

はじめに

このたびは、GATEYE V2cをお買い上げいただき、誠にありがとうございます。
V2cは、これまでのサイクロコンピュータの機能を高め、安全で科学的なトレーニングに活用していただくために作られています。

速度・ケイデンス一体型のスピードセンサーには、無線LANなどに使われる周波数2.4GHzのデジタル通信技術を採用しています。これにより計測において外部ノイズや混信の影響を受けにくく、信頼性の高いデータを記録・保存することができます。

ご使用前に本説明書を最後までよくお読みいただき、本器の機能を十分にご理解の上、安全に正しくご使用ください。この説明書は、ご使用の際にいつでも見られるように大切に保管してください。

お願い

- ・ 本書内の警告マーク  に記載されている内容は、必ずお守りください。
- ・ 本書の内容の全部、または一部を無断で複写・転載することは禁止します。
- ・ 本書に記載してありますイラストは、製品の改良などにより、製品と合致しない箇所が生じる場合がありますのでご了承ください。
- ・ 本書の内容は、将来予告なしに変更することがあります。

マニュアルの読み方

とにかく使ってみよう

自転車への取付け、コンピュータの準備と本器の基本的な使い方を説明しています。

1. 自転車への取付け 6～8ページ
2. コンピュータの準備 9～14ページ
3. コンピュータの基本操作 15～16ページ

表示について知りたい

本器で計測可能な各種データと機能を説明しています。

- ・ 計測画面 17～21ページ

計測データを確認をしたい

コンピュータに保存されたファイルの確認や管理を説明しています。

- ・ ファイルビュー 23～26ページ

コンピュータの設定を変更したい

メニュー画面の各種設定の変更手順を説明しています。

- ・ コンピュータの設定変更 22～33ページ

こんな計測がしたい

- ・ 周回毎や区間を区切って計測したい 19ページ「ラップ機能」
- ・ ケイデンスを一定に保ってトレーニングしたい 34ページ
「CDC ターゲットゾーンの使用」

はじめに	1	コンピュータの設定変更	22
マニュアルの読み方	1	ファイルビュー (FILE VIEW)	23
各部の名称と付属品	3	時刻/日付設定 (CLOCK DATE)	27
コンピュータ	4	ホイール設定 (WHEEL)	28
付属品	4	センサー ID 照合 (SEnSOR-ID)	28
画面表示について	5	計測単位設定 (Unit)	30
自転車への取付け	6	積算距離手入力 (ODO InPUT)	30
1. ブラケットをステムまたはハンドル バーに取付けます	6	オートモード設定 (AUTO MODE)	31
2. スピードセンサーとマグネットを取 付けます	7	カウントダウン設定 (C.D.DST→)	31
3. コンピュータの着脱	8	サウンド設定 (SOUND)	32
コンピュータの準備	9	CDC ターゲットゾーン設定 (CDC.ZONE)	33
絶縁シートを抜取る	9	CDC ターゲットゾーンの使用	34
1. フォーマットまたは リスタート操作	10	トラブルと処理	35
2. 日付/時刻を設定します	11	表示上のトラブル	35
3. タイヤ周長の入力	12	操作上のトラブル	36
4. センサー ID 照合	13	電池の交換	37
5. 計測単位の選択	14	コンピュータ	37
6. 動作テスト	14	スピードセンサー	37
センサー信号の受信	14	メンテナンス	38
コンピュータの基本操作	15	交換部品	38
計測画面の機能	15	製品仕様	39
計測のスタート/ストップ	16	ユーザー登録のご案内	40
バックライト	16	保証規定	40
計測データのリセット操作	16		
節電機能	16		
計測画面	17		
上段・中段表示データ	17		
下段表示データ	18		
ベース機能	19		
ラップ機能	19		
カウントダウン距離	20		
CDC ターゲットゾーン	21		

本器を安全に、未永くお使いいただくために次の点を守ってお使いください。

本文中のマークの意味 (アラートシンボルマーク)

- ⚠警告** このマークのついた文章は、安全上および取り扱い上において大変重要です。必ず守ってください。
- ⚠注意** 人体への影響や物的損傷の程度によって「警告」「注意」を区分しています。
※ 知っておくと便利な機能または補足説明について記載しています。

⚠警告

- ・ 走行中はデータに気を取られないで、安全走行を心掛けてください。
- ・ 電池交換により取り出した電池は、幼児の手の届かないところに置き、正しく処理してください。
万一、飲み込んだときは、すぐに医師と相談してください。

⚠注意

- ・ マグネットとセンサーとの位置関係、取付け状態を定期的に点検し、ゆるみがある場合は、しっかりと締付けてください。
- ・ 炎天下の放置は避けてください。
- ・ コンピュータ、スピードセンサーは分解しないでください。
- ・ コンピュータ、スピードセンサーは落としたり強い衝撃を与えないでください。
- ・ シンナーやベンジンを使ってのお手入れはしないでください。
- ・ 液晶の特性として、偏光レンズサングラスでは、画面表示が見えにくくなります。

2.4GHz デジタル無線について

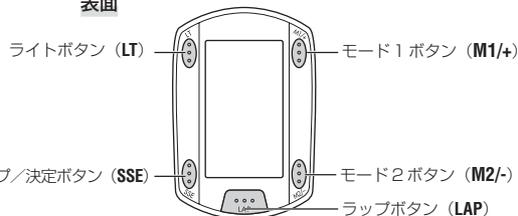
速度・ケイデンス一体型のスピードセンサーには、無線LANなどに使われる周波数2.4GHzのデジタル通信技術を採用しています。これにより計測において外部ノイズや混信の影響を受けにくく、従来に比べ信頼性の高いデータを記録・保存することができますが、次のような場所や環境では干渉を受け、正しい計測が行えない場合があります。

- ・ テレビ、パソコン、ラジオ、モーターなどの近くや、自動車、鉄道車両内。
- ・ 踏切りや線路沿い、テレビの送信所、レーダー基地等。
- ・ 他のコードレス機器と併用してご利用の場合。一部のライトでも同様の現象が起ることがあります。

各部の名称と付属品

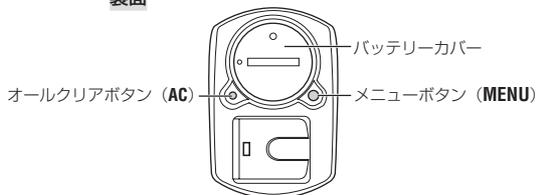
コンピュータ

表面



スタート/ストップ/決定ボタン (SSE)

裏面



オールクリアボタン (AC)

付属品

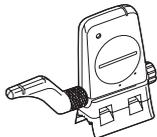
ブラケット/
ブラケットバンド



ホイールマグネット



スピードセンサー
(SPEED/CADENCE)



ケイデンスマグネット



ブラケットゴムパッド



ナイロンタイ
(5本)



画面表示について

Ⓜ: 速度センサー信号

速度センサー信号の受信状態 (14 ページ) を知らせます。

⚡: アラーム

サウンド設定のCDCアラームがONのときに点灯します。

Ⓐ Ⓑ: タイヤ周長

選択中のタイヤ周長を示します。

⚠: 速度ベースアロー

走行速度が平均速度より速い (▲) か遅い (▼) を表します。

km/h mph: 計測単位

計測中に点滅します。

🔋: 電池マーク

コンピュータの電池残量低下時に点灯します。

AV: 平均値表示

点灯中は、速度、ケイデンス表示が平均値であることを示します。

MAX: 最高値表示

点灯中は、速度、ケイデンス表示が最高値であることを示します。

⚠: ケイデンスベースアロー

ケイデンスが平均ケイデンスより上回る (▲) が下回る (▼) を表します。

rpm: ケイデンス単位

AT: オートモード

オートモード機能がONのときに点灯します。

LAP: ラップ表示アイコン

ラップデータ表示中に点灯します。

Ⓜ: ケイデンスセンサー信号

ケイデンスセンサー信号の受信状態 (14 ページ) を知らせます。

🎯: CDC ターゲットゾーン

CDC ターゲットゾーンがONのときに点灯、ゾーンを外れたときに点滅します。

ドット表示部

主に現在、画面下段に表示しているデータを表します。

選択データアイコン・単位

現在、画面下段に表示しているデータと合わせて表示します。

ボタナビ

コンピュータのセットアップ時または、メニュー画面において、操作可能なボタンを点滅して知らせます。

SSE が有効な時、点灯または点滅します。



自転車への取付け

1. ブラケットをステムまたはハンドルバーに取付けます

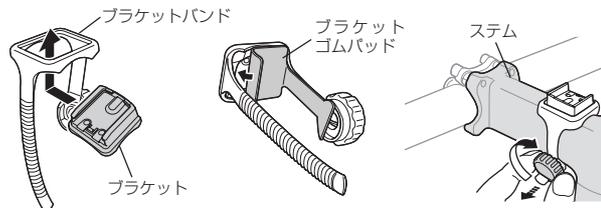
ブラケットをブラケットバンドにはめる向きにより、ステム・ハンドルバーのどちらでも取付けることができます。

