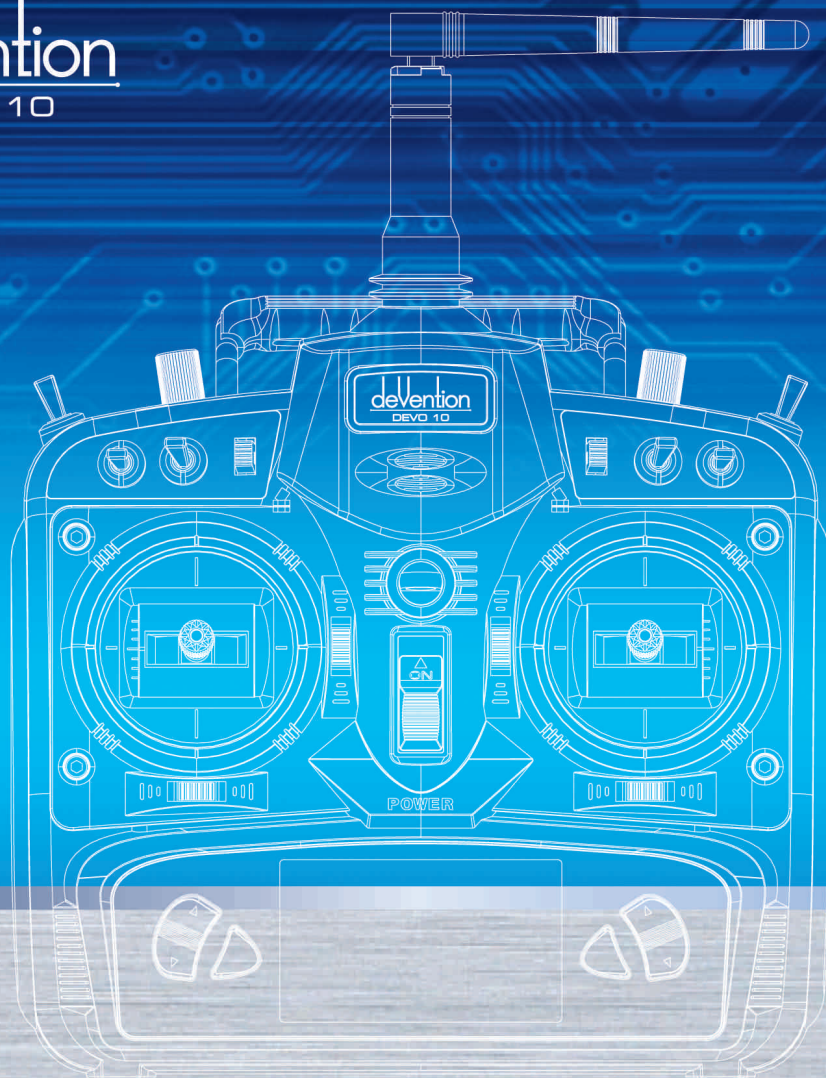


devention
DEVO 10



Devo

10-channel micro computer system

10

DEVO-10遥控器操作手册

注意: 在使用前请您仔细阅读本操作手册, 请妥善保管本操作手册以方便查阅.

目 录

第一部分 总论

1.0 前言	2
1.1 重要声明	2
1.2 安全注意事项	2
1.3 飞行前注意事项	2
2.0 特性	3
2.1 遥控器DEVO-10	3
2.2 接收机DEVO-RX1002	3
3.0 规格	3
3.1 遥控器规格	3
3.2 接收机规格	3
4.0 面板说明图	4
4.1 正面板说明图	4
4.2 背板说明图	4
4.3 接线图	5
4.4 面板功能键	5
5.0 控制摇杆调整	5
5.1 摇杆长度调节	5
5.2 摇杆松紧度调整	6
6.0 颈带使用	6
7.0 摇杆模式切换	6
8.0 左右手油门切换	7
8.1 右手油门切换成左手油门	7
8.2 左手油门切换成右手油门	8
9.0 教练功能	8
10.0 自定义固定ID	10
11.0 接收器的安装要求	11
11.1 接收器帧频率的设定	11
12.0 遥控器电池的安裝	12
12.1 遥控器电池充电	12

