

日本語版

ROT09



f /RotorBikeComponents

>> /ROTOR_bike

diatec_{Itd.}

■ 〒603-8035 京都府京都市北区上賀茂朝露ケ原町10-19 www.diatechproducts.com

1. 動作環境

ユーザーソフトウェアをANT+[™] と正しく使用 するのに必要な環境:

1. Windows 7 / 8 / 10搭載のPC。 Mac OS 10.7 (Lion) 以降。

2. INpower/2INpower ユーザーソフトウェア。

3. 正しいドライバーがインストールされ、 USB ポートに挿し込まれたUSB ANT Stick (010-01058-00) 。

注:他のANT+[™] デバイスとも互換性があります。

2. 目次

INpower/2INpower の接続
 基礎トレーニングモード
 応用トレーニングモード

4. サービス

5. 資料

ユーザーソフトウェアをBluetooth® Smart (2INpower専用) と正しく使用するのに必要 な環境:

- 1. Windows 10 搭載のPC。 Mac OS 10.7 (Lion) 以降。
- 2. INpower/2INpower ユーザーソフトウェア。
- USB ポートに挿し込まれたBluetooth[®] SmarStick。必ずしも必要ではありませんが、 接続が向上します。





Copyright notice 2

₽

2.1. INpower/2INpower の接続

ユーザーソフトウェアをINpower/2INpowerに接続するには、『Connect to INpower (INpower に接続)』を クリックします。



3 INpower/2INpowerの接続

КОТОЯ

次のウインドウが開きます:



パワーメーターの接続方法を、ANT+™またはBluetooth[®] Smartから選んでください。お使いの INpower/2INpowerのセンサー IDを入力し、『Connect(接続する)』をクリックしてください。 注:センサー IDはクランク側面に記載されています(写真参照)。



ZNPULUER

INpower/2INpowerの接続 4

メニューの閲覧方法:

INpower/2INpowerの接続が完了したら、最上部のツールバーで各種メニューを閲覧できます。

2.2 基礎トレーニングモード

基礎トレーニングモードでは、パワー、ケイデンス、左右バランス、有効トルク、ペダリングのスムーズさ、 さらにこれらパラメータの平均累積値を同時に確認しながらトレーニングが行えます。



5 INpower/2INpowerの接続

КОТОЯ



ZMPULUER

基礎トレーニングモード 6

トレーニングで得たデータを保存するには、画面左上の『START(スタート)』をクリックし、保存するフォルダを 選んでください

(初期設定では『basic_training』という名のフォルダがユーザーソフトウェアと同じルートフォルダ内にあります)。



トレーニングが終了したら、『STOP(ストップ)』をクリックしてください。これは『START』と同じ場所に現れます。 ファイルは.csv formatで保存されます。

ファイルを.fit フォーマットで書き出すには、『EXPORT FIT (FITを書き出す)』をクリックし、書き出したいファイ ルを選んでください。

2.3. 応用トレーニングモード

応用トレーニングモードでは、2種類のグラフを表示させて、屋内トレーニング中に確認できます。初期設定 のグラフはTORQUE 360であり、これはリアルタイムでのペダリングを表示します。 このグラフはペダルに加えられているパワー量を片脚ごと、または両脚同時に示します。また、最も効率的な ペダリング角度も示します。

以下は、両脚を足し合わせたペダリングを表示しているTORQUE 360のグラフです:



PULLER

グラフの表示方法を変更するには、左上の『SETUP(設定)』をクリックす ると、右側の画面が現れます。先述したグラフでトレーニングする場合は 『Torque 360°』を選び、リニア座標でトレーニングしたい場合『Linear (リニア)』を選んでください。

いかなる場合でも、いつでも変更できる、事前に選ぶパラメータがありま す。ドロップダウンメニューから、最大6個のパラメータを選べます。最初 の2つのパラメータ(『FAST DATA(高速データ)』)では、本ソフトウェア は1秒間に50個のデータ標本を示し、正確なデータ表示を可能にします。 残りの4つのパラメータ(『SLOW DATA(低速データ)』)では、1秒間に 5個のデータ標本を表示します。

以下の例は、片脚ごとのTORQUE 360のグラフです:





リニアグラフの初期設定の配置では、以下のパラメータが表示されます:



TORQUE 360とリニアグラフの両方において、左側の欄は選択したパラメータの実測値および平均値を示しています。

ツールバー真下には、最も効率の良いペダリング角度(OCA: Optimum Chainring Angle、最適なチェーン リング角度)と推奨OCP(Optimum Chainring Position、最適なチェーンリング位置)との相互関係につい ての情報が表示されます。

9 基礎トレーニングモード

КОТОЯ



2.4. サービス

このページでは、パワーメーターのキャリブレーション、ファームウェアのアップデート、パランスの変更に必要なツールと併せて、お使いのパワーメーターの現在の状況に関する情報を確認できます。

