20. 状态显示 | →P53 |

设置结束时



・短按[调节旋钮]
确定后，转入下个设置。



・短按[DISP]
确定后，返回普通操作画面。

取消时



・短按[MODE]

从设置画面返回时



・短按[MODE]

外部输入时段数调节



EXT. IN 1 EXT. IN 2

EXT INPUT：有外部输入1/2时的阻尼力段数调节量的设定。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		EXT INPUT		短按[调节旋钮]		
2		-2 11 -2		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	I1 I2	
3		-2 11 -2		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	-16~16 -32~32 -64~64 -96~96	
4		-2 11 -2		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	-16~16 -32~32 -64~64 -96~96	

操
作

设置更改(车速信号・G/JERK控制OFF・AI(学习功能)・G/JERK条形图)

车速信号 ON/OFF设

SP SIG：对于使用信号转换器的车辆上的车速信号，设置其车速信号输入是否有效/无效。使用GPS的车速数据时，设置成OFF(无效)。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1				短按[调节旋钮]		
2				旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	ON OFF	ON

G/JERK控制OFF

G/J OFF：设置G/JERK控制变OFF的速度。在设置速度以下时，不进行G/JERK控制。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1				短按[旋钮]		
2				旋转[旋钮]输入速度 短按[旋钮]决定	0~50	0

AI(学习功能)



设置AI(学习功能)的ON/OFF，或者对已存储数据进行复位重置处理。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1				短按[调节旋钮]		
2				旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	ON OFF RST	OFF

G/JERK条形图 ON/OFF



确定在手动模式(P30)，是否有显示G/JERK条形图。
未显示G/JERK条形图时，通过显示条来显示阻尼力调节段数。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1				短按[调节旋钮]		
2				旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	OFF GON JON	OFF

设置更改 (G/JERK条形图标度 · TP显示/警告基准)

G条形图 标度更改



更改G条形图的标度。
完全标度可选择0.3G或1.0G。
希望显示条变化多显示时，小值=0.3。
希望显示条变化小显示时，大值=1.0。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		G SCAL 0.3G		短按[调节旋钮]		
2		G SCAL 0.3G		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	0.3 1.0	0.3

JERK条形图 标度更改



更改JERK条形图的标度。
完全标度可选择0.3G/s或1.0G/s。
希望显示条变化多显示时，小值=0.3。
希望显示条变化小显示时，大值=1.0。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		J SCAL 0.3		短按[调节旋钮]		
2		J SCAL 0.3		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	0.3 1.0	0.3

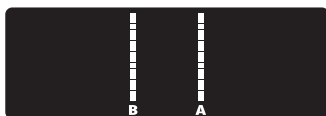
TP 显示基准更改



在选项画面的TP显示画面(P46)，更改在画面中心显示的正在发生的G方向的显示基准(外侧的8条线)。
在显示基准以下时，显示内侧的4条线，
0.5G以下时，在中央显示“—”。
可按0.1G刻度设置。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		TP BASE 1.0G		短按[调节旋钮]		
2		TP BASE 1.0G		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	0.0 2.0	1.0G

TP 警告基准更改



在选项画面的TP显示画面(P46)，更改在画面中心显示TP位置的警告基准。
可按0.1G刻度设置。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		TPLIMIT 1.5G		短按[调节旋钮]		
2		TPLIMIT 1.5G		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	0.0 2.0	1.5G

操
作

设置更改(7段部显示・音量・颜色)

7段部显示更改



DISP：选择显示内容，此内容显示在画面中央上部的7段显示部。

希望显示速度时，选择SPEED。

希望显示加速・减速G时，选择G A/B。

希望显示左右G时，选择G L/R。

希望显示加减速JERK时，选择J A/B。

希望显示左右JERK时，选择J L/R。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		DISP SPEED		短按[调节旋钮]		
2		DISP SPEED		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	SPEED G A/B G L/R J A/B J L/R	SPEED

音量调节

VOL：设置按钮操作音量。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		VOL 2		短按[调节旋钮]		
2	音量设置	VOL 2		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	0~3	2

背光源颜色更改

更改画面显示颜色。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		COLOR GR		短按[调节旋钮]		
2		COLOR GR		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	AM / GR / BL / WH / USER	WH

※ AM=Amber, GR=Green, BL=Blue, WH=White, USER (USER设置颜色)

自定义颜色设定方法

可以把文字颜色调成心仪的颜色。

通过调红・绿・蓝三种颜色的强弱，来设置颜色。

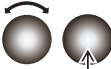
	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		COLOR USER		短按[调节旋钮]		
2	设置 USER颜色	USER 63 63 63		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	0~63	
3				重复2		
4	确定 USER颜色			长按[调节旋钮]		

※ 6位数值如下所示。左2位=红、中2位=绿、右2位=蓝。

设置更改(辉度・自动调光器・LCD・G补正)

辉度调节

调节画面的亮度。

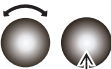
	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		BRIGHT 2		短按[调节旋钮]		
2		BRIGHT 2		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	0~3	2

※ 辉度：3=明、2=普通、1=暗、0=无。

自动调光器 ON/OFF

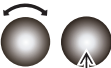
此功能是结合周围的亮度，自动调节辉度。

ON：有效 / OFF：无效

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		DIMMER ON		短按[调节旋钮]		
2		DIMMER ON		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	ON OFF	ON

LCD VIEW

可结合控制盒安装场所，进行调节，使画面显示便于查看。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		LCD VIEW 1		短按[调节旋钮]		
2		LCD VIEW 1		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	1 2	1

G补正

识别G补正(识别控制盒安装方向)G传感器相对于车辆的方向。

选择水平的、可以笔直向前行驶20m左右的场所停车，然后开始作业。

因为是通过加速度来判断，因此需要适度的加速。(0.2G左右)

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
1		G INIT		短按[调节旋钮]	
2		G PUSH DIAL		短按[调节旋钮]	
		G STAND BY			
3		G RUN		发出蜂鸣声后 笔直前进※1	
4		G STOP		出现STOP显示时， (也会发出蜂鸣声)请停止。	
5		G SET OK		短按[调节旋钮]	

⚠ **注意** ※1 确认周围状况，确保安全的基础上，一边加速一边笔直向前行驶。

确认

- 出现STOP显示时(有蜂鸣声)停止(感应到0.2G以上，会出现STOP显示)。
- 在发出蜂鸣声之前，已减速或已后退时，请重新操作。

操
作

设置更改(车速信号设置・原点调节频率设置)

车速信号设定

SPEED：设置车速信号的脉冲数。未从车辆获取车速信号时，无需设置。

① 从预先设置的选项中选择时

设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1			短按[调节旋钮]		
2			旋转[调节旋钮]，从2，4，8，10，16，25中选择。短按[调节旋钮]确定。	2, 4, 8, 10, 16, 25, *, BY DIST	4