第二部分 直升机

1.0 系统菜单	14
1.1 语言设置	14
1.2 显示设置	14
1.3 提示音设置	15
1.4 振动器	15
1.5 摇杆模式	15
1.6 摇杆方向	16
1.7 摇杆校准	16
1.8 版本号	16
2.0 模型菜单	17
2.1 模型选择	17
2.2 模型命名	17
2.3 模型复制	17
2.4 模型无线拷贝	18
2.5 模型复位	19
2.6 机型选择	20
2.7 系统微调	20
2.8 摇杆位置开关	20
2.9 配置选择	21
2.10 配置输出	22
2.11 斜盘类型	23
2.12 功率放大器	24
2.13 固定ID	24
2.14 传感器设置	25
3.0 功能菜单	27
3.1 逆转设置	27
3.2 舵机行程量	28
3.3 辅助微调	28
3.4 大小舵量及指数功能	29
3.5 油门锁定	30
3.6 油门曲线	30

3.7 混控到油门 ----- 32

3.8 陀螺仪设置 ----- 33

3.9 调速器 ----- 34

3.10 尾部曲线 ----- 35

3.11 斜盘混控 ----- 36

3.12 螺距曲线 ----- 37

3.13 程式混控 ----- 39

3.14 舵机监视器 ----- 42

3.15 失控保护 ----- 42

3.16 传感器视图 ----- 43

3.17 教练功能 ----- 44

3.18 计时器 ----- 45

第三部分 固定翼

1.0 (SYSTEM)系统菜单 ----- 48

1.1 语言设置 ----- 48

1.2 显示设置 ----- 48

1.3 提示音设置 ----- 49

1.4 振动器 ----- 49

1.5 摇杆模式 ----- 49

1.6 摇杆方向 ----- 50

1.7 摇杆校准 ----- 50

1.8 版本号 ----- 50

2.0 (MODEL)模型菜单 ----- 51

2.1 模型选择 ----- 51

2.2 模型命名 ----- 51

2.3 模型复制 ----- 51

2.4 模型无线拷贝 ----- 52

2.5 模型复位 ----- 53

2.6 机型选择 ----- 54

2.7 系统微调 ----- 54

2.8 摇杆位置开关 ----- 54

2.9 配置选择 ----- 55

2.10 配置输出 ----- 56

2.11 机翼类型 ----- 58

2.12 功率放大器 ----- 60

2.13 固定ID ----- 60

2.14 传感器设置 ----- 61

3.0 功能菜单 ----- 64

3.1 逆转设置 ----- 64

3.2 舵机行程量 ----- 64

3.3 辅助微调 ----- 64

3.4 大小舵量及指数功能 ----- 65

3.5 油门锁定 ----- 66

3.6 油门曲线 ----- 66

3.7 差动设置 ----- 68

3.8 平衡设置 ----- 70

3.9 陀螺仪设置 ----- 71

3.10 调速器 ----- 72

3.11 副翼到方向舵混控 ----- 73

3.12 升降舵到襟翼混控 ----- 73

3.13 方向舵到副翼/升降舵混控 ----- 74

3.14 襟翼系统 ----- 75

3.15 副翼到襟翼混控 ----- 76

3.16 程式混控 ----- 77

3.17 舵机监视器 ----- 81

3.18 失控保护 ----- 81

3.19 传感器视图 ----- 81

3.20 教练功能 ----- 82

3.21 计时器 ----- 84

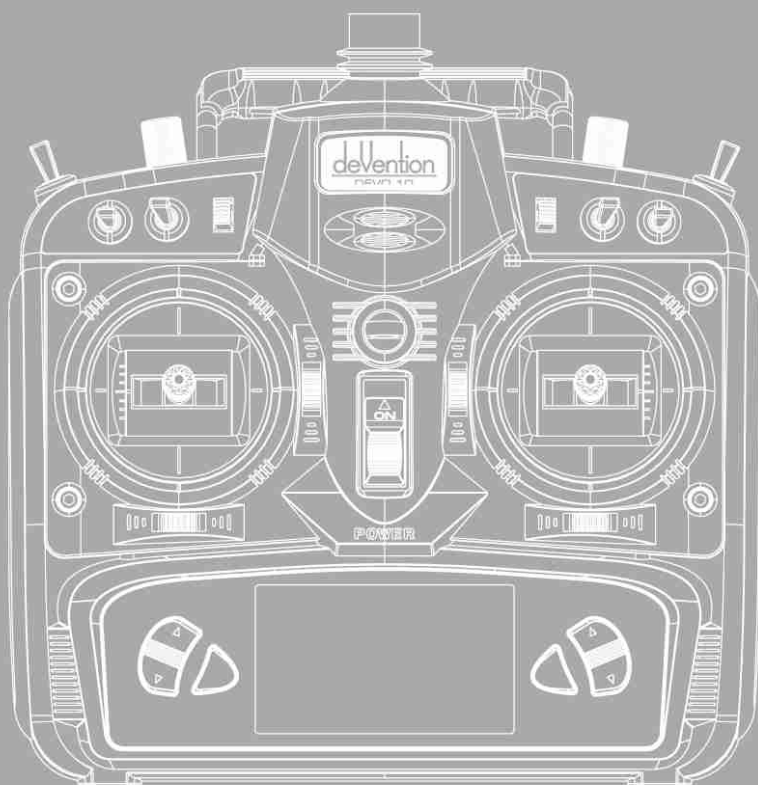