▲注意

ブラケットバンドのダイヤル部は必ず手で締付けてください。強く締めるとネジ山がつぶれる恐れがあります。

ステムに取付ける場合

※ ブラケットの開口部が右方向を向くように取付けます。



ハンドルバーに取付ける場合

※ ブラケットの開口部が右方向を向くように取付けます。

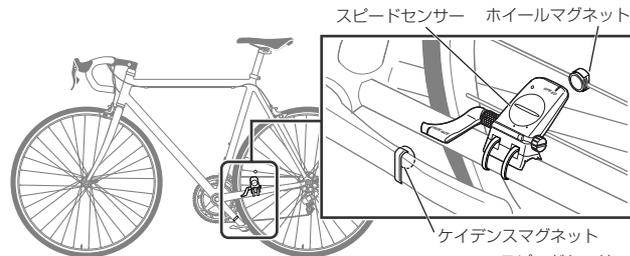


余分なバンド部をはさみで切り落とします。

▲注意

切り口でケガをしないよう処理してください。

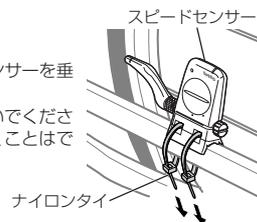
2. スピードセンサーとマグネットを取付けます



2-1. スピードセンサーを仮止めします

上図を参考に左チェーンステーにスピードセンサーを垂直に取付け、ナイロンタイで仮止めします。

※ ここでは、ナイロンタイを完全に締付けてください。ナイロンタイは、一旦締付けると引抜くことはできません。



2-2. マグネットを取付けます

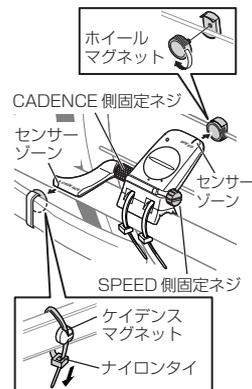
1. スピードセンサーのSPEED側とCADENCE側の両方の固定ネジを緩め、センサー部を右図の位置まで回転させて傾けます。

2. SPEED側のセンサーゾーンに対面するようにスポークにホイールマグネットを仮止めします。

3. CADENCE側のセンサーゾーンに対面するようにクランク内側にケイデンスマグネットをナイロンタイで仮止めします。

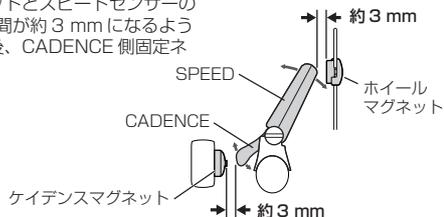
※ スピードセンサーが2つのマグネットとの関係(手順2、3の両方)を確保できない場合は、スピードセンサーを前後方向に動かし、確保できる位置に移動させます。スピードセンサーの移動後は、必ず2つのマグネットがセンサーゾーンと対面になるように位置を調整します。

4. 調整後、スピードセンサーのナイロンタイをしっかりと締付け固定します。



2-3. マグネットとの隙間を調節します

1. ホイールマグネットとスピードセンサーの SPEED 側の隙間が約 3 mm になるよう調節します。調節後、SPEED 側固定ネジを締付けます。
2. ケイデンスマグネットとスピードセンサーの CADENCE 側の隙間が約 3 mm になるよう調節します。調節後、CADENCE 側固定ネジを締付けます。



2-4. 各部の固定

スピードセンサー、固定ネジ、マグネットをしっかりと締付け、緩みがないことを確認します。

※ 自転車にスチールシャフトのペダルを使用している場合、ケイデンスマグネットはペダルの先端に磁力で固定できます。この場合はマグネットの粘着テープを除去してください。



3. コンピュータの着脱

注意

取外す際は、コンピュータが落下しないよう手を添えながら押し出してください。

取付け



取外し



コンピュータの準備

ご使用前にコンピュータのセットアップが必要です。

絶縁シートを抜取る

購入後、初めて使用する際は、コンピュータのバッテリーカバーを開け、絶縁シートを引抜きます。
※ 引抜いた後は、バッテリーカバーを元に戻します。



セットアップの流れ

セットアップには、以下の2通りの方法があります。

- ・フォーマット操作：初めてご使用になるときや、工場出荷状態に戻るとき
 - ・リスタート操作：電池交換を行ったときや、異常表示になったとき
- それぞれの操作で、セットアップの流れが異なります。

フォーマットの場合

フォーマット操作

日付/時刻の設定

タイヤ周長の入力

センサーID照合

計測単位の選択

計測画面

リスタートの場合

リスタート操作

日付/時刻の設定

※ リスタートを行った日付が初期表示されます。

計測画面

リスタート操作では以下のデータが保持されます。

計測画面
積算時間
積算距離
メニュー画面
保存したファイルデータ
時刻形式
日付
タイヤ周長・選択周長
計測単位
センサーID
オートモード
カウントダウン距離
サウンド
CDC ターゲットゾーンの設定

※ セットアップ中、入力を誤ったり、センサーID照合に失敗しても、そのままセットアップを完了させてください。誤った設定値は、メニュー画面から修正することができます。(22 ページ)

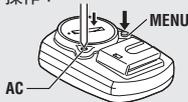
1. フォーマットまたはリスタート操作

フォーマット操作 (初めてご使用になるときや、工場出荷状態に戻るとき)

注意 全てのデータが消去され、工場出荷状態に戻ります。

- コンピュータ裏面の **MENU** を押しながら **AC** を押します。
画面にテストパターンが表示されたら **MENU** を離します。
日付／時計設定に切替ります。
続けて次項「日付／時刻の設定」を行います。

フォーマット操作：



テストパターン
表示後、全点灯

※ 画面にテストパターンが表示されず、全点灯した場合は、フォーマット操作が正しく行われていません。再度、フォーマット操作を行ってください。

リスタート操作 (電池交換を行ったときや、異常表示になったとき)

- コンピュータ裏面の **AC** を押します。
画面が 1 秒間全点灯し、日付／時計設定に切替ります。
続けて次項「日付／時刻の設定」を行います。

リスタート操作：



全点灯 (1 秒間)

※ リスタート操作をしても、大半の設定内容と保存済みのファイルデータは保持されます。(9 ページ)

2. 日付／時刻を設定します

現在の日付と時刻を設定します。

- 年月日の表示順を選択します。
表示順は **M1/+**、**M2/-** で「YY/MM/DD (年月日)」、「MM/DD/YY (月日年)」、「DD/MM/YY (日月年)」から選択し、**SSE** で確定します。

表示切替： **M1/+** (または) **M2/-** (または) 確定： **SSE**



- 「年」、「月」、「日」を入力します。
手順 1 で選択した順にそれぞれ **M1/+**、**M2/-** で入力し、**SSE** で確定します。「年」は西暦下 2 桁で入力します。