参考 国产车(日本)时，其标准为日产车2脉冲，其他4脉冲。(有例外)

② 直接输入脉冲数时

在前项①的2，选择“*”。

设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1			旋转[调节旋钮]选择“*” 短按[调节旋钮]确定		
2			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	1~50	4

③ 车辆行驶1km后，自动计算脉冲数时，

在前项①的2选择“*”。

速度单位设置为MPH时，行驶1mile。

设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1			旋转[调节旋钮]选择“BY DIST” 短按[调节旋钮]确定		
2			让车辆行驶		
3			行驶1km后 短按[调节旋钮]		
4			短按[调节旋钮]确定		
5			无法正常处理时，显示5秒“ERROR”，然后返回到1。		

原点调节频率设定

M-RST：设置启动时寻找原点动作的频率。(通过[MODE]按钮将电源OFF时除外)

设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1			短按[调节旋钮]		
2			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]检查	1/10 ON OFF	1/10

※选择1/10时，每启动10次，进行1次恢复原点动作。

设置更改(状态显示)

状态显示

可以确认同驱动单元的通信状况。

	显示项目	显示画面	操作内容	操作说明
1	正常	STATUS OK		短按[MODE]
2	异常	STATUS NG		短按[调节旋钮] 显示异常内容
2-1	未找到驱动单元	NONE DR 1 ※1		短按[MODE]2次 (返回操作画面)
2-2	短路	SHORT DR 11 ※2		短按[MODE]2次 (返回操作画面)
2-3	断线	OPEN DR 22 ※2		短按[MODE]2次 (返回操作画面)
2-4	高温	TMP- H DR 1 ※1		短按[MODE]2次 (返回操作画面)

※1 此画面中的“DR1”是显示示例。显示发生异常的驱动器ID编号(1~4)。

※2 此画面中的“DR22”是显示示例。DR*#：*是驱动器编号(1~4)，#是频道(1、2)。

・对策及原因调查

2-1 『未找到驱动单元』时

- ・确认驱动单元电源连接是否正确。→P15~16
- ・确认所有已设置的驱动器ID，设置正确ID。→P64
- ・有多台驱动单元，未识别到任何1台。→有可能控制盒出现异常。
- ・有多台驱动单元，其中1台驱动单元无法识别。→有可能驱动器出现异常。

2-2、2-3 『短路』『断线』时

- ・确认驱动单元同马达是否连接正确。
 - ・将Ch1同Ch2的马达进行替换，并接线。
- 报警显示未改变时，有可能驱动单元出现异常。
- 报警显示的ch改变时，有可能马达、或者从马达到驱动器的配线出现异常。

2-4 『驱动单元高温』时

- ・确认控制盒的阻尼力调节段数显示是否变成了“—”。
 - ・确认驱动单元的周围是否高温。
- 因为这个原因导致高频率NG时，请将驱动单元移动到不会出现高温的场所。
- ・确认驱动单元自身是否高温(不要用手直接触碰，以免烫伤)。

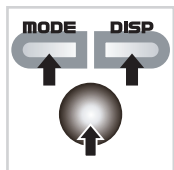
确认 暂时先将电源OFF，确认驱动单元自身或驱动单元周围的温度下降后，再次将电源ON。通过此方法来恢复。

参考 在JERK模式下，控制马达的动作频率变得非常多时，驱动单元自身有时会变热。不过，此现象不是异常。

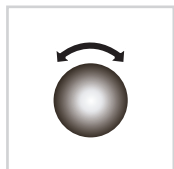
基本设置更改

更改调节段数・速度单位・驱动单元・驱动器的设置(配对)时,按以下方式设置。出厂发货时已配对完成。

・基本设置更改

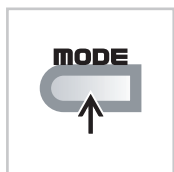


・同时长按[MODE]+[DISP]+[调节旋钮],进入基本模式。



・旋转调节[调节旋钮],选择要更改的项目。

- | | |
|---------------|-------|
| ①车速单位设置 | → 本页 |
| ②设置手动模式时的控制方法 | → 本页 |
| ③阻尼力调节段数区间设置 | → P55 |
| ④驱动模式设置 | → P55 |
| ⑤驱动单元设置 | → P64 |



・短按[MODE],返回普通画面。

速度单位更改 更改速度及距离的单位(SPEED)

更改显示和演算使用的速度和距离单位。

km/h→速度: km/h 距离: km

MPH→速度: MPH 距离: ml (英里)

	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1			旋转[调节旋钮]选择	SPEED CTRL STEP DR MODE DR ASSIGN	初始设置
2			短按[调节旋钮]确定		
3			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	MPH km/h	km/h

设置手动模式时的控制方法 前后独立和4轮独立的切换(CTRL)

更改手动模式时的控制方法的设置。

F/R: 前后独立控制(左右是同段数)

4WH: 4轮独立控制

即使是F/R(前后独立控制),进行左右G控制、左右JERK控制时,按4轮独立控制。

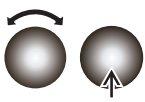
	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1			旋转[调节旋钮]选择	SPEED CTRL STEP DR MODE DR ASSIGN	
2			短按[调节旋钮]确定		
3			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	F/R AWH	F/R

基本设置更改

调节段数更改 更改阻尼力最大段数(STEP)

设置最大阻尼力和最低阻尼力之间，按多少进行调节。

阻尼力调节范围(最硬~最软)可分割成16段、32段、64段、96段，各段可分级。

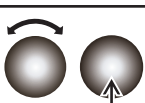
	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1			旋转[调节旋钮]选择	SPEED CTRL STEP DR MODE DR ASSIGN	
2			短按[调节旋钮]确定		
3			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	16 32 64 96	16

驱动模式更改 驱动控制对象更改(DR MODE)

根据驱动器使用的台数・使用位置等，设置模式编号。

用于伸缩单独调节式的减振器(SUPER RACING DAMPER等)时，需要设置。

具体内容，请参照下页表1。

	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1			旋转[调节旋钮]选择	SPEED CTRL STEP DR MODE DR ASSIGN	
2			短按[调节旋钮]确定		
3			旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	1~16 具体内容 参照下页表1	DR MODE1

结合使用用途，选择「DR MODE」1~16。“DR MODE 1”是标准规格，驱动单元前轮使用1台・后轮使用1台。驱动单元安装时，请保持同设置的「DR MODE」编号一致。