4.0 升级 ----- 84

deVention

DEVO-10

1 总论

DEVO-10采用2.4GHz直接序列扩频技术 (DSSS)，自动对频，自动分配ID，可自设固定ID；使用更人性化；具有无线拷贝功能，免去了导线联接的麻烦；有直升机、固定翼模型类型，满足您对不同模型的要求；显示采用点阵LCD，使操作更直接方便。具备遥测显示及功能设定。可USB联机升级最新程序，确保“一控”在手，永不落伍，让设备永远充满活力。



1.0 前言

1.1 重要声明

- (1) 本产品适用于有操作模型机经验、年龄不小于14周岁的人群。
- (2) 使用场所必须是当地合法的遥控飞机飞行场地。
- (3) 产品一经售出，我们将不负任何由操作和使用、控制等方面产生的安全责任。
- (4) 如遇使用、操作、维修等问题，我们委托经销商提供技术支持和售后服务，请与当地经销商联系。

1.2 安全注意事项

(1) 远离障碍物及人群

遥控模型飞行时具有不确定的飞行速度和状态，存在潜在的危险性。飞行时必须远离人群、高层建筑、高压电线等，同时避免在风雨、雷电等恶劣天气下使用，以确保飞行员、周围人群和财产的安全。



(2) 远离潮湿环境

本设备内部是由许多精密的电子元件和机械零件组成，所以必须防止潮湿或水气进入机体，以免机械、电子元件故障而引发意外！



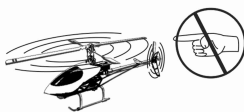
(3) 正当使用本产品

请勿自行改装或者维修；请在产品功能允许的范围进行操作和使用，且不得用于安全法令之外的其它非法用途。



(4) 安全操作

请根据自身的状态和飞行技能，操作遥控模型。疲劳、精神不佳或操作不当，将会增加意外风险的概率。



(5) 远离热源

本设备内部是由许多精密的电子元件和机械零件组成，因此要尽量远离热源，防止日晒，避免因高温引起的变形，甚至损坏。



1.3 飞行前注意事项

- (1) 确保遥控器与接收器的电池电量处于饱和状态。
- (2) 开机前确认遥控器的油门摇杆、油门微调处于最低位置。

- (3) 开机时必须遵守电源开、关机的顺序。**开机时应先开启遥控器电源，再接通飞机电源；关机时应先断开飞机电源，再关闭遥控器。**不正确的开关顺序可能会造成模型失控的现象，影响自身与他人的安全。请养成正确的开、关机习惯。
- (4) 确认伺服器执行遥控指令的方向是否正确、顺畅。使用有故障的伺服器，将导致不可预测的危险。

2.0 特 性

2.1 遥控器DEVO-10

采用2.4G直接序列扩频（DSSS）技术，开机自动对码分配ID，也可以自定义固定ID码。

- (1) USB连机程序升级，保持永远是最新程序。
- (2) 高频输出功率可调，更人性化，更环保。
- (3) 具有两台设备间模型资料无线拷贝功能和教练功能。
- (4) 可储存30架模型的设定资料。
- (5) 具备由遥控器调整陀螺仪感度，方便悬停和花式飞行。
- (6) 外型设计符合人体工程学，握持方便、舒服。
- (7) 摇杆可调整长度及松紧度。
- (8) 可方便调换四种摇杆控制模式。
- (9) 适应模型有直升机和固定翼。在直升机模式中，直升机具备3种飞行模式，每一种飞行模式皆可自由设定及调整参数，适合不同的飞行需求，如F3C或3D花式飞行。

2.2 接收器DEVO-RX1002

- (1) 采用2.4G直接序列展频技术(DSSS)，接收灵敏度高，抗干扰能力强。
- (2) 采用双天线，信号自动切换，有效保证接收信号的稳定。
- (3) 以单片机为中央处理器，具有超强的解析力。
- (4) 在遥控器不关电源时，更换接收器电池后，接收器有频率、ID记忆功能。
- (5) 可自定义固定ID及自动分配ID。