数値増減： **M1/+** (または) **M2/-** (または) 確定： **SSE**



- 時間の表示形式を選択します。
「24 時表示」、「12 時表示」を **M1/+**、**M2/-** で選択し、**SSE** で確定します。

24h ↔ 12h： **M1/+** (または) **M2/-** (または) 確定： **SSE**

表示形式



- 「時」、「分」を入力します。
「時」を **M1/+**、**M2/-** で入力し、**SSE** で確定後、「分」を同様に

数値増減： **M1/+** (または) **M2/-** (または) 確定： **SSE**

時 分

- 日付／時刻の設定後、**MENU** を押すと、下記に示す画面へ移行します。

フォーマット操作の場合：次項「タイヤ周長入力」へ
リスタート操作の場合：計測画面へ



3. タイヤ周長の入力

ご使用になる自転車のタイヤ周長(タイヤの外周長さ)をミリ単位で入力します。

1. タイヤ周長の下二桁を入力します。

M1/+、**M2/-** で入力し、**SSE** で桁移動して、上二桁を同様にに入力します。

数値増減： (または)

桁移動：



2. 入力後、**MENU** を押して、次項「センサーIDの照合」を行います。

センサーID照合へ： (裏側)

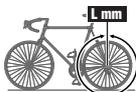
タイヤ周長について

タイヤ周長は、以下のタイヤ周長ガイドから、自転車のタイヤサイズを基に周長(L)を見つける方法と、自転車のタイヤ周長(L)を実測して求める方法があります。

自転車のタイヤ周長(L)を実測して求める

タイヤの空気圧を適正にし、荷重をかけた状態で、バルブ等の目印になるものを基準にしてタイヤを1回転させ、路面の寸法を測ります。

※ 目安として、以下のタイヤ周長ガイドをご利用ください。



タイヤサイズ	L (mm)	タイヤサイズ	L (mm)	タイヤサイズ	L (mm)
12 x 1.75	935	26 x 1(59)	1913	650 x 20C	1938
14 x 1.50	1020	26 x 1(65)	1962	650 x 23C	1944
14 x 1.75	1065	26 x 1.25	1953	650 x 35A	2090
16 x 1.50	1185	26 x 1-1/8	1970	650 x 38A	2125
16 x 1.75	1195	26 x 1-3/8	2068	650 x 38B	2105
18 x 1.50	1340	26 x 1-1/2	2100	700 x 18C	2070
18 x 1.75	1350	26 x 1.40	2005	700 x 19C	2080
20 x 1.75	1515	26 x 1.50	2010	700 x 20C	2086
20 x 1-3/8	1615	26 x 1.75	2023	700 x 23C	2096
22 x 1-3/8	1770	26 x 1.95	2050	700 x 25C	2105
22 x 1-1/2	1785	26 x 2.00	2055	700 x 28C	2136
24 x 1	1753	26 x 2.10	2068	700 x 30C	2146
24 x 3/4 Tubular	1785	26 x 2.125	2070	700 x 32C	2155
24 x 1-1/8	1795	26 x 2.35	2083	700C Tubular	2130
24 x 1-1/4	1905	26 x 3.00	2170	700 x 35C	2168
24 x 1.75	1890	27 x 1	2145	700 x 38C	2180
24 x 2.00	1925	27 x 1-1/8	2155	700 x 40C	2200
24 x 2.125	1965	27 x 1-1/4	2161	29 x 2.1	2288
26 x 7/8	1920	27 x 1-3/8	2169	29 x 2.3	2326

4. センサー ID 照合

スピードセンサーのID照合を行います。

※ 本器の利用には、必ずセンサーID照合が必要です。

センサーID照合が正しく行われていない場合、コンピュータはセンサー信号を受信できません。

※ センサーID照合は、スピードセンサー取付済の自転車(7ページ)の近くにいる必要があります。

※ 付近に同一センサーがないことを確認してください。近くに同一センサーがあると、他のセンサーとID照合する可能性があります。

1. スピードセンサーが自転車に正しく取付けられていることを確認します。

2. **SSE** を押して、スピードセンサーのID照合を開始します。

自転車の後輪またはクランクを回し、画面に「ID-OK」と速度(ケイテンズ)が表示されると照合完了です。

照合開始：



3. **MENU** を押して、次項「計測単位の選択」を行います。

計測単位の選択へ： (裏側)

※ 本器は、ID照合開始後、5分間の待機状態になります。

待機中に**SSE**を押すと「ID-SKIP」を表示し、次項「計測単位の選択」へ移行します。また、センサー信号を受信しないまま5分間経過すると「ID-ERROR」が表示され、次項「計測単位の選択」へ移行します。

ID-SKIP、**ID-ERROR**が表示された場合は、セットアップが完了してもセンサーIDが登録されていないため、計測を行うことはできません。必ず、メニュー画面「センサーID照合」(28ページ)でID照合を行ってください。

5. 計測単位の選択

計測単位を **km** と **mile** から選択します。

1. 計測単位を選択します。

km ↔ mile: (または)



2. 選択後、**MENU** を押すと計測画面に移り、コンピュータのセットアップが完了します。

6. 動作テスト

スピードセンサー (SPEED)、ケイデンスセンサー (CADENCE) の動作テストを行います。
 ※ 、 が消灯しているときは、**M1/+** または **M2/-** を押して点灯させてください。

スピードセンサー (SPEED)

1. 自転車の後輪を浮かせた状態でタイヤを回します。
2. コンピュータの画面に が点滅して、速度が表示されると正常です。



ケイデンスセンサー (CADENCE)

1. 自転車のクランクを回転させます。
2. コンピュータの画面に が点滅して、ケイデンスが表示されると正常です。



※ または が点滅しないときは、センサーとマグネットの位置関係が正しくありません。もう一度、センサーとマグネットの取付位置 (7ページ) を確認し調整し直してください。

次の場合は、センサーIDが他の同一センサーと照合された可能性があります。(レース会場など、複数の使用者がいる場所でセンサーID照合を行った場合に起こりえます)

- ・センサーとマグネットの位置関係が問題ないのに信号を受信しない
- 対処法:** 他の使用者から離れた場所に移動し、他のセンサーの影響を受けない状態で「コンピュータの設定」(23ページ)のセンサーID照合に従って照合し直してください。送信距離は天候などの環境により変化し広範囲に及び場合があります。

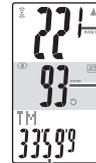
センサー信号の受信

コンピュータは、スピードセンサーの信号が5分間途絶えると、受信スリープ状態となりセンサー信号を受信しなくなります。**M1/+** または **M2/-** を押すと受信スリープは解除され、受信待機状態に戻ります。センサー信号の受信状態は、センサー信号アイコンで確認できます。

- (点滅): 信号受信中
- (点滅): 信号待機中
- (消灯): 受信スリープ

計測画面の機能

計測画面には大きくわけて3種類の異なる計測データが表示され、**M1/+**、**M2/-** を押すことで表示データを切替えます。表示データの内容は以下の通りです。



上段表示データ

速度関連のデータを表示します。

中段表示データ

ケイデンス関連のデータを表示します。

M1/+ で切替

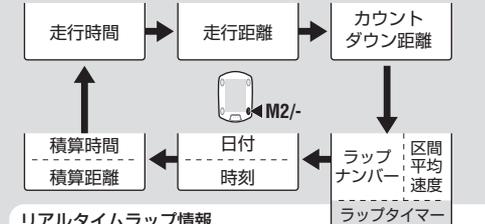


※ 上段・中段表示データが連動して切替ります。

下段表示データ

その他のデータを表示します。

M2/- で切替



リアルタイムラップ情報 (現在進行中のラップ情報)

※ ラップタイマー表示中に **M2/-** を長押しするとラップタイマーが区間走行距離に切替ります。もう一度、押すと元のラップタイマー表示に戻ります。

計測のスタート/ストップ

初期設定では、自転車の動きに合わせて自動で計測をスタート/ストップします。この機能をオートモード機能と呼びます。計測中は **km/h** または **mph** が点滅します。

