

# VNM ペダル ユーザーマニュアル

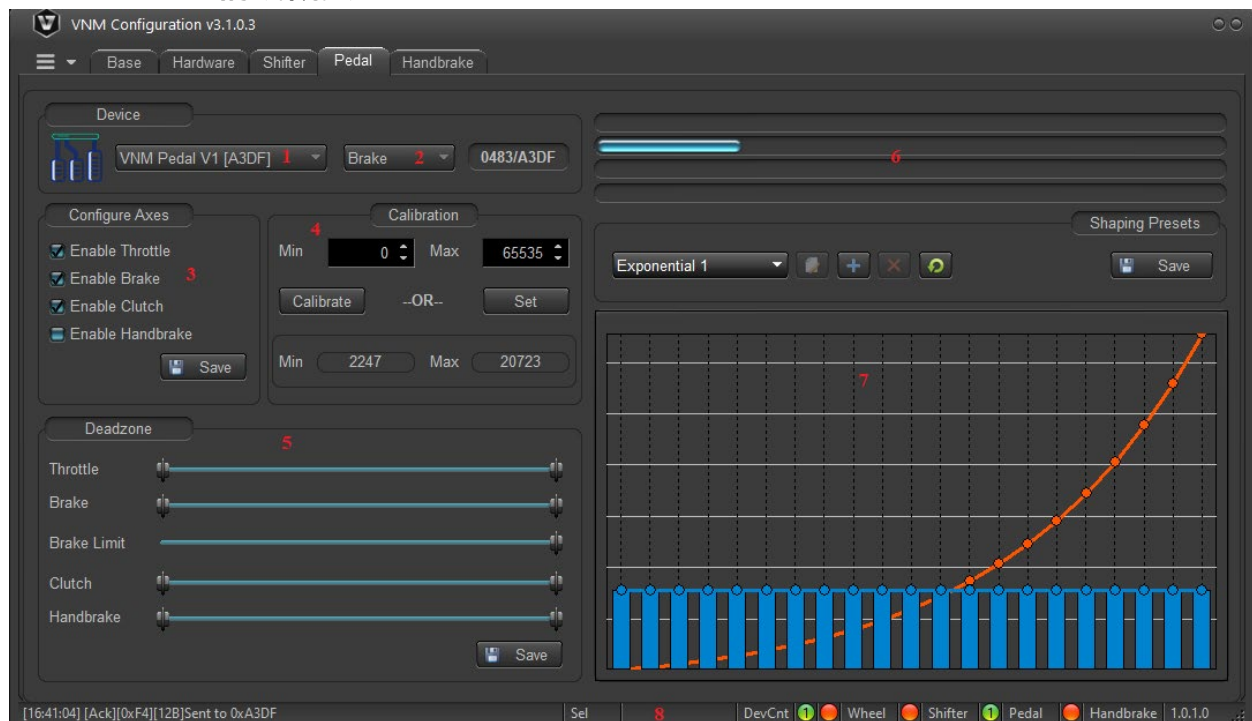
## 1.ペダルコントローラとその構成

### 1.1.ペダルコントローラ

VNM ペダルコントローラは、スロットル、ブレーキ、クラッチ、ハンドブレーキ用に4つのGX12-4P接続を備えています。スロットルとクラッチは線形性のためにポテンシオメーターを使用し、ブレーキとハンドブレーキはロードセル信号(デフォルト)またはアナログ信号を使用することができます。ブレーキ/ハンドブレーキの入力は、コントローラ内のジャンプ機能を使用することにより変更可能です。

※コントローラのスイッチを「Run」にしてペダルを使用し、「DFU」になっていれば、コントローラはファームウェアをアップグレードするための DFU モードになっています