3.0 规 格

3.1 遥控器规格

- 编码器 10通道微电脑系统
- 频 率 2.4GHz DSSS跳频
- 输出功率..... $\leq 100\text{mW}$
- 消耗电流 $\leq 200\text{mA}$ (100mW时)
- 使用电池..... 5#电池8x1.5V或NiMH 8x1.2V 1600-2000mAh
- 输出脉冲 1000-2000mS (中立点为1500)

3.2 接收器规格

- 类 型 2.4GHz 10通道
- 灵敏度 -105dbm
- 频率间隔 $\geq 4\text{M}$
- 重 量 9.5g
- 尺 寸 37X28X14.5mm
- 接收机电池 4.8-6V 1300mAh

4.0 面板说明图

4.1 正面板说明图



4.2 背板说明图

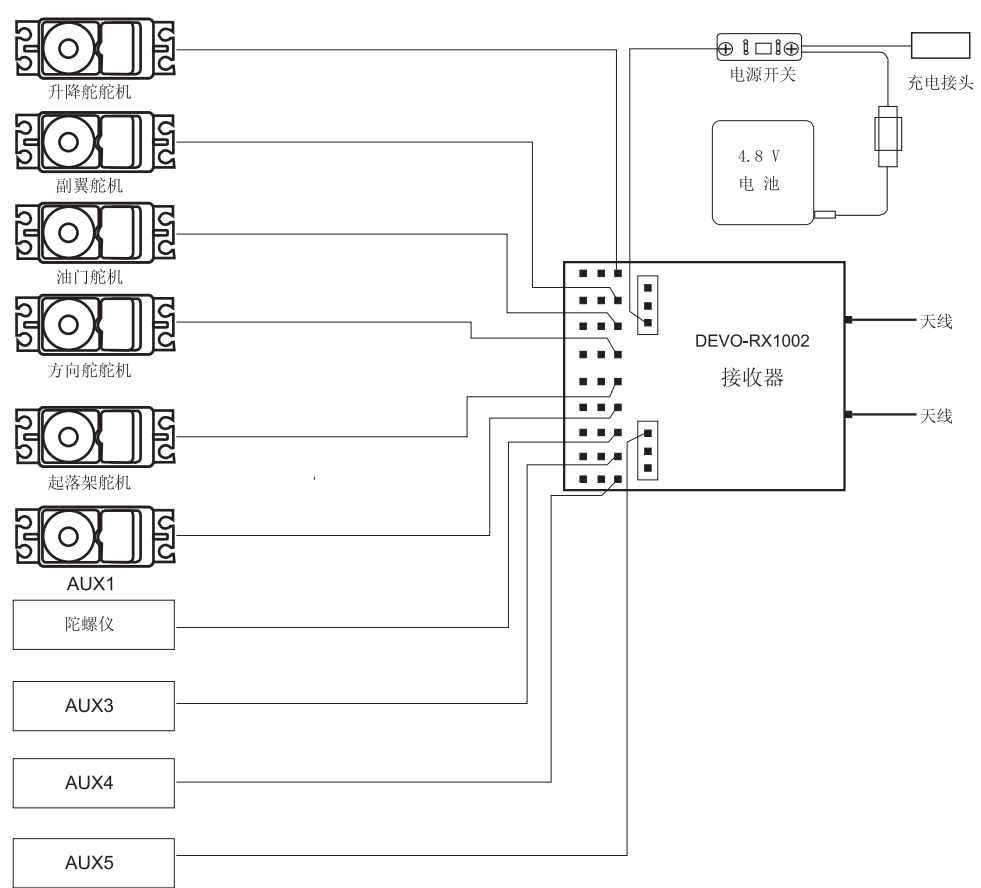


(1) 充电插口 (CHG)：输入电压直流12V，电流50毫安，极性 $\oplus \rightarrow \ominus$

(2) 教练接口 (DSC)：可供接通电脑练习之用（需配套软件及软件狗，各模型店有售）和教练功能之用。

(3) USB插口：通过此口与PC机联接可升级设备程序，上传下载配置参数。

4.3 接线图



4.4 面板功能键

DEVO-10面板上有6个按键，详细功能如下：

EXT	复位键，按EXT键退出菜单模式。	DN	选择功能项目，向下键。
ENT	确认键，按下可进入系统或功能模式。	R	向右移动光标或增加设定值。
UP	选择功能项目，向上键。	L	向左移动光标或减少设定值。