操
作

控制伸缩单独调节的减振器时

控制伸缩单独调节的减振器时，请查阅下表及连接图，选择心仪的方法进行安装。

表1 调节方法和驱动单元的组合

编号	前轮	后轮	驱动器1		驱动器2		驱动器3		驱动器4	
			ch. 1	ch. 2	ch. 1	ch. 2	ch. 1	ch. 2	ch. 1	ch. 2
1	伸缩同时调节	伸缩同时调节	前轮左	前轮右	后轮左	后轮右	—	—	—	—
2	伸缩同时调节	无调节	前轮左	前轮右	—	—	—	—	—	—
3	无调节	伸缩同时调节	后轮左	后轮右	—	—	—	—	—	—
4	伸缩单独调节(※1)	伸缩单独调节(※1)	前轮左伸	前轮左缩	前轮右伸	前轮右缩	后轮左伸	后轮左缩	后轮右伸	后轮右缩
5	伸缩单独调节(※1)	伸缩单独调节(※2)	前轮左伸	前轮左缩	前轮右伸	前轮右缩	后轮左伸	后轮右伸	后轮左缩	后轮右缩
6	伸缩单独调节(※2)	伸缩单独调节(※1)	前轮左伸	前轮右伸	前轮左缩	前轮右缩	后轮左伸	后轮左缩	后轮右伸	后轮右缩
7	伸缩单独调节(※2)	伸缩单独调节(※2)	前轮左伸	前轮右伸	前轮左缩	前轮右缩	后轮左伸	后轮右伸	后轮左缩	后轮右缩
8	伸缩单独调节(※1)	伸缩同时调节	前轮左伸	前轮左缩	前轮右伸	前轮右缩	后轮左	后轮右	—	—
9	伸缩单独调节(※2)	伸缩同时调节	前轮左伸	前轮右伸	前轮左缩	前轮右缩	后轮左	后轮右	—	—
10	伸缩单独调节(※1)	无调节	前轮左伸	前轮左缩	前轮右伸	前轮右缩	—	—	—	—
11	伸缩单独调节(※2)	无调节	前轮左伸	前轮右伸	前轮左缩	前轮右缩	—	—	—	—
12	伸缩同时调节	伸缩单独调节(※1)	前轮左	前轮右	后轮左伸	后轮左缩	后轮右伸	后轮右缩	—	—
13	伸缩同时调节	伸缩单独调节(※2)	前轮左	前轮右	后轮左伸	后轮右伸	后轮左缩	后轮右缩	—	—
14	无调节	伸缩单独调节(※1)	后轮左伸	后轮左缩	后轮右伸	后轮右缩	—	—	—	—
15	无调节	伸缩单独调节(※2)	后轮左伸	后轮右伸	后轮左缩	后轮右缩	—	—	—	—
16	无调节	无调节	—	—	—	—	—	—	—	—

*1：对于伸缩单独调节的1支减振器(单侧)，用1个驱动单元控制时，

这时，各驱动单元的Ch1表示伸，Ch2表示缩。(正立式参照图1，倒立式参照图2)

*2：对于伸缩单独调节的2支减振器(左右)，伸用1个驱动单元控制，缩用另1个驱动单元控制时(正立式参照图3、倒立式参照图4)，各驱动单元的Ch1表示左，Ch2表示右侧。