積算距離、最高速度、最高ケイデンスは計測のスタート/ストップに関わらず更新されます。

オートモード機能

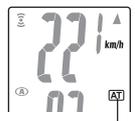
オートモードがONのとき (AT が点灯しているとき) は、車輪の回転を検知して、自動的に計測がスタート/ストップします。

オートモードがOFFのとき (AT が消灯のとき) は、SSE の操作で計測をスタート/ストップします。

※ オートモードのON/OFFについては、メニュー画面「オートモード設定」(31 ページ) をご覧ください。

※ **⊕**、**⊖** が消灯した受信スリープ状態 (14 ページ) では、計測がスタートしない場合があります。

M1/+ または **M2/-** を押して **⊕**、**⊖** を点灯させてください。



AT アイコン



バックライト

LT を押すと、画面の照明が約 3 秒間点灯します。

※ 照明の点灯中に、いずれかのボタンを押すとさらに約 3 秒間点灯時間が延長されます。

計測データのリセット操作

計測画面のとき **SSE** と **M1/+** または **M2/-** を同時に押すと計測データ (積算時間、積算距離、日付、時刻を除く) およびラップのデータを 0 に戻すことができます。

※ リセット操作を行ったとき、その計測値がファイルとして自動的に保存されます。(23 ページ)

※ リセット操作後の約 2 秒間は、画面が停止しボタン操作を受けつけませんが、この間の走行時間などの計測は、正常に動作しています。

※ カウントダウン設定 (**C.D.DST**→) は設定した値に戻ります。

※ **LAP** を押した直後の 5 秒間は、リセット操作は行えません。



(同時押し)

または



(同時押し)

節電機能

コンピュータは、約 5 分間無信号状態が続くと、日付/時刻表示のみの節電状態になります。

AC 以外のいずれかのボタンを押すと、節電機能は解除され、計測画面に戻ります。計測の前には節電状態を解除してください。



節電状態

計測画面

上段・中段表示データ

① 走行速度

現時点の走行速度を表示します。

1 秒ごとに更新します。

② ケイデンス

1 分間あたりのペダル回転数を表示します。

1 秒ごとに更新します。

③ 平均速度^{*1}

計測開始から現時点までの平均速度を表示します。

④ 平均ケイデンス^{*2}

計測開始から現時点までの平均ケイデンスを表示します。ペダリングを停止している時間は平均値に反映されません。

⑤ 最高速度

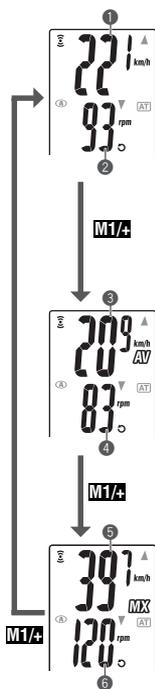
現時点までの最高速度を表示します。

計測の開始停止に関わらず更新します。

⑥ 最高ケイデンス

現時点までの最高ケイデンスを表示します。

計測の開始停止に関わらず更新します。



*1: 走行距離 (**DST**) が 10.000 km [mile]、または走行時間 (**TM**) が 100 時間を越えると **[E]** を表示し計測できません。リセット操作 (16 ページ) を行ってください。

*2: 本器はペダリングを停止している時間を除いて平均値の計算を行います。これにより計測時間全体で計算を行う従来の機種とは異なり、実質的な平均値を得ることができます。

下段表示データ

TM
33599

M2/A
↓

BST
17.34

M2/A
↓

C.D. DST →
8766

M2/A
↓

L-01 24.1
29357

M2/A ↑ **M2/A** ↓ (長押し)

M2/A ↓

L-01 24.1
1168

M2/A ↓

07.05.30
113344

M2/A ↓

TOT. 1038

M2/A ↓

10H

⑦ ラップナンバー (19 ページ)
現在のラップ数を表示します。

⑧ リアルタイム区間平均速度
前ポイント (L-01は計測開始) からの平均速度をリアルタイムで表示します。

⑨ ラップタイマー
前ポイント (L-01は計測開始) からの経過時間をリアルタイムで表示します。

リアルタイム区間走行距離
前ポイント (L-01は計測開始) からの走行距離をリアルタイムで表示します。

⑩ 日付
現在の日付を年 (西暦下 2 桁)、月、日で表示します。
※ 設定により表示順は異なります。

⑪ 時刻
現在の時刻を 24 時間または 12 時間で表示します。

⑫ 積算時間
走行時間を積算し続けます。リセットすることはできません。

⑬ 積算距離
走行距離を積算し続けます。計測のスタート/ストップに関わらず更新されます。

走行時間

計測開始から現時点までの経過時間を 1/10 秒まで表示します。99:59'59" を越えると 00'00"0 から繰り返します。
※ 計測時間が 1 時間を超えると 1/10 は表示されません。

走行距離

計測開始から現時点までの走行距離を表示します。

カウントダウン距離 (20 ページ)

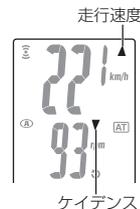
計測開始から目標距離までの残り距離を表示します。

ペース機能

画面には、走行速度、ケイデンスの 2 種類のペースアローが表示されます。

現在の走行速度 (ケイデンス) が平均速度 (平均ケイデンス) を上回るか下回るかを矢印のアイコンで表示します。

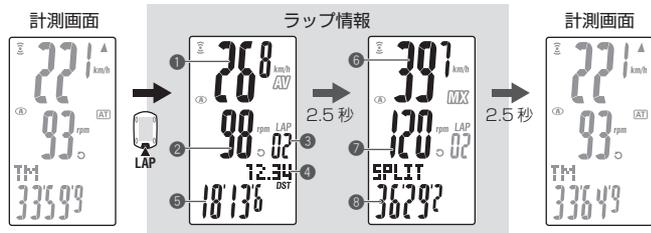
- ▲ : 現在値が平均を上回っている。
- ▼ : 現在値が平均を下回っている。
- 消灯 : 現在値が平均と同じ、または "0" である。



ラップ機能

計測中、計測画面で **LAP** を押すと、ポイント間の計測データ (区間平均速度/区間最高速度、区間平均ケイデンス/区間最高ケイデンス、ラップタイム/スプリットタイム、区間走行距離) を最大 99 ポイントまで記録できます。

記録直後は、そのラップ情報を下図の順に表示し、計測画面に戻ります。

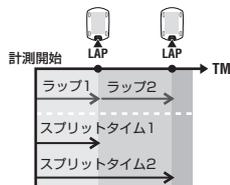


- ① 区間平均速度
- ② 区間平均ケイデンス
前ポイント (L-01は計測開始) から現在のポイント間の平均速度 (平均ケイデンス) を表示します。
- ③ ラップナンバー
現在、計測中のラップナンバーを表示します。
※ 総ラップ数が 99 ポイント以上になると「-」が表示され、記録できません。
- ④ 区間走行距離
前ポイント (L-01は計測開始) から現在のポイント間の走行距離を表示します。
- ⑤ ラップタイム
前ポイント (L-01は計測開始) から現在のポイント間の所要時間を表示します。
- ⑥ 区間最高速度
- ⑦ 区間最高ケイデンス
前ポイント (L-01は計測開始) から現在のポイント間の最高速度 (最高ケイデンス) を表示します。
- ⑧ スプリットタイム
計測開始から現在のポイントまでの経過時間を表示します。

ラップタイムとスプリットタイム

ラップタイムとは、LAPが押されたポイントから次に押されるまでのポイント間の経過時間を表します。

スプリットタイムとは、計測開始からLAPが押されたポイントまでのトータルの経過時間を表します。

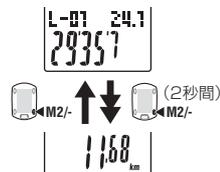


- ※ 計測したラップデータは、リセット操作（16ページ）でファイルに保存されます。
- ※ 総ラップ数が99ポイント記録した状態でLAPを押すと、ラップ情報が表示されますが、ラップナンバーが「-」となり記録できません。
- ※ ラップデータの確認は、メニュー画面「ファイルビュー」（23ページ）で行います。