5.0 控制摇杆调整

控制摇杆的调节分两部分：长度调节和松紧度调节。

5.1 摇杆长度调节

调长摇杆长度：逆时针旋出手柄头，直到所需要长度，在逆时针旋紧手柄套筒即可。

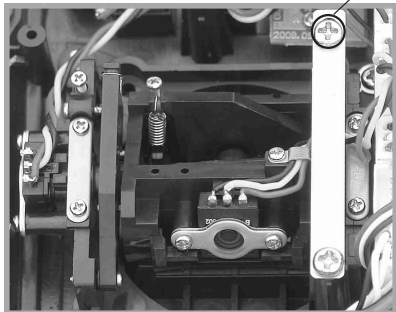
缩短摇杆长度：顺时针旋动手柄套筒，直到所需要长度，再顺时针旋紧手柄头即可。



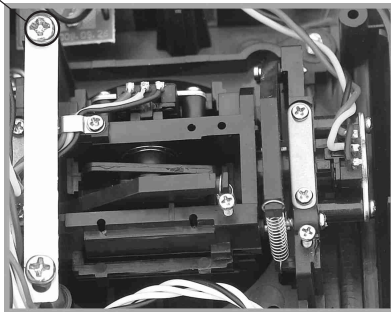
5.2 摇杆松紧度调整

拆下6颗遥控器背盖固定螺丝，卸下遥控器背盖，（注意勿弄断线），用十字起子调节摇杆松紧度调节螺丝，顺时针方向调节为紧，逆时针方向调节为松。

摇杆松紧度调节螺丝



右手油门摇杆



左手油门摇杆

6.0 颈带使用

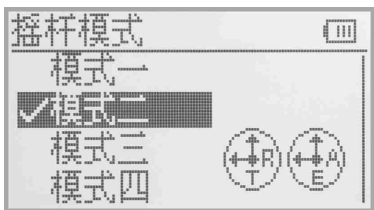
遥控器面板上有一颈带挂扣，可以将遥控器颈带的挂钩扣在挂扣上，遥控器颈带挂扣位于遥控器中心位，可使遥控器获得最佳的平衡位置。