### 1.2.ペダルの構成概要



1 → ペダル選択:通信するペダルを選択します。

2 → 軸を選択します。通信する軸を選択します(スロットル、ブレーキ、クラッチ、ハンドブレーキ)。

3 → 軸を設定します。軸の有効化/無効化。デフォルトではハンドブレーキは無効になっています。

4 → Calibrate area: ファームウェアをアップロードした後、最小値と最大値を設定するために使用されます。

5 → デッドゾーン: 最小-最大デッドゾーンとブレーキリミットを設定します。

6 → プログレスバー: 軸の現在値を視覚化します。

7 → シェイピングプリセット: ペダルのカーブを調整するために使用されます。

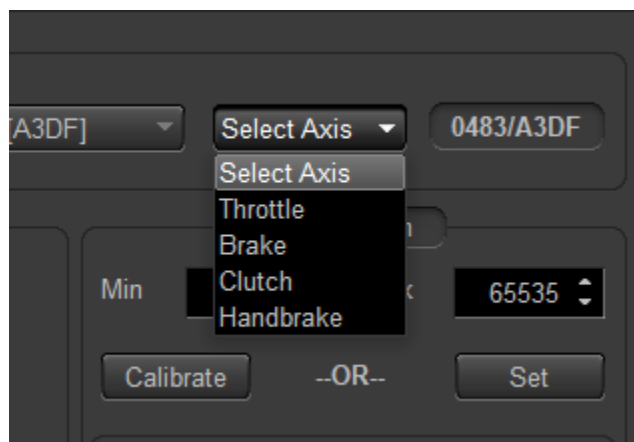
8 → ステータスバー: ペダルの接続状態、ファームウェアのバージョンを表示します。

### 1.2.1.ペダルの選択

ここでは、VNM ペダルまたは VNM FFB コントローラを選択することができました。

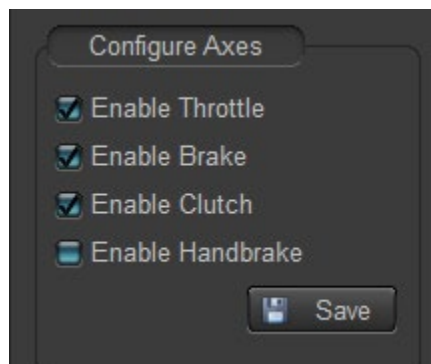
### 1.2.2.軸の選択

どの軸をキャリブレーションするか、または設定する形状プリセットを選択します。



### 1.2.3.軸の設定

ペダルコントローラは、スロットル、ブレーキ、クラッチ、ハンドブレーキの 4 軸をサポートしています。ハンドブレーキはデフォルトで無効になっています。



#### 1.2.4.キャリブレーション

キャリブレーションは、各軸の最小値と最大値を決定するために使用されます。どの軸を設定するかを選択する必要があります。

キャリブレーションを行う軸を選択し、"calibrate" をクリックして("finish" に切り替わります)、軸を任意の位置に移動させ "finish" をクリックするか、0～65535 の値を入力して最小・最大値を設定し "set" をクリックして下さい。

#### 1.2.5.デッドゾーン

「デッドゾーン」とは、ペダルの踏み込みの割合が記録されていないことを表す言葉です。デッドゾーンは、ペダルの踏み始め、または踏み終わりのどちらかにあります。ユーザーは、バーに沿ってトラッカーを動かすことができます。

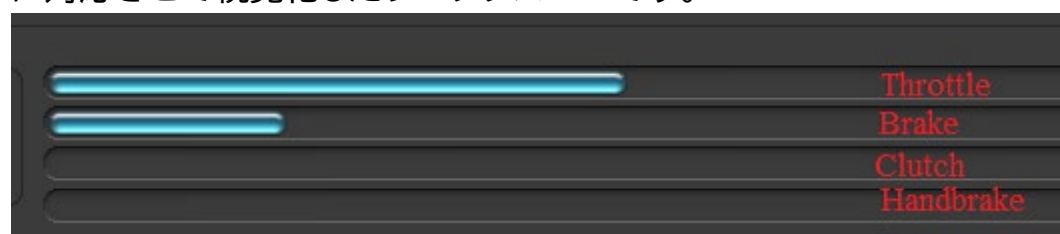
ブレーキリミット:I-racing では、ブレーキが 100%上がらないように、ブレーキリミット・バーでブレーキが上がる最大値を設定することができます。