图1 *1概念图（正立式减振器）

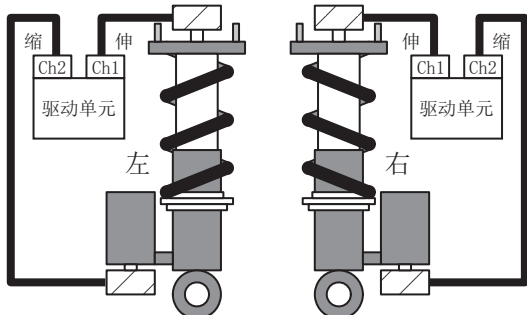


图2 *1概念图（倒立式减振器）

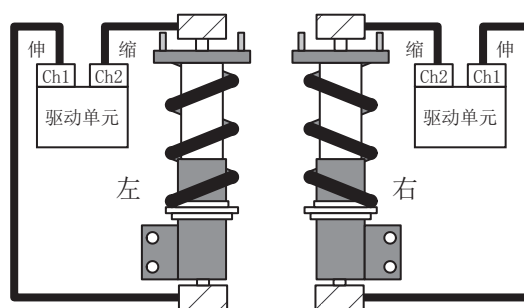


图3 *2概念图（正立式减振器）

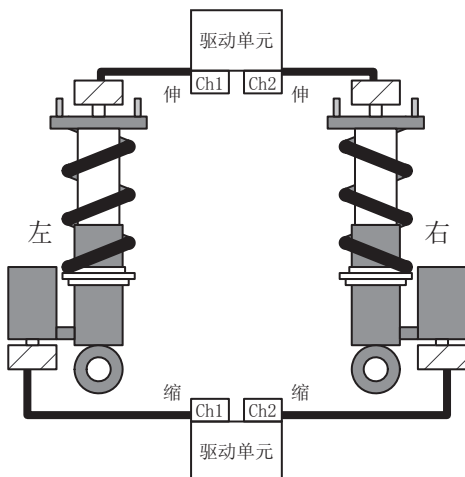
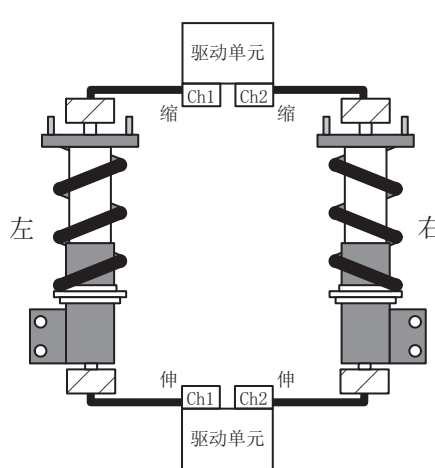
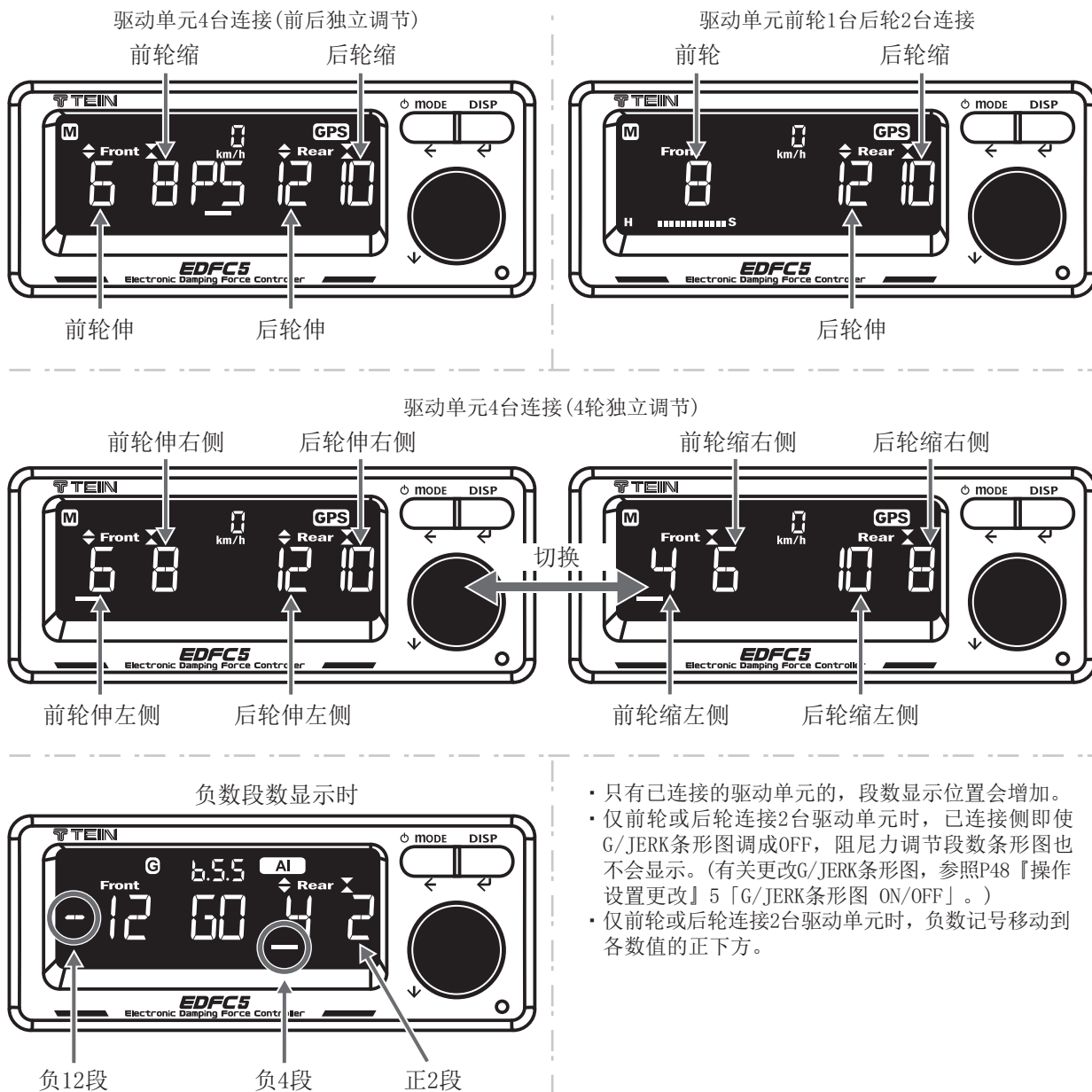


图4 *2概念图（倒立式减振器）



控制伸缩单独调节的减振器时

控制3台或4台驱动单元时，阻尼力调节段数显示如下。有关前后独立↔4轮独立之间的切换等，其基本设置方法，请参照「基本设置更改」(P54)。



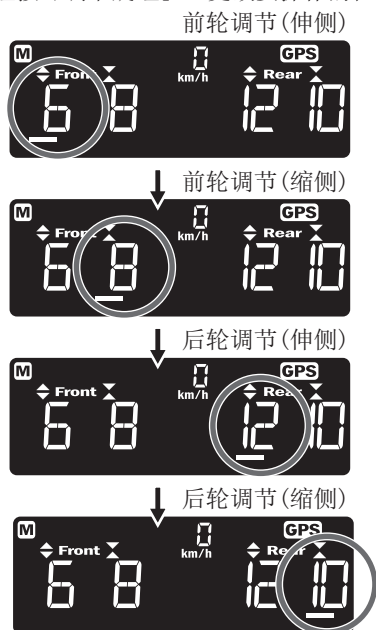
- 只有已连接的驱动单元的，段数显示位置会增加。
- 仅前轮或后轮连接2台驱动单元时，已连接侧即使G/JERK条形图调成OFF，阻尼力调节段数条形图也不会显示。(有关更改G/JERK条形图，参照P48『操作设置更改』5「G/JERK条形图 ON/OFF」。)。
- 仅前轮或后轮连接2台驱动单元时，负数记号移动到各数值的正下方。

控制伸缩单独调节的减振器时

- 阻尼力调节段数更改步骤(前后独立控制)

基本操作

通过短按「调节旋钮」，更改要操作的位置。



通过短按「调节旋钮」，按前轮伸→前轮缩→后轮伸→后轮缩→内存的顺序，更改要操作的位置。
除了更改手动模式下的阻尼力调节段数(参照P31)，更改速度反应点的设置值(参照P36)、更改G反应点的设置值(参照P39, P40)、更改JERK反应点的设置值(参照P43, P44)亦是如此。

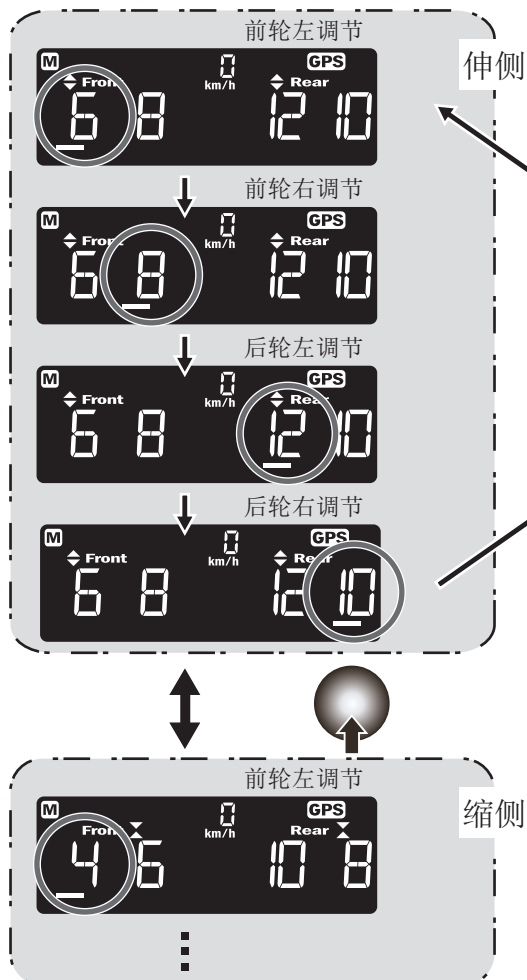
内存调节



- 阻尼力调节段数更改步骤(4轮独立控制)