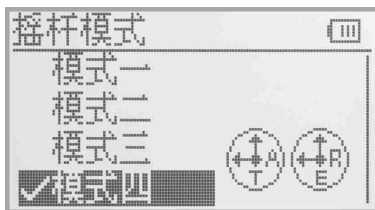
挂扣

7.0 摇杆模式切换

共有四种模式:右手油门包括模式一和模式三；左手油门包括模式二和模式四，见下图：

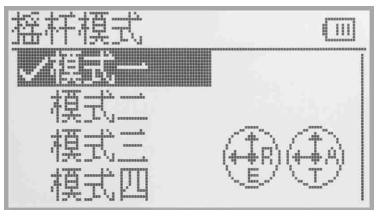


模式二

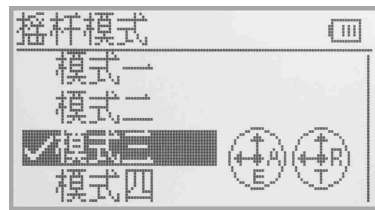


模式四

左手油门包括模式二和模式四



模式一



模式三

右手油门包括模式一和模式三

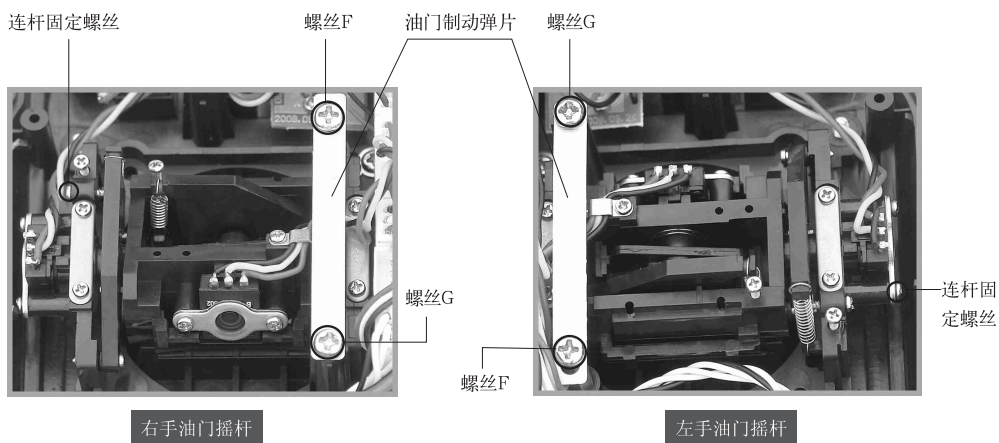
8.0 左右手油门切换

如果要进行左右手油门切换，则要分两步才能完成，即机械切换和电子切换。以下分别叙述：

8.1 右手油门切换成左手油门

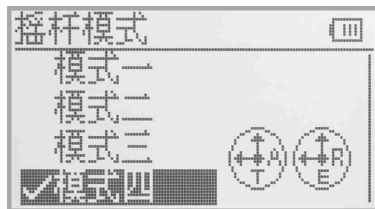
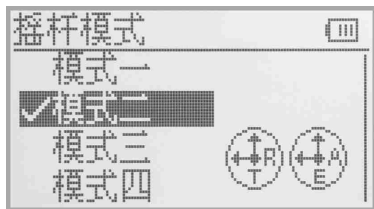
(1) 机械切换

拆下电池及6颗遥控器背盖固定螺丝，卸下遥控器背盖（注意勿弄断线），左、右手油门摇杆内部情况，分别见下图。用十字起子松开右手油门位置的“连杆固定螺丝”、“螺丝F”、“螺丝G”、“油门制动片”，并把它们按对应位置装在左手油门位置上。根据个人手感调节螺丝F（调整好油门摇杆的松紧度）。完成后装好遥控器后盖。



(2) 电子切换

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“摇杆模式”按“ENT”键进入。按UP或DN选中“模式二”或“模式四”按“ENT”键确认，使选中模式前有“✓”标识。设定完成按“EXT”键退出。资料可自动切换过来。如下图：



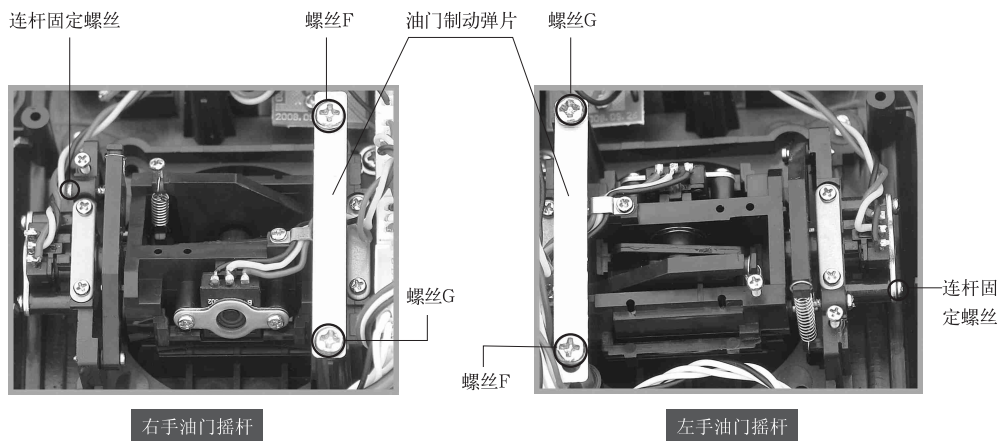
分别经过上述机械切换和电子切换后，右手油门改左手油门已经完成，可以正常使用。

8.2 左手油门切换成右手油门

(1) 机械切换

参照上述步骤“机械切换”，打开遥控器底盖。

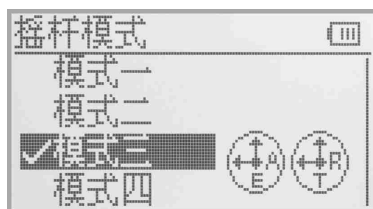
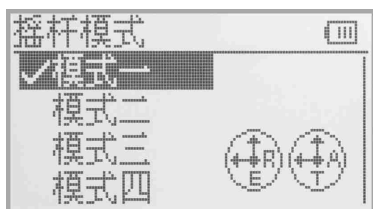
左、右手油门摇杆内部情况，见下图。用十字起子松开左手油门位置的“连杆固定螺丝”、“螺丝F”、“螺丝G”、“油门制动弹片”，并把它们按照对应的位置，装在右手油门位置上。根据个人手感调节螺丝F（调整好油门摇杆的松紧度）。完成后装好遥控器后盖。