リアルタイムラップ情報の活用

画面下段に表示されるリアルタイムラップ情報は、通常計測と連動して計測を開始・停止しますが、LAPを押すたびに再スタートした値になります。

再スタートのタイミングを通常計測と分けることで、区間計測が可能となりインターバルタイマーやタイムアタックにも利用できます。



カウントダウン距離

カウントダウン距離とは、目標とする走行距離を設定し、そこまでの距離のカウントダウン表示と到達時に通知をする機能です。目標走行距離に達すると、どの計測データを表示していてもカウントダウン表示に切り替り、数値・ドット表示部の点滅とアラーム音で通知します。



カウントダウン距離の使用例

1. レース・イベント距離入力

レースやセンチュリーライドなどの距離制イベントで、スタート前にレース・イベント距離を入力し、レース中に残りの距離を確認しながら戦略・ペースを決めます。



2. 目標地標識の距離入力

ツーリングなどで、道路標識に目的地の標識が現れたとき、標識の距離を入力し、残り距離を確認しながらペースを作ります。

3. 定期的目標距離入力

週・月・年単位などで、目標としている距離を入力し、進歩を確認できます。

- ※ 目標走行距離の設定は、メニュー画面「カウントダウン設定」（31ページ）から行います。

CDC ターゲットゾーン

計測中、画面の  に CDC ターゲットゾーンの状態を確認するマークが表示されます。

-  (点灯): CDC ターゲットゾーンが ON に設定されている。
-  (点滅): 現在のケイデンスがゾーンから外れている。
-  (消灯): CDC ターゲットゾーンが OFF に設定されている。

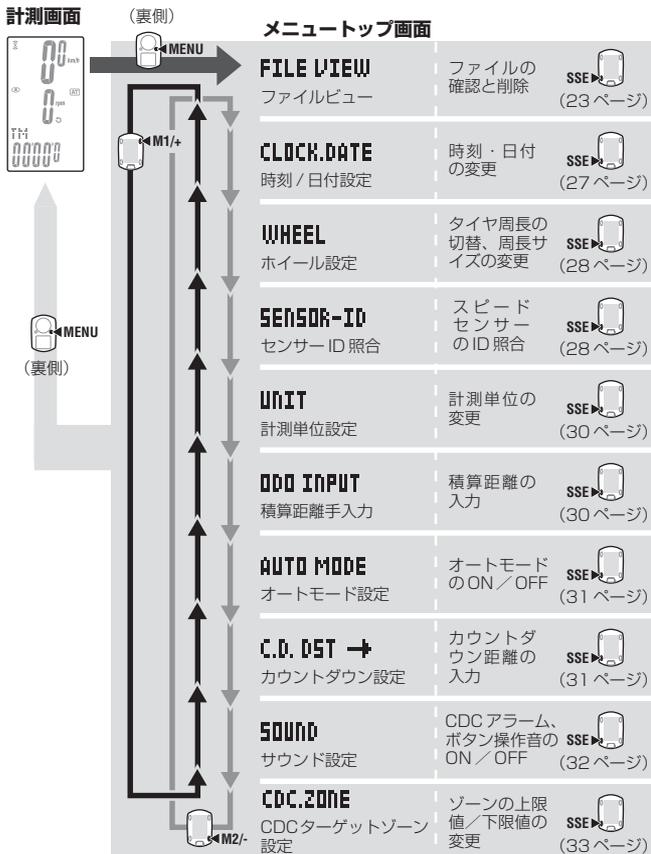


- ※ CDC ターゲットゾーンの設定は、メニュー画面「CDC ターゲットゾーン設定」（33ページ）から行います。

コンピュータの設定変更

計測画面で **MENU** を押すとメニュー画面に切り替えます。
メニューでは、保存したファイルの確認や削除、各種設定確認と変更を行います。

- ※ メニュー画面の切替えは、**M1/+**、**M2/-** で行います。
- ※ 設定を変更した後は、必ず **MENU** を押して変更内容を確定してください。
- ※ メニュー画面で 2 分間放置すると計測画面に戻ります。



ファイルビュー

FILE VIEW

本器は、リセット操作 (16 ページ) を行うとラップデータと共に計測データがファイルとして自動的に保存されます。
ファイルビューでは、この保存されたファイルを読み出し、記録したデータの確認と消去を行うことができます。

ファイルに記録される計測データ

コンピュータには、最大 14 ファイル^{*1}まで記録することができます。
保存ファイルが 14 ファイルになると古いファイルから順次上書き保存され、最新のファイルは、常に **F-01** として記録されます。
ファイル内に保存される計測データは以下の通りです。

作成日：新しい ← → 古い



- ・ 走行距離
- ・ 走行時間
- ・ 各平均値 (平均速度、平均ケイデンス)
- ・ 各最大値 (最高速度、最高ケイデンス)
- ・ ファイル作成日、時刻 (計測がスタートした日付・時刻)
- ・ 使用ラップ数
- ・ CDC ターゲットゾーンに対する時間配分 (ゾーン内時間、ゾーンを超えた時間、ゾーンを下回った時間) とその比率 (%)
- ・ ラップデータ (区間平均速度、区間平均ケイデンス、区間最高速度、区間最高ケイデンス、ラップタイム、スプリットタイム、区間走行距離)

*1: ファイルには、ラップの記録がない場合でも 1 ファイルあたり 1 ラップ使用します。そのため総ラップ数が 99 ポイントの場合、新しいファイルは保存されません。

ファイル内の計測データを確認する

コンピュータに保存されたファイル内の計測データを確認します。

1. 計測画面から **MENU** でメニュートップに切替えます。

FILE VIEW 画面で **SSE** を押します。

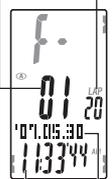


2. ファイルを **M1/+**、**M2/-** で選択し **SSE** で確定します。

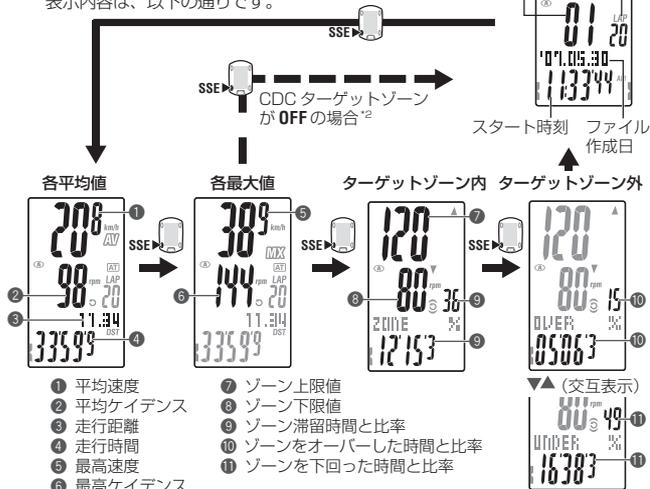
ファイルナンバー切替： **M1/+** (または)
 **M2/-**

3. **SSE** を押すことにファイルに保存されたデータが切り替わり表示されます。
表示内容は、以下の通りです。

ファイルナンバー
ファイル内の
使用ラップ数



スタート時刻 ファイル
作成日



4. **MENU** を押すとメニュートップ (**FILE VIEW** 画面) に戻ります。もう一度押すと計測画面に戻ります。

メニュートップ/計測画面へ： **MENU**
(裏側)

*2: 計測時の CDC ターゲットゾーン設定が OFF の場合、CDC ターゲットゾーンに関するデータは表示されません。

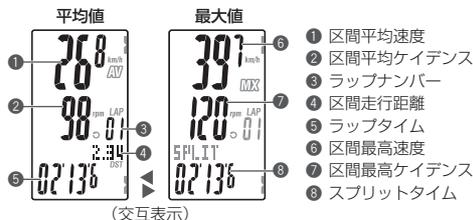
※ データの確認中、**LAP** を押すとラップ呼出に切り替わります (25 ページ)。