基本操作

通过短按和长按「调节旋钮」，更改要操作的位置。



通过短按「调节旋钮」，按前轮左→前轮右→后轮左→后轮右→内存的顺序，更改要操作的位置。

内存调节



切换伸侧和缩侧，通过长按调节旋钮来实现。

控制伸缩单独调节的减振器时

速度反应点 设置值更改方法

虽然同P36更改方法一样，但是，增加的驱动单元部分的段数更改位置变多了。（下图例子中，段数更改位置增加了6～9这4个步骤）。步骤1～3，请参阅P36。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
4	更改位置选择			旋转「调节旋钮」+短按	S0 ~ S9
5	设置反应速度			旋转「调节旋钮」+短按	0 ~ 300
6	设置前轮伸侧变化段数			旋转「调节旋钮」+短按	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
7	设置前轮缩侧变化段数			旋转「调节旋钮」+短按	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
8	设置后轮伸侧变化段数			旋转「调节旋钮」+短按	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
9	设置后轮缩侧变化段数			旋转「调节旋钮」+短按	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
10				长按「调节旋钮」	
11				重复4～10	
12	返回操作画面			短按「MODE」2次	

控制伸缩单独调节的减振器时

· 加速 · 减速G反应点 设置值更改方法

虽然同P39更改方法一样，但是，增加的驱动单元部分的段数更改位置变多了。（下图例子中，段数更改位置增加了6～9这4个步骤）。步骤1～3，请参阅P39。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
4	更改位置选择			旋转 「调节旋钮」 +短按	G0 ... G9
5	设置反应G			旋转 「调节旋钮」 +短按	b2.0 ～ a2.0
6	设置前轮 伸侧变化段数			旋转 「调节旋钮」 +短按	+96/64/32/16 ～ -96/64/32/16
7	设置前轮 缩侧变化段数			旋转 「调节旋钮」 +短按	+96/64/32/16 ～ -96/64/32/16
8	设置后轮 伸侧变化段数			旋转 「调节旋钮」 +短按	+96/64/32/16 ～ -96/64/32/16
9	设置后轮 缩侧变化段数			旋转 「调节旋钮」 +短按	+96/64/32/16 ～ -96/64/32/16
10				长按 「调节旋钮」	
11				重复4～10	
12	返回操作画面			短按 「MODE」 2次 X2次	

控制伸缩单独调节的减振器时

• 左右G反应点 设置值更改方法

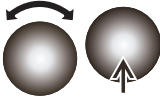
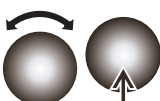
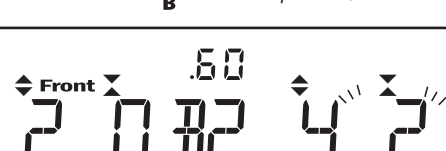
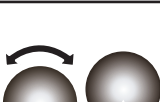
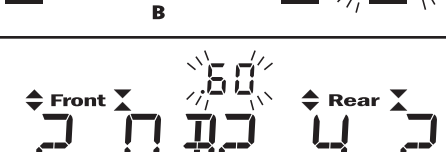
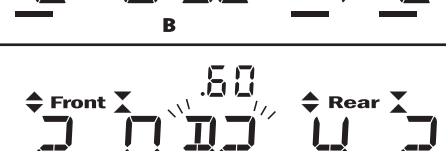
虽然同P40更改方法一样，但是，增加的驱动单元部分的段数更改位置变多了。（下图例子中，段数更改位置增加了6～9这4个步骤）。步骤1～3，请参阅P40。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
4	更改位置选择			旋转「调节旋钮」+短按	F1 ~ F5 R1 ~ R5
5	设置反应G			旋转「调节旋钮」+短按	0.1 ~ 2.0
6	伸IN侧 设置变化段数			旋转「调节旋钮」+短按	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
7	伸OUT侧 设置变化段数			旋转「调节旋钮」+短按	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
8	缩IN侧 设置变化段数			旋转「调节旋钮」+短按	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
9	缩OUT侧 设置变化段数			旋转「调节旋钮」+短按	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
10				长按「调节旋钮」	
11				重复4～10	
12	返回操作画面			短按「MODE」2次	

控制伸缩单独调节的减振器时

• 加减速JERK反应点 设置值更改方法

虽然同P43更改方法一样，但是，增加的驱动单元部分的段数更改位置变多了。（下图例子中，段数更改位置增加了6～9这4个步骤）。步骤1～3，请参阅P43。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
4	选择更改位置			旋转 「调节旋钮」 +短按	B5 ~ B1 A1 ~ A5
5	设置反应JERK			旋转 「调节旋钮」 +短按	b2.0~b-2.0 a2.0~a-2.0
6	前轮伸侧 设置变化段数			旋转 「调节旋钮」 +短按	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
7	前轮缩侧 设置变化段数			旋转 「调节旋钮」 +短按	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
8	后轮伸侧 设置变化段数			旋转 「调节旋钮」 +短按	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
9	后轮缩侧 设置变化段数			旋转 「调节旋钮」 +短按	+96/64/32/16 ~ -96/64/32/16
10				长按 「调节旋钮」	
11				重复4~10	
12	返回操作画面		 x2次	短按 「MODE」 2次	

控制伸缩单独调节的减振器时

• 左右JERK反应点 设置值更改方法

虽然同P44更改方法一样，但是，增加的驱动单元部分的段数更改位置变多了。（下图例子中，段数更改位置增加了6～9这4个步骤）。步骤1～3，请参阅P44。

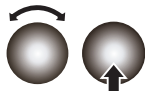
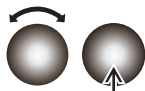
	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
4	选择更改位置			旋转 「调节旋钮」 +短按	F1～F5 (前轮) R1～R5 (后轮)
5	设置左右JERK			旋转 「调节旋钮」 +短按	2.0 ～ -2.0
6	伸IN侧 设置变化段数			旋转 「调节旋钮」 +短按	+96/64/32/16 ～ -96/64/32/16
7	伸OUT侧 设置变化段数			旋转 「调节旋钮」 +短按	+96/64/32/16 ～ -96/64/32/16
8	缩IN侧 设置变化段数			旋转 「调节旋钮」 +短按	+96/64/32/16 ～ -96/64/32/16
9	缩OUT侧 设置变化段数			旋转 「调节旋钮」 +短按	+96/64/32/16 ～ -96/64/32/16
10				长按 「调节旋钮」	
11				重复4～10	
12	返回操作画面			短按 「MODE」 2次	