(2) 资料切换

参考步骤“8.1右手油门切换成左手油门的(2)电子切换”，进入“摇杆模式”。

左手油门改右手油门，根据图示摇杆位置选择摇杆模式，一共有四种模式，按UP或DN选中“模式一”或“模式三”按“ENT”键确认，使选中模式前有“✓”标识。设定完成按“EXT”键退出。资料可自动切换过来，如下图。左手油门改右手油门完成，可以使用。



注意：在打螺丝时请注意力度，力度过大易损坏螺丝。

9.0 教练功能

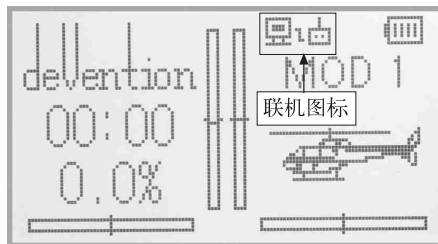
两台DEVO-10遥控器可实现教练功能，以满足初学者的学习需要。设定方法如下：

(1) 资料拷贝

首先，利用两台DEVO-10的无线拷贝功能，把主控上的模型资料拷贝到学员机上，以保证两台遥控器的模型参数一致。拷贝方法参见第二部分直升机的“2.4 模型无线拷贝”。然后进行下面的步骤。

(2) 连接

把教练线插入学员遥控器背面的DSC插孔。打开学员遥控器电源开关，会在开机画面显示联机图标，如右图所示。调出学员遥控器的模型资料。

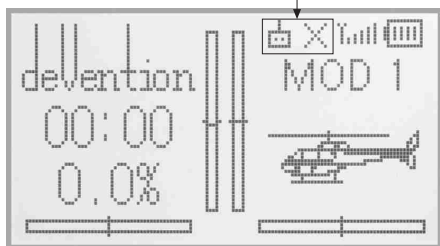


联机显示

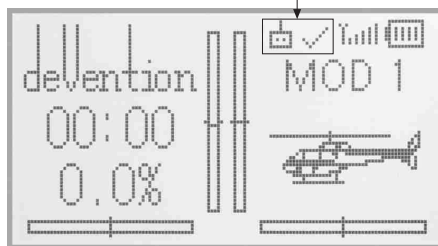
把教练遥控器电源开关打开，调出学员模型的资料，并和被控模型对好码，试飞正常后关闭遥控器。再把教练线插入教练机遥控器背面的DSC插孔，打开教练遥控器电源。在开机画面也会出现一个开机图标。



教练状态显示：未开教练开关时显示X



教练状态显示：打开教练开关时显示✓



教练机图标

教练状态显示：教练开关关时显示为“X”，此时模型由学员停止控制，由教练控制；教练开关开时显示为“✓”，此时模型由学员控制，教练停止控制。

(3) 使用方法

教练切换键出厂默认为“右微调”位于遥控器的右上方，也可根据习惯设定为左微调。如下图所示。

在飞行中，教练如果往前推“右微调”键，教练联机界面图标显示成“✓”，表示教练已经将控制权移交学员操作。如果教练将“右微调”键再推一次，教练机界面图标显示为“X”，表示教练从学员手中收回操控权，由教练操作。



(4) 教练功能通道设定

通过对教练机功能通道的设定，学员可获得全部或者部分指定通道功能的操控权。下面是设定方法：在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使黑色条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“教练功能”按“ENT”键进入进入“教练功能”设定界面，会显示可供使用的教练开关及可供选用通道。



教练开关选择：按UP或DN使导航条在开关项；按R或L键选择要用的开关。选项有右微调 and 左微调，出厂默认为右微调。

通道选择：按UP或DN使导航条在设定通道项；按R或L键使“禁用”变为“启用”。出厂默认为禁用。

完成后按EXT键退出。

10.0 自定义固定ID

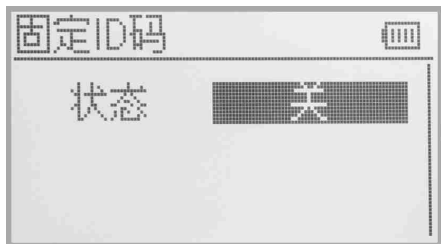
此项设定可把遥控器、接收器设定为唯一对应关系，这将大大加快自动对码时间。

(1) 固定ID设定

自定义ID码的设定，需在自动对码接收成功的状态下才能进行。下面是固定ID的设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“固定ID码”按“ENT”键进入“固定ID码”设定界面。