ラップの呼出

コンピュータに保存されたファイル内のラップデータを確認します。メニュー画面「ファイルビュー」(23 ページ) から確認したいファイルナンバーを選択します。

1. **LAP** を押し、選択したファイルに含まれるラップデータを呼出します。
ラップデータから戻るには、もう一度 **LAP** を押します。
下記の通り、平均値と最大値が交互表示されます。

ラップデータ呼出/戻る：



2. ラップが複数ある場合は、**M1/+**、**M2/-** で切替えます。

ラップナンバー切替： **M1/+** (または)
 **M2/-**

3. **MENU** を押すとメニュートップ (**FILE VIEW** 画面) に戻ります。もう一度押すと計測画面に戻ります。

メニュートップ/計測画面へ： **MENU**
(裏側)

ファイルナンバー
ファイル内の
使用ラップ数



ファイル
作成日
スタート時刻

時刻/日付設定

CLOCK DATE

「表示形式」、「時」、「分」、「日付表示順」、「年」、「月」、「日」を設定します。

- 計測画面から **MENU** でメニュートップに切替えます。
M1/+、**M2/-** で **CLOCK DATE** 画面に切替え、**SSE** で確定します。



- 時刻の表示形式を選択します。
 「24 時表示」、「12 時表示」を **M1/+**、**M2/-** で選択し、**SSE** で確定します。



- 「時」、「分」を入力します。
 「時」を **M1/+**、**M2/-** で入力し、**SSE** で確定します。
 その後、「分」を同様に入力します。



- 年月日の表示順を選択します。
 表示順は **M1/+**、**M2/-** で「YY/MM/DD (年月日)」、「MM/DD/YY (月日年)」、「DD/MM/YY (日月年)」から選択し、**SSE** で確定します。



- 「年」、「月」、「日」を入力します。
 手順 4 で選択した順にそれぞれ **M1/+**、**M2/-** で入力し、**SSE** で確定します。「年」は西暦下 2 桁を入れます。



- MENU** を押すとメニュートップ (**CLOCK DATE** 画面) に戻り、変更内容が確定されます。
 もう一度、押すと計測画面に戻ります。



ファイルの消去

コンピュータに保存されたファイルを消去します。
 ファイルの消去は、指定したファイルの消去または全てのファイルの一括消去から選択できます。
 メニュー画面「ファイルビュー」(23 ページ) に切替えます。

- SSE** と **M1/+** または **SSE** と **M2/-** を同時に押し、消去画面に切替えます。



スタート時刻 ファイル
 作成日

- ファイル作成日・時間から消去したいファイルナンバーを **M1/+**、**M2/-** で選択します。

また、全てのファイルを一括消去する場合は **aLL** を選択します。



- SSE** を押し、ファイルを消去します。



- MENU** を押すとメニュートップ (**FILE VIEW** 画面) に戻ります。もう一度押すと計測画面に戻ります。



- ※ コンピュータにファイルがない場合 (**F-00** の場合)、操作できません。
- ※ ファイルを消去するとファイル内のラップも消去されます。
- ※ 一旦、ファイルを消去すると元には戻りません。

ホイール設定

WHEEL

タイヤ周長（タイヤ外周）A/Bの切替えと周長サイズの変更を行います。
 ※ 周長サイズについては、「タイヤ周長について」（12ページ）をご覧ください。

1. 計測画面から **MENU** でメニュートップに切替えます。 選択中のタイヤ周長 **M1/+**、**M2/-** で **WHEEL** 画面に切替え、**SSE** で確定します。



現在の周長サイズ

2. 周長「A」、「B」を **M1/+**、**M2/-** で選択します。



タイヤ周長 A/B の切替えだけの場合は、手順 4へ進みません。

3. 手順 1 で選択したタイヤ周長の下二桁を **M1/+**、**M2/-** で入力し、**SSE** で確定します。
 その後、上二桁を同様に入力します。



4. **MENU** を押すとメニュートップ（**WHEEL** 画面）に戻り、変更内容が確定されます。
 もう一度、押すと計測画面に戻ります。



センサー ID 照合

SENSOR-ID

スピードセンサーが発信する ID 信号を受信し、照合します。

- ※ 本器の利用には、必ずセンサー ID 照合が必要です。
 センサー ID 照合が正しく行われていない場合、コンピュータはセンサー信号を受信できません。
- ※ センサー ID 照合は、スピードセンサー取付済の自転車（7ページ）の近くに行う必要があります。
- ※ 半径 10 m 以内に他の同一センサーがないことを確認してください。
 また、照合しないセンサーの **RESET** を押すことで発信を停止することもできます。

1. 計測画面から **MENU** でメニュートップに切替えます。
M1/+、**M2/-** で **SENSOR-ID** 画面に切替え、**SSE** で確定します。



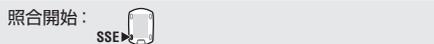
2. ID 照合するセンサーを選択します。
「SP1（スピードセンサー 1）」、「SP2（スピードセンサー 2）」を **M1/+**、**M2/-** で選択します。



3. スピードセンサーの取付け状態を確認します。



4. **SSE** を押して、ID 照合を開始します。
 後輪、またはクランクを回し、画面に速度（ケイデンス）と **ID-OK** が表示されると照合完了です。



5. **MENU** を押すとメニュートップ（**SENSOR-ID** 画面）に戻り、変更内容が確定されます。
 もう一度、押すと計測画面に戻ります。



- ※ 本器は、ID 照合開始後、5 分間の待機状態になります。
 待機中に **SSE** を押すと **ID-SKIP** を表示し ID 照合をキャンセルできます。
 また、センサー信号を受信しないまま 5 分間経過すると **ID-ERROR** が表示されます。
 画面に **ID-SKIP** または **ID-ERROR** が表示された場合、ID 照合は正しく行われていません。この場合、センサー ID は照合前の状態に戻ります。
 再度、ID 照合を行う場合は、スピードセンサーの取付状態を確認して行ってください。
- ※ **SP2** は、1 つのコンピュータを 2 台の自転車で併用する場合に使用します。
 スピードセンサーを取付けた 2 台目の自転車とコンピュータを **SP2** で ID 照合することでコンピュータを付け替えるたび、ID 照合を行う必要がなくなります。

計測単位設定

UNIT

計測単位 (km または mile) を変更します。

※ 計測単位を変更する場合は、事前に計測を停止し、リセット操作 (16ページ) を行ってください。リセット操作が行われていない場合、画面に「DATA RESET」が表示され、計測単位を変更できません。

1. 計測画面から **MENU** でメニュートップに切替えます。

M1/+、**M2/-** で **UNIT** 画面に切替え、**SSE** で確定します。

メニュートップ:  (裏側)

メニュー切替:  (または)  確定: 



現在の計測単位

2. 計測単位を **M1/+**、**M2/-** で選択します。

km ↔ mile:  (または) 



3. **MENU** を押すとメニュートップ (**Unit** 画面) に戻り、変更内容が確定されます。もう一度、押すと計測画面に戻ります。

メニュートップ/計測画面へ:  (裏側)

※ 計測単位の切替え後、これまで計測した積算距離は変更後の単位で自動換算されます。

積算距離手入力

ODO INPUT

積算距離に任意の数値を入力できます。

フォーマット操作する場合や、コンピュータを買換えた場合に、これまでの積算距離の記録を引継ぐことができます。

1. 計測画面から **MENU** でメニュートップに切替えます。

M1/+、**M2/-** で **ODO INPUT** 画面に切替え、**SSE** で確定します。

メニュートップ:  (裏側)

メニュー切替:  (または)  確定: 

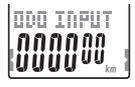


現在の積算値

2. 積算距離を **M1/+**、**M2/-** で入力し、**SSE** で桁移動します。

※ 積算距離は、すべて正数で入力します。

数値増減:  (または)  桁移動: 