驱动器配对

控制盒上登录(配对)驱动器的ID(无线用)。

工厂发货时已配对完成。

如果登录错误的编号，马达不会工作。

	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1	SPEED $\frac{\text{km}}{\text{h}}$		旋转[调节旋钮]选择	SPEED CTRL STEP DR MODE DR ASSIGN	
2	DR ASSIGN		短按[调节旋钮]确定		
3	SEARCHING		搜索驱动器 (搜索响应的驱动器)	各驱动器ID "+++++" ※4	
4	DR 1:-----		旋转[调节旋钮]，选择配对的驱动器。短按[调节旋钮]确定。	DR1~DR4 CLEAR ※1、※2、 ※3、※4	
5	DR 00 00 0F		旋转[调节旋钮]，从检测到的驱动器中，选择配对的驱动器。长按[调节旋钮]确定。	各驱动器ID "+++++" ※4	
6	DR 1:00 00 0F		旋转[调节旋钮]，选择配对的驱动器。短按[调节旋钮]确定。	DR1~DR4 CLEAR ※1、※2、 ※3、※4	
7	DR 2:-----		重复5~6	※4	
8			短按「MODE」2次		

※1：驱动器ID的手动输入，参照下页。

※2：使用的驱动器数量是1个时，仅DR1。2个时，DR1~DR2。3个时，DR1~DR3。4个时，DR1~DR4。

※3：如果选择“CLEAR”，会解除所有的驱动器配对。

※4：2台驱动器ID, 前轮用=00 00 0F、后轮用=00 00 10时，

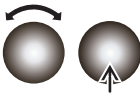
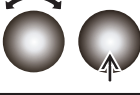
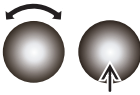
前轮配对时，从“00 00 0F”、“00 00 10”、“++ ++ ++” 3个中选择。

然后，在前轮选择“00 00 0F”之后，后轮配对时，从“00 00 10”、“++ ++ ++” 2个中选择。

“++ ++ ++”是手动输入。没有显示相应的驱动器ID时，需要手动输入。(参照下页)

控制盒配对

驱动器ID手动输入方法。
手动输入驱动器ID时，请从驱动器配对的No. 4位置开始以下操作。

	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
1			旋转[调节旋钮]，选择配对的驱动器。短按[调节旋钮]确定。	DR1～DR4 CLEAR
2			旋转[调节旋钮]，选择「++ ++ ++」，短按[调节旋钮]确定。	直接输入画面
3			旋转[调节旋钮]，输入驱动器ID的第1位数，短按[调节旋钮]确定。	0～9, A～F
4			旋转[调节旋钮]，输入驱动器ID的第2位数，短按[调节旋钮]确定。	0～9, A～F
5			重复3～4	
6			长按[调节旋钮]，使驱动器ID存储记忆后输入结束，返回到驱动器配对No. 4。	

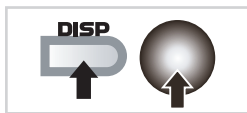
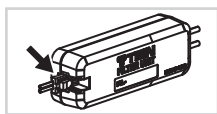
※1 说明用显示画面上的驱动器ID是示范样本。请务必正确输入您使用的驱动器ID。
DR1～DR4上不能输入同样的ID。（蜂鸣声会响2次。）

控制盒的复位(初始化)

通过以下操作，可以初始化。下次接通电源等时，从“EASY SET UP”或“CUSTOM”开始设置。

确认

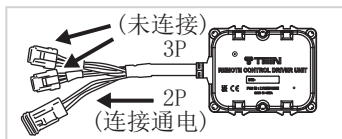
- 因驱动单元的配对信息等也会被复位，因此，非必要、请勿复位。
- 计划配对的驱动单元如果已经配对，这时驱动单元本身也需要提前复位，解除配对。



- ① 拆下电源耦合器。
- ② 保持同时按下[DISP]和[调节旋钮]的状态。
- ③ 连接电源耦合器。
- ④ “ALL CLEAR”闪烁(不复位时，不要按任何按钮，放置5秒，会恢复到普通动作)。
- ⑤ “ALL CLEAR”闪烁过程中,保持按下[DISP]和[调节旋钮]状态约1秒。
- ⑥ “CLEAR OK”闪烁后，进入“EASY SET UP”模式。(复位完成)

驱动单元的复位(初始化)

按以下步骤，可以复位驱动单元(初始化)。通过复位，驱动单元保持配对的信息将被解除。



- ① 给驱动单元的电源线供电。
(ACC连接时，请将点火调成ON。)
- ② 驱动单元的2P・3P耦合器全部拆除。
- ③ 连接2P耦合器，保持20秒以上。

确认

驱动单元的电源线未供电时，不会复位。

参考

未被配对的驱动单元，从任何控制盒都能检测到。

复位后所需的设置

控制盒复位后、或者在控制盒侧被强制性解除驱动单元的配对时，请按以下步骤，进行初始设置。

初始设置的方法有2种，[EASY SET UP]和[CUSTOM]。

[EASY SET UP]的初始设置，仅限于驱动单元前轮用1台、后轮用1台，共2台使用时。

调节段数是16段，速度单位是km/h。希望更改这些设置时，请选择后述的CUSTOM设置。

在[CUSTOM]可以更改速度单位、调节段数、驱动模式以及驱动器配对。

※ 所有的动作，可以通过短按「MODE」返回到上一操作。

※ 进入操作前，请提前准备好记录的驱动器ID，放在手边。

※ 有关各设置的具体内容，请参照P67～68。

复位(初始化)后所需的设置

“EASY” 设置说明

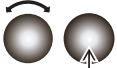
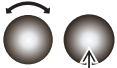
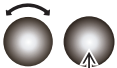
驱动单元前1台、后1台，一共使用2台。计划将阻尼力最大段数及速度单位调成默认值时，请参阅此处（“EASY” 设置）。
控制盒初始化后接通电源，画面会显示“EASY SET UP”。
请按以下步骤进行设置。

此初始设置，仅限于车辆前后各使用1台，一共使用2台驱动单元的情况。

※ EASY设置的调节段数是16段，速度单位是km/h。希望更改时，请在后述的CUSTOM设置中操作。

※ 所有的动作，可以通过短按「MODE」返回到上一操作。

※ 进入操作前，请提前做好记录的驱动器ID，放在手边。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目
1		EASY SET UP		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	EASY SET UP CUSTOM
2		SEARCHING		搜索驱动器 (搜索响应的驱动器)	
3	前轮 驱动器配对	DR 00 00 0F		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	安装在前侧的 驱动器ID※1
4	后前轮 驱动器配对	DR 2:00 00 10		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	安装在后侧的 驱动器ID※1