設定完了後、「save」ボタンをクリックします。



#### 1.2.6.プログレスバー

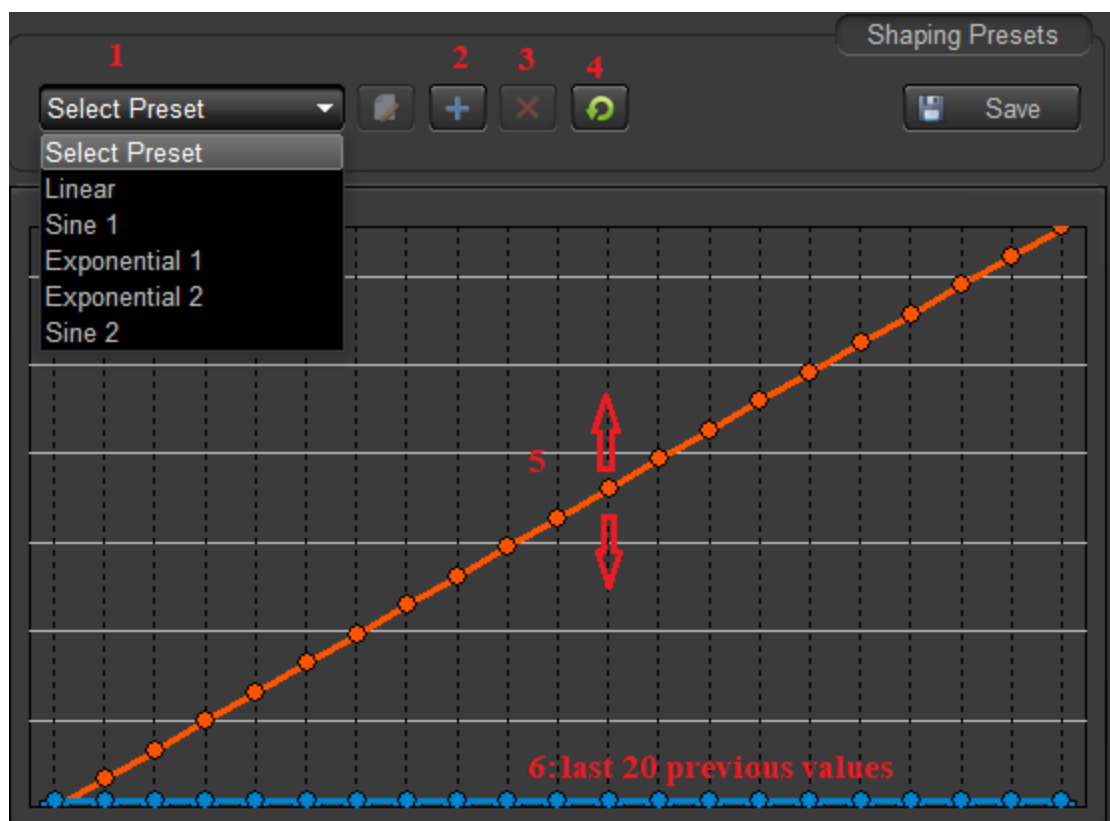
スロットル、ブレーキ、クラッチ、ハンドブレーキの現在値をハイバーからローバーに対応させて視覚化したプログレスバーです。



### 1.2.7. 形状プリセット

このエリアでは、最初に設定する軸を選択する必要があります。

- 1: プリセットを選択します。ユーザーは、軸に適用されるプリセットを選択することができます。
- 2: ユーザーは新しいプリセットを追加できます。
- 3: ユーザーはプリセットを削除することができます。
- 4: ファームウェアから軸の現在のプリセットを取得します
- 5: ユーザーは上下に点を動かしてプリセットを作成できます。
- 6: 棒グラフは、軸の過去 20 個の値を表示します。



### 1.2.8. ステータスバー

- 1: ペダルの接続の有無を表示(緑が接続、オレンジが切断)、接続されているペダルの数を緑のドットで表示します。
- 2: ファームウェアのバージョンを表示します。