3. **MENU** を押すとメニュートップ (**ODO InPUT** 画面) に戻り、変更内容が確定されます。もう一度、押すと計測画面に戻ります。

メニュートップ/計測画面へ:  (裏側)

オートモード設定

AUTO MODE

オートモード (16ページ) の ON / OFF を切替えます。

1. 計測画面から **MENU** でメニュートップに切替えます。**M1/+**、**M2/-** で **AUTO MODE** 画面に切替え、**SSE** で確定します。

メニュートップ:  (裏側)

メニュー切替:  (または)  確定: 



現在の設定

2. ON、OFF を **M1/+**、**M2/-** で選択します。

ON ↔ OFF:  (または) 



3. **MENU** を押すとメニュートップ (**AUTO MODE** 画面) に戻り、変更内容が確定されます。もう一度、押すと計測画面に戻ります。

メニュートップ/計測画面へ:  (裏側)

カウンタダウン設定

C.D. DST →

カウンタダウン (20ページ) の目標走行距離を入力します。

1. 計測画面から **MENU** でメニュートップに切替えます。

M1/+、**M2/-** で **C.D.DST** → 画面に切替え、**SSE** で確定します。

メニュートップ:  (裏側)

メニュー切替:  (または)  確定: 



現在の設定値

2. 目標距離を M1/+、M2/- で入力し、SSE で桁移動します。
 ※ 目標距離は、0.1 km 単位まで設定可能です。

数値増減: (または) 桁移動:



目標距離
100.0 km の場合

3. MENU を押すとメニュートップ (C.D. DST → 画面) に戻り、変更内容が確定されます。
 もう一度、押すと計測画面に戻ります。

メニュートップ/計測画面へ:

サウンド設定

SOUND

CDC ターゲットゾーンのアラーム音、ボタン操作音の ON/OFF を切替えます。

1. 計測画面から MENU でメニュートップに切替えます。
 M1/+、M2/- で SOUND 画面に切替え、SSE で確定します。

メニュートップ: (裏側)
 メニュー切替: (または) 確定:



2. CDC アラーム、ボタン操作を SSE で切替えます。

CDC.ALARM ↔ BUTTON:



3. ON、OFF を M1/+、M2/- で選択します。

On ↔ OFF: (または)



4. MENU を押すとメニュートップ (SOUND 画面) に戻り、変更内容が確定されます。
 もう一度、押すと計測画面に戻ります。

メニュートップ/計測画面へ: (裏側)

CDC ターゲットゾーン設定

CDC.ZONE

CDC ターゲットゾーンの ON/OFF と上限値/下限値の変更が行えます。

- ※ CDC ターゲットゾーンを変更する場合は、事前に計測を停止し、リセット操作 (16 ページ) を行ってください。リセット操作が行われていない場合、画面に「DATA RESET」が表示され、CDC ターゲットゾーンを変更できません。
- ※ CDC ターゲットゾーンの詳細については、「CDC ターゲットゾーンの使用」(34 ページ) をご覧ください。

1. 計測画面から MENU でメニュートップに切替えます。
 M1/+、M2/- で CDC.ZONE 画面に切替え、SSE で確定します。

メニュートップ: (裏側)
 メニュー切替: (または) 確定:



現在の設定

2. CDC ターゲットゾーンの ON、OFF を M1/+、M2/- で選択します。
 CDC ターゲットゾーンを使用する場合、ON を選択し、SSE で確定後、手順 3 へ進みます。
 CDC ターゲットゾーンを使用しない場合、OFF を選択し、手順 4 へ進みます。



On ↔ OFF: (または) 確定:

3. ゾーンの下限値を M1/+、M2/- で入力し、SSE を押して上限値を同様に入力します。

数値増減: (または) 確定:



上限値

下限値

4. MENU を押すとメニュートップ (CDC.ZONE 画面) に戻り、変更内容が確定されます。
 もう一度、押すと計測画面に戻ります。

メニュートップ/計測画面へ: (裏側)

- ※ 上限値/下限値は自由に入力できますが、下限値が上限値を越えて入力した場合、上限値は自動的に下限値+1 の数値に調節されます。上限値の場合も同様に下限値が調節されます。

CDC ターゲットゾーンの使用

本器のCDCターゲットゾーンは、ケイデンスの変化をとらえるケイデンスゾーンです。ケイデンスがこのゾーンから外れるとコンピュータはアラームを発生し、の点滅と音でライダーに通知します。

たとえば、ケイデンス 80 ~ 120 rpm を狙ってトレーニングする場合、下限値を 80、上限値を 120 に設定します。

これにより、コンピュータはケイデンス 79 rpm 以下または 121 rpm 以上のときにアラームを発生します。

CDC ターゲットゾーンを設定すると、保存するファイル内にもその情報を読み込み、ゾーン内に留まっていた時間、上回った時間、下回った時間とその比率をファイルビュー (23 ページ) で確認できます。

ケイデンスゾーン



※ ゾーンは自由上限値/下限値を設定できます。

※ CDC ターゲットゾーンの ON/OFF、上下限値の変更はメニュー画面「CDC ターゲットゾーン設定」(33 ページ)で行います。

※ アラーム音の ON/OFF は、メニュー画面「サウンド設定」(32 ページ)で行います。

トラブルと処理

次の場合は故障ではありません。修理を依頼する前にチェックしましょう。

表示上のトラブル

トラブル	チェック項目	対処
表示の動きが鈍くなる	周囲温度が低温 (0°C 以下) になっていませんか?	温度が上がれば元に戻ります。データに影響はありません。
画面に  が点灯する	コンピュータの電池残量が残りわずかです。	すぐに新しい電池 (CR2032) と交換してください。交換後は必ずリスタート操作 (10 ページ) を行ってください。
まったく表示がでない	コンピュータの電池が消耗していませんか?	新しい電池 (CR2032) と交換してください。交換後は必ずリスタート操作 (10 ページ) を行ってください。
意味のない表示が出る		リスタート操作 (10 ページ) を行ってください。
走行速度 (ケイデンス) が計測できない	センサー ID 照合を行いましたか? 他の同一センサーで ID 照合がされていませんか?  、  は点灯していますか?	センサー ID 照合 (28 ページ) の SP1 (スピードセンサー1) または SP2 (スピードセンサー2) の照合を行ってください。  、  の消灯時は受信できません。 M1/+ または M2/- を押して受信スリープを解除してください。
	速度 (ケイデンス) センサーとマグネットの距離が離れすぎていませんか?	自転車への取付け (6 ページ) を参照し、速度 (ケイデンス) センサーとマグネットの位置を正しく調整します。
	速度 (ケイデンス) センサーのセンサーゾーンとマグネットの中心がずれていませんか?	
	節電機能が働き日付・時刻表示だけになっていませんか?	コンピュータ表面のいずれかのボタンを押し、節電機能を解除します。
	スピードセンサーの電池が消耗していませんか?	新しい電池 (CR2032) と交換してください。交換後は必ずスピードセンサー本体の RESET を押してください。
LT を押してもライトが点灯しない	コンピュータの画面に  が点灯していませんか? コンピュータの電池残量が残りわずかです。	新しい電池 (CR2032) と交換してください。交換後は必ずリスタート操作 (10 ページ) を行ってください。