※ 1：显示例

2台驱动器ID, 前轮用=00 00 0F、后轮用=00 00 10时，

前轮配对时，从“00 00 0F”、“00 00 10”、“++ ++ ++” 3个中选择。

然后，在前轮选择“00 00 0F”之后，后轮配对时，从“00 00 10”、“++ ++ ++” 2个中选择。

这时的“++ ++ ++” 是手动输入。没有显示相应的驱动器ID时，需要直接输入。（参照P64～65）

※DR1, 2上不能输入同样的ID。（蜂鸣声会响2次。）

“CUSTOM” 设置说明

EASY设置无法对应的内容，请全部查阅此处。当驱动器单元不是前后各1台共2台・阻尼力最大段数、速度单位希望是默认值以外时，使用此项设置。

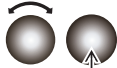
控制盒初始化后接通电源，画面显示“EASY SET UP”。

请按以下步骤选择“CUSTOM”设置，并对其进行设置。

更改速度单位・调节段数・驱动模式的设置时选择。

※ 所有的动作，可以通过短按「MODE」返回到上一操作。

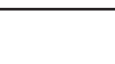
※ 进入操作前，请提前做好记录的驱动器ID，放在手边。

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
1		CUSTOM		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	EASY SET UP CUSTOM	EASY SET UP
2	速度单位	SPEED ^{km/h}		短按[调节旋钮]确定		
3		SPEED ^{km/h}		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	左：MPH 右：km/h	km/h
4	项目选择	SPEED ^{km/h}		旋转[调节旋钮]选择		

其
他

复位(初始化)后所需的设置

“CUSTOM” 设置说明

	设置项目	显示画面	操作内容	操作说明	选择项目	初始设置
5	调节段数	STEP 16		短按[调节旋钮]确定		
6		STEP 16		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	16段 32段 64段 96段	16段 ※1
7	项目选择	STEP 32		旋转[调节旋钮]选择	SPEED CTRL STEP DR MODE DR ASSIGN	
8	调节方法	DR MODE 1		短按[调节旋钮]确定		
9		DR MODE 1		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	1~16详情 参照P56 表1	DR MODE1
10	调节	DR ASSIGN		短按[调节旋钮]确定		
11		SEARCHING		搜索驱动器 (搜索响应的驱动器)		
12	各驱动单元 配对	DR 1-----		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	DR1~DR4 CLEAR ※2、※3、 ※4、※5	
13		DR 00 00 0F		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	各驱动器ID “++ ++ ++” ※5	
14		DR 00 00 0F		旋转[调节旋钮]选择 短按[调节旋钮]确定	DR1~DR4 CLEAR ※2、※3、 ※4、※5	
15		DR 2-----		重复12~14	※5	
16	返回 操作画面			短按「MODE」2次		

※ 1：阻尼力调节范围(最硬~最软)可分割成16段、32段、64段、96段，各段可分级。

如果更改段数，各模式的预设内存信息将被清零成默认值。

※ 2：驱动器ID的手动输入，请参照P64~65。

※ 3：使用的驱动器数量是1个时，仅DR1。2个时，DR1~2。3个时，DR1~3。4个时，DR1~DR4。

※ 4：如果选择“CLEAR”，会解除所有的驱动器配对。

※ 5：2台驱动器ID, 前轮用=00 00 0F、后轮用=00 00 10时，

前轮配对时，从“00 00 0F”、“00 00 10”、“++ ++ ++” 3个中选择。

然后，在前轮选择“00 00 0F”之后，后轮配对时，从“00 00 10”、“++ ++ ++” 2个中选择。

“++ ++ ++” 是手动输入。没有显示相应的驱动器ID时，需要手动输入。(参照P64~65)

※DR1，2上不能输入同样的ID。(蜂鸣声会响2次。)

确认以下检查项目后，症状仍未改善时，请按指南篇P9记载的联系方式进行咨询。

- 电源无法接通。
 - 控制盒和电源滤波器是否固定牢固。→P6
 - 电源滤波器的保险丝是否断开。(保险丝在电源线中间)
 - 电源滤波器接线是否正确。→P6, 15
 - 显示画面的背光源的辉度设置是否是“0”。→这时，仔细看会显示。P51 「辉度调整」
- 操作按钮无法操作
 - 操作按钮是否被锁定。→P23
- 驱动单元无法识别
 - 请确认驱动单元的通信状况。(STATUS确认)→P53
 - 驱动单元的电源是否连接正确。→P15~16
 - 驱动单元是否处于高温暴晒的环境。→P18
 - 驱动单元的保险丝是否断开。(保险丝在电源线的中间)。
 - 设置的驱动器ID是否正确。→P64~65
- 操作的是前轮，变化的是后轮的段数，或者操作的驱动器号与反应的位置不同。
 - 设置的驱动器ID是否前后弄反了。→P64~65
 - 驱动器编号同设置的驱动器ID是否登录错误。→P64~65
 - 设置的驱动模式是否正确。→P56
- 不显示速度、时钟、纬度·经度·高度。
 - GPS配线是否连接正确。→P15, 18
 - GPS是否有效。→P8
 -  闪烁时，因卫星接收信息数不足等原因，GPS未生效。→P8
 - 受街道树木、高层建筑影响，有时卫星接收信息状况会变差。
- 时钟显示时间异常
 - 时差设置是否正确。→P45『时钟显示』
- 速度上升了，调节段数却未变。
 - 信号转换器或者GPS配线是否连接正确。→P15、18
 - 车速控制模式的设置值是否已输入。→P35~36
 - 行驶速度是否超过了内存设置的速度。→P35
- 调节段数无法按自己设置改变。
 - 内存是否安装正确。→速度·G·JERK各能记录2种方式。P33
 - 各内存内的设置值是否和预想的一样。→速度=P35、G=P37~38、J=P41~42
- 停车时，车速不是零，或者与车辆的速度表数值不同。
 - 根据GPS接收信息的状况，有时速度不稳定。
 - 一般很多时候车辆的速度表显示高。因本产品显示的速度只是参考值，请按车辆的速度表行驶。
- 停车时，G不是零(G值不正确)。
 - 是否在水平场所进行的G补正。→P51「G传感器设置」
 - 车是否停在倾斜有坡度的场所。→有时因为倾斜，G传感器反应，显示的数值不是零。
 - 停车是否用力刹车，车辆不是水平状态下停车的。
 - 请缓慢松开刹车，使车体保持水平。
 - 相对于车辆后方，控制盒固定位置的画面是否与之形成了大角度。
 - 安装位置要注意角度，相对于前进方向后方，画面要在45°以内。
 - 控制盒是否安装牢固。
 - G补正时如果摇晃，无法正确补正。

故障排除

● 马达工作有声音

- 调节阻尼力时，有马达工作的声响是正常的。根据车辆不同，听到的声音有很大差异。
- 除了调节阻尼力时，为了让阻尼力调节位置保持在合适的位置，有时也会听到小的声音。这也不是异常。

● 显示SHORT



只有短路时，会强制显示异常报警。(每5秒1次)

※ DR **：*是驱动器ID编号(1~4)、#是频道(1、2)。

● 显示[--]