	MANUFACTURER'S INFORMATION	PRODUCT INFORMATION	BATTERYINFORMATION		
	Manufacturer: (ROTOR Model Number: (Npower HW Revision: 100	Serial Number: 61 Firmware Revision: 2,201 3	Battery Status: New (1.51 V) Estimated Battery Life (1.51 V)		
F	FIRMWARE UPGRADE CALIBRATION				
FI N B	IRMwARE FILE	Calibration Value: File	16 Last Calibration Value:		
u	PGRADE PROCESS				
S	latus:	k Load File Balance Fight:	Correct Value (2) New Value (2) 50:00		
				-	

『BATTERY INFORMATION (バッテリー情報)』の項では、バッテリー残量とその推定寿命に関する 情報を確認できます。 『PRODUCT INFORMATION(製品情報)』の項では、クランク上のシリアル番号とその現在のファームウェ アを確認できます。最新のファームウェアを本ウェブサイトの『Download(ダウンロード)』ページで確認し、 旧パージョンのファームウェアをお使いの場合はアップデートしてください。

アップデートするには『Select File(ファイルを選ぶ)』をクリックし、正しいフォルダから新しいファームウェア を選びます。次に『Load File(ファイルを読み込む)』をクリックしてアップデートを開始します。

ID DATA MANUFACTURER'S IN ORMATION Manufacture: (NO TOR Model Number: (No ormation HW Flexison: 100	PRODUCT INFORMATION Setial Number: 61 Firmware Revision: 2,201 3	BATTERY INFORMATION Battery Status: New (1.51 V) Estimated Battery Life: 1/240 . 300 hours	
FIRMANE UNDAKE FIRMANE UNDAKE FIRMANE INC. INC. INC. INC. INC. INC. INC. INC.	2.302 Jan Je Ten Bal AucC Proor Barron Left:	16 Last Calibration Value: Calibrate Cannot Value (1) Calibrate Calibrate Comer Value (1) War Value (1) War Value (1) 60.00	
I sporre Revision On	A Load Balance Right:	100-bilance Left Program	

アップデートが完了すると、『Firmware Loaded (アップデート完了)』というメッセージが現れます。アップデートに失敗した場合、お使いのINpower/2INpowerをコンピュータに近づけて接続状況を改善させ、再度試してください。

ROTOЯ

お使いのINpower/2INpowerをキャリブレーションするには、『CALIBRATION(キャリブレーション)』の項 を確認します。左のペダルを下にした状態でクランクを地面と垂直にし、『Calibrate(キャリブレーションする) 』をクリックしてください。元の位置に戻るまでクランクを二回転するよう指示するメッセージが現れます。 次に『OK』をクリックし、『Last Calibration Value(最終キャリブレーション値)』が『Calibration Value(キ ャリブレーション値)』と同じになっていることを確認してください。

以下の例では、参照用キャリブレーション値と最終キャリブレーション値が0なので、キャリブレーションが成功したことを意味しています。

CALIBRATION	Calibration procedure
Calibration Value:	Press of the contribution of an order of the contribution of a colocity. Press Ok to continue or cancel to abort
CALIBRATION	OK Cancel
Calibration Value:	

INpowerのみ:『SERVICE』の項では、脚のパランス値をご存じの場合に変更することができます。INpower は初期設定で左脚のパワーを測定し、左右の合計パワーを得るためにその値を二倍します。これは、左右の脚 のパランスが50:50、つまり両脚が同一の力をペダルに伝えていれば、最も正確な数値となります。 片方の脚が他方より強い場合、ユーザーソフトウェアはさらに正確な合計パワーを計算するために、左脚の パランス値を入力できます。『Current Value(現在値)』はそのときの実際の値です。左脚の値を『New Value(新しい値)』に入力して『Program(記録する)』をクリックすることで、この数値を変更できます。



例えば、左脚のバランスが49:51であれば、 『New Value』に49を記入し、 『Program』をクリックします。

注:2INpowerは力を片方の脚ごとに測定するため、バランスを設定できませんが、この値自体を計算できます。

2.5. 資料

ROTOR INpower/2INpower に関する技術情報を掲載した主なウェブサイトのリンクを紹介します。



- http://www.rotorbike.com/ ROTORの全製品に関する技術情報を掲載したROTOR 公式ウェブサイト。
- http://inpower.rotorbike.com/
- ROTOR INpower/2INpower クランクを専門に扱うウェブサイト。
- http://www.thisisant.com/directory/inpower 現在発売されているデバイス間の互換性を記した ANT+™のウェブサイト。
- http://trainingpeaks.com/rotor
- ROTOR は TrainingPeaks.com と提携を結び、パワーファイルを解析するために、 さらなるツールを提供してきました。

КОТОЯ



本ソフトウェアは、ROTOR Bike Componentsが無償で提供しています。ソフトウェアの互換性およびまた は正常動作につきましては、すべてのコンピュータまたはデバイスで保証されていません。 ROTORは、本ソフトウェアに関して生じたいかなるコンピュータの不具合も、責任を負いません。

質問がございましたら、ROTOR テクニカルサービスまでご連絡ください: techservice@rotorbike.com

当社ウェブサイトで製品説明および情報をご確認いただけます: www. rotorbike.com www.power.rotorbike.com



16

4