操作上のトラブル

トラブル	チェック項目	対処
SSE ボタンを押しても計測をスタート、ストップしない	オートモードが ON (AT が点灯) になっていませんか？	AT 点灯時はオートモードが ON で、ボタン操作で計測をスタート、ストップできません。オートモードを OFF に切替えてください (31 ページ)。
スピードセンサーの ID が照合できない		スピードセンサーの電池が消耗していることが考えられます。新しい電池 (CR2032) と交換して、もう一度、センサーの ID 照合 (28 ページ) を行ってください。
ラップデータが記録できない	すでに 99 ポイント使用していませんか？ ラップタイマーが 100 時間 (または 区間走行距離 9999.99 km) 以上になっていませんか？ LAP を押した直後ではありませんか？	ファイルビューからラップを多く含むファイルを消去 (26 ページ) して、ラップの空きを確保してください。 記録範囲を越えるとラップは計測できません。リセット操作 (16 ページ) を行い、新しい計測を行ってください LAP を押した直後の 5 秒間は新たにラップを記録できません。
計測値に異常な値が出る	電磁波等が発生するもの (鉄道線路、テレビ等の送信所等) が近くにありませんか？	原因と思われるものから離れ、リセット操作 (16 ページ) をしてください。
メニュー画面で設定を変更できない	計測中ではありませんか？ オートモードが ON (AT が点灯) の場合、電磁波等により計測状態となる場合があります。 変更できないのは CDC ターゲットゾーンまたは計測単位ですか？	計測中はトップメニューの確認しかできません。 電磁波等の原因と思われるものから離れてください。 CDC ターゲットゾーンと計測単位の変更には、リセット操作が必要です。一旦、計測を停止し、リセット操作 (16 ページ) を行ってください。
ファイルビューに計測データが記録できない	総ラップ数が 99 ポイントになっていませんか？	ファイルビューからラップを多く含むファイルを消去 (26 ページ) して、ラップの空きを確保してください。

電池の交換

購入時には、モニター用電池が装着済みです。電池交換は次の手順で交換します。

警告

取出した電池は、幼児の手の届かないところに置き、正しく処分してください。万一飲み込んだときは、すぐに医師と相談してください。

- ※ コンピュータ、スピードセンサーのいずれかが電池寿命を迎えたときは同時に電池交換することをお勧めします。
- ※ 電池寿命はあくまで目安であり、使用状況によって著しく違う場合もあります。
- ※ 防水性能を維持するためにはバッテリーカバーのパッキングが重要です。電池蓋、バックキンに汚れが付いた場合は、きれいに拭き取り正しくはまっているか確認してください。

コンピュータ

電池寿命：1日1時間使用した場合 約1年

※ 電池残量が低下すると  が点灯します。

1. コンピュータ裏面のバッテリーカバーをコインなどで外します。
2. 新しいリチウム電池 (CR2032) を (+) 側が見えるように挿入し、バッテリーカバーをしっかりと閉めます。
3. 電池交換後は、必ずリスタート操作 (10 ページ) を行い、日付、時刻の設定を行ってください。



スピードセンサー

電池寿命：1日1時間使用した場合 約1年

1. スピードセンサー表面のバッテリーカバーをコインなどで外します。
2. 新しいリチウム電池 (CR2032) を (+) 側が見えるように挿入し、バッテリーカバーをしっかりと閉めます。
3. 電池交換後は、必ずスピードセンサー本体の **RESET** を押し、マグネットとの位置関係と固定具合を確認してください。



メンテナンス

日頃のお手入れは次のように行ってください。

- 定期的各センサーとマグネットの位置関係が正しく、しっかり固定されているか点検してください。
- コンピュータやスピードセンサー等が汚れた場合は水で洗い流すか、薄めた中性洗剤でしめらせた柔らかい布で拭いた後、乾拭きします。ベンジン、アルコール等の有機溶剤は表面を傷めますので使わないでください。

交換部品

標準部品

#160-2380
パーツキット



#160-2385
スピードセンサーキット



#160-0280
ブラケットバンド



#160-2193
ブラケット



#169-9691
ホイールマグネット



#169-9766
ケイデンスマグネット



#166-5150
リチウム電池
(CR2032)



製品仕様

表示機能	上段表示	走行速度	0.0 (4.0) ~ 150.0 km/h [0.0 (3.0) ~ 93.0 mph] (27インチの時)
		平均速度	0.0 ~ 150.0 km/h [0.0 ~ 93.0 mph]
		最高速度	0.0 (4.0) ~ 150.0 km/h [0.0 (3.0) ~ 93.0 mph]
中段表示	ケイデンス	0 (20) ~ 199 rpm	
	平均ケイデンス	0 ~ 199 rpm	
	最高ケイデンス	0 (20) ~ 199 rpm	
下段表示	日付	'07.01.01 ~ '99.12.31 (表示順切替え可)	
	時間	0:00'00" ~ 23:59'59" [AM 1:00'00" ~ PM 12:59'59"] (12 / 24 時間切替え可)	
	積算時間	0 ~ 99999 時間	
	積算距離	0.0 ~ 9999.9/10000 ~ 999999 km [mile]	
	走行時間	00'00"0 ~ 59'59"9 / 01:00'00" ~ 99:59'59"	
	走行距離	0.00 ~ 9999.99 km [mile]	
	カウントダウン距離	9999.90 ~ 0.00 km [mile]	
	ラップ番号	L-01 ~ L-99	
	リアルタイム区間平均速度	0.0 ~ 150.0 km/h [0.0 ~ 93.0 mph]	
	ラップタイマー	00'00"0 ~ 59'59"9 / 1:00'00" ~ 99:59'59"	
リアルタイム区間走行距離	0.00 ~ 9999.99 km [mile]		
ラップ	上段表示	(区間平均速度、区間最高速度)	
	中段表示	(区間平均ケイデンス、ラップナンバー、区間最高ケイデンス)	
	下段表示	(区間走行距離、ラップタイム、スプリットタイム)	
制御方式	4ビットワンチップマイクロコンピュータ・水晶発振器		
表示方式	液晶表示 (ELバックライト付)		
速度・ケイデンスセンサー検知方式	無接触磁気センサー		
センサー信号送受信方式	2.4 GHz ISM Band		
通信範囲	5 m (天候などの環境により延びる場合があります)		
使用温度範囲	0 ~ 40 °C (動作保証範囲: 範囲外では、表示の視認性が悪化)		
保存温度範囲	- 20 °C ~ 50 °C		
タイヤ周長セット範囲	0100 ~ 3999 mm		
電源 / 電源寿命	コンピュータ	: CR2032 x 1 / 約 1 年 (1 日 1 時間使用時)	
	スピードセンサー	: CR2032 x 1 / 約 1 年 (1 日 1 時間使用時)	
寸法 / 重量	コンピュータ	: 56.0 x 38.0 x 17.3 mm / 28 g (電池を含む)	
	スピードセンサー	: 65.0 x 90.5 x 14.4 mm / 36 g (電池を含む)	

※ 平均速度は、走行時間が100時間または走行距離が9999.99 km/h を越えると「E」を表示します。

※ 仕様および外觀は、改良のため予告なく変更することがあります。

ユーザー登録のご案内

キャットアイホームページ (<http://www.cateye.co.jp>)

保証サービスを敏速に行うために、お求めいただきました製品は速やかにユーザー登録を行ってください。今後、新製品の情報やテクニクサポートを提供する場合があります。

ユーザー登録の方法は当社ホームページ上でオンライン登録していただくか、下のユーザー登録カードを製品サービス課宛までご返送いただくかをお選びください。登録には製品シリアル番号が必要になりますので、コンピュータのバッテリーカバーに記載の6桁の数字をお控えください。

送り先： **株式会社キャットアイ 製品サービス課 宛**
〒546-0041 大阪市東住吉区桑津 2-8-25

保証規定

2年保証：

コンピュータ／スピードセンサーのみ（電池の消耗は除く）

正常な使用状態で故障した場合は、無料修理・交換いたします。

返品にあたっては、お客様の連絡先・故障状況を明記の上、ご購入日が記述されたレシートまたは領収書を添えて、当社宛てに直接お送りください。レシートまたは領収書がない場合、保証期間は製造年月日から起算させていただきます。

事故などによる外的要因や取扱説明書に記載していない用途・方法での誤使用による要因では保証の対象外となります。なお、お送りいただく際の送料はお客様にてご負担願います。修理完了後、送料弊社負担でお届けさせていただきます。

宛先 **株式会社キャットアイ
製品サービス課**

〒546-0041 大阪市東住吉区桑津 2-8-25
TEL：06-6719-6863 ダイヤルイン
FAX：06-6719-6033