例如：前轮的段数显示部显示「--」，此状态维持了几分钟以上时(左图所示状态)，说明前轮出现了某种异常。(正常几秒返回原来的显示状态)。推测前轮的驱动单元、配线・电源等有某种异常，导致没有响应。另外，即使驱动单元自身没有问题，也有可能因为周围温度上升，为了保护驱动单元，停止了马达控制。(温度异常报警状态)。请参照前页及P53「STATUS确认」的异常报警信息。

异常报警解除方法

关闭电源 → 打开电源 通过ACC电源或手动操作进行。

● 相对于操作调节旋钮(阻尼力调节)，画面显示(阻尼力调节段数)延迟。

- 零度以下这样的低温环境，液晶显示有时会延迟，但是，因马达在正常工作，不是异常。(推荐工作温度范围：0℃~+50℃)。
- 另外，在超低温状态，有时马达反应也会稍微延迟。但是，温度上升后会缓解。这不是异常。(推荐工作温度范围：0℃~+50℃)。

● 发动引擎时，马达反应延迟。

- 零度以下这样的低温环境，发动引擎时，有时同驱动器之间的通信会需要些时间。这不是异常。

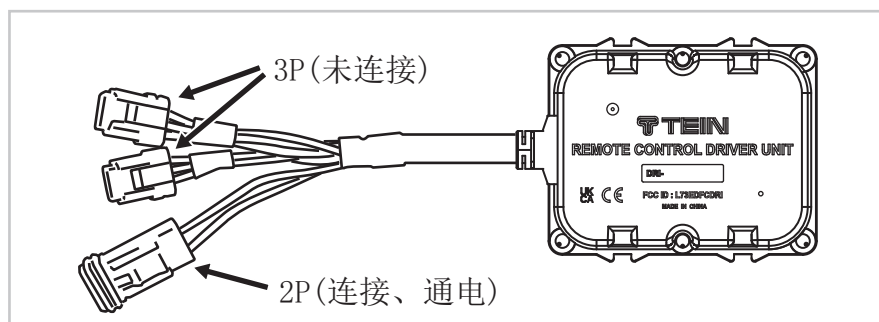
● 马达异常移动・错误动作

- 多台的控制盒，配对某单一的驱动器ID时，有时会有错误动作。请解除配对错误的控制盒的配对，登录正确的驱动器ID。→P55~56, P64~65
- 控制盒固定不充分时，有时马达会擅自移动。请牢固固定控制盒。
- 外部输入线是否安装正确。未使用的外部输入线是否已绝缘。→P16

● 驱动器配对错误

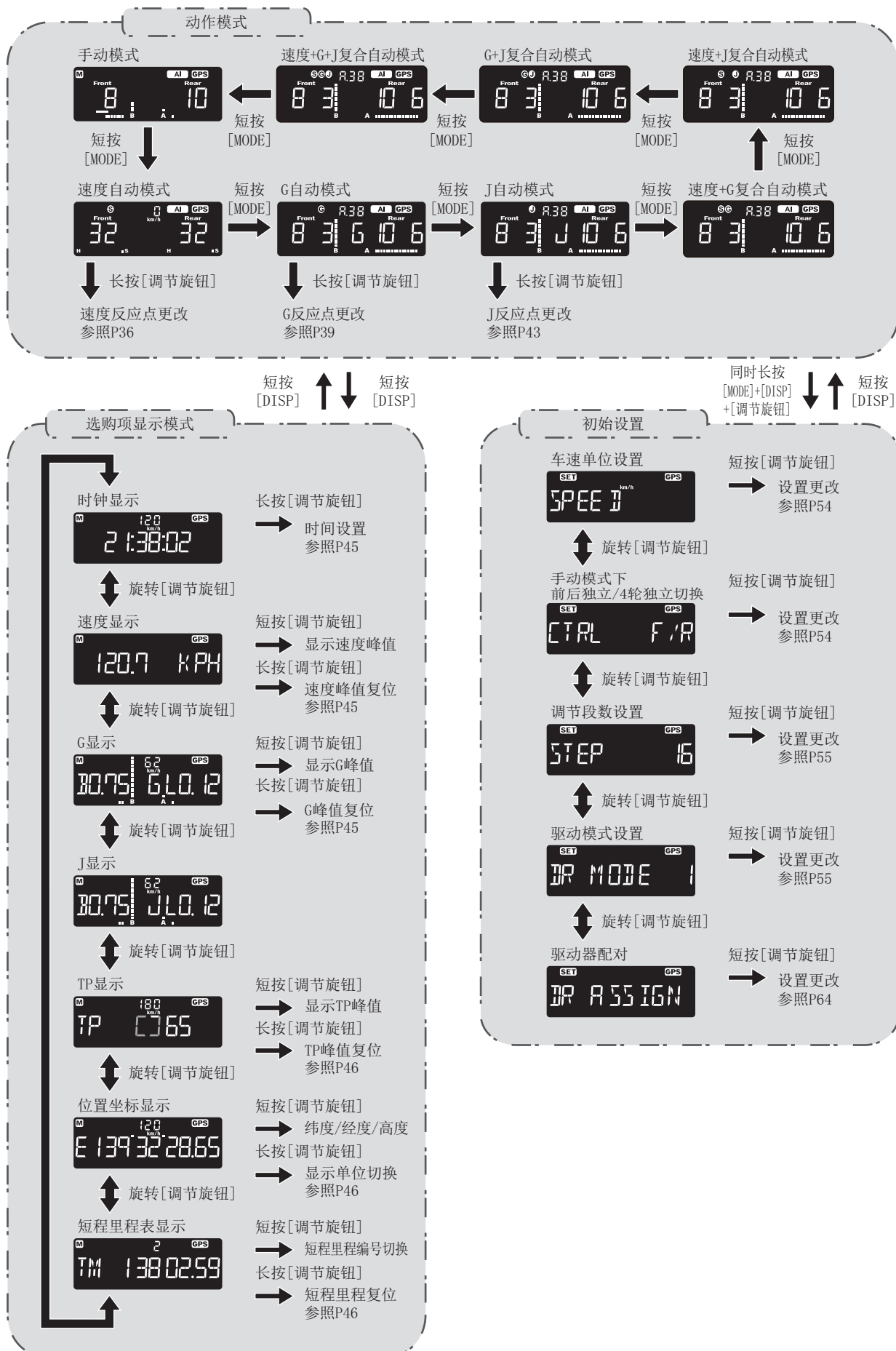
- 搜索(SEARCHING)后，无法检测出已配对的驱动器。手动重新输入驱动器ID, 或者先复位驱动器(解除配对)，然后再搜索。→P55~56, P64~65

确认 驱动器复位，请拆下驱动单元的2个3P耦合器，在此状态下连接2P耦合器，然后使其通电，保持20秒以上。(参照下图)复位后的驱动器，配对搜索时，会被检测到。



MEMO

模式转换图



其他

模式转换图