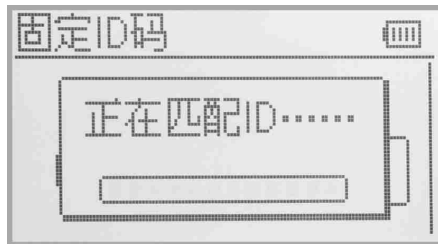
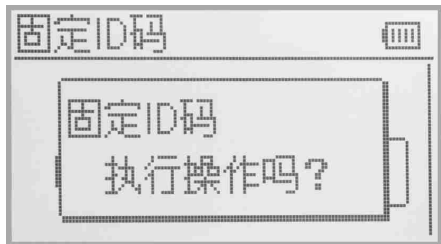
如要开启固定码设定，按R或L键，使“关”变为“开”（出厂默认为“关”）。在下面会显示一组随机的固定ID码。



按UP或DN使导航条选中“ID代码”设定项。按ENT键确定，按R或L键选择数字，完成一位设定，再按UP或DN移致下一位设定，可设定6位数ID码。



设定完成按ENT键，弹出固定ID执行操作询问界面“执行操作吗？”，确定按ENT键，会显示“正在匹配ID.....”。配置完成后，会自动回到“模型菜单”。



(2) 固定ID清除

在接收器未通电时，把配置的短路子插入BATTER输出端，在其它输出端加入5V电源，接收器红色指示灯缓慢闪烁，即表示已清除接收器固定ID记忆，取下短路子。接收器的固定ID消除后，遥控器也要进行相关的归位设定。



在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“固定ID码”按“ENT”键进入“固定ID码”设定界面。

按UP或DN使导航条选中“状态”设定项，按R或L键使状态处于“关”即可。

完成按EXT键退出。

11.0 接收器的安装要求

- (1) 将遥控系统正确地安装在模型上是一件非常重要的事。以下是安装时的一些建议：
- (2) 使用10mm厚的橡胶泡棉将接收器包住，再以橡皮筋或魔术带来固定接收器，可有效地保护接收器。
- (3) 舵机需安装橡胶垫圈及铜眼，以便能隔离机身的振动。螺丝钉请勿锁得太紧，以使橡胶垫圈不变形为原则，以免降低橡胶垫圈的避振效果。
- (4) 安装舵机时需使舵机能在最大行程范围内自由转动，请确定连杆不阻碍舵机活动。
- (5) 安装各类开关时，需远离引擎的排气管及任何高振的地方，并确定开关能活动自如。
- (6) 接收器的天线互成 90° ，不要绞在一起或平行放置。



11.1 接收器帧频率的设定

RX1002提供11ms或22ms的帧速率的选择。当状态为11ms的帧速率时，这种快速的帧速率不兼容模拟舵机；使用模拟舵机请设定为22ms的帧速率。

(1) 接收器状态指示说明

- 亮红色指示灯表示帧速率为22ms；
- 亮蓝色指示灯表示帧速率为11ms；
- 亮双色表示帧速率设定等待；
- 闪双可设定11ms或22ms帧速率；

(2) 设定方法

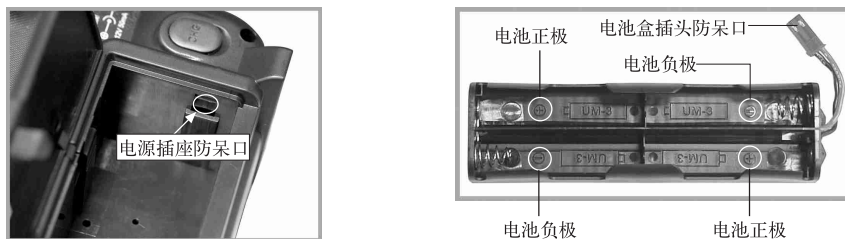
在发射接收对好码状态，用小调笔或螺丝刀，按住Swicth按键，指示灯变为双色，约5秒钟，双色指示灯开始闪动，此时松开按键后再一次按下，可改变现有帧速率，指示灯也会变成单一的红色或蓝色。红色指示灯表示帧速率为22ms；蓝色指示灯表示帧速率为11ms。

12.0 遥控器电池的安裝

遥控器电池安装，如图：取出电池盒，按电池正负极性对应装入8节5#电池或体积大小相同的8节NIMH电池。须检查电池极性无误。

警告：安装电池时注意电池极性不得装反。

电池盒插头插入遥控器电源插座时，必须防呆口对应防呆口插入，如图：



将装好电池的电池盒装入电池仓内。如不使用遥控器时，请取出电池。

12.1 遥控电池充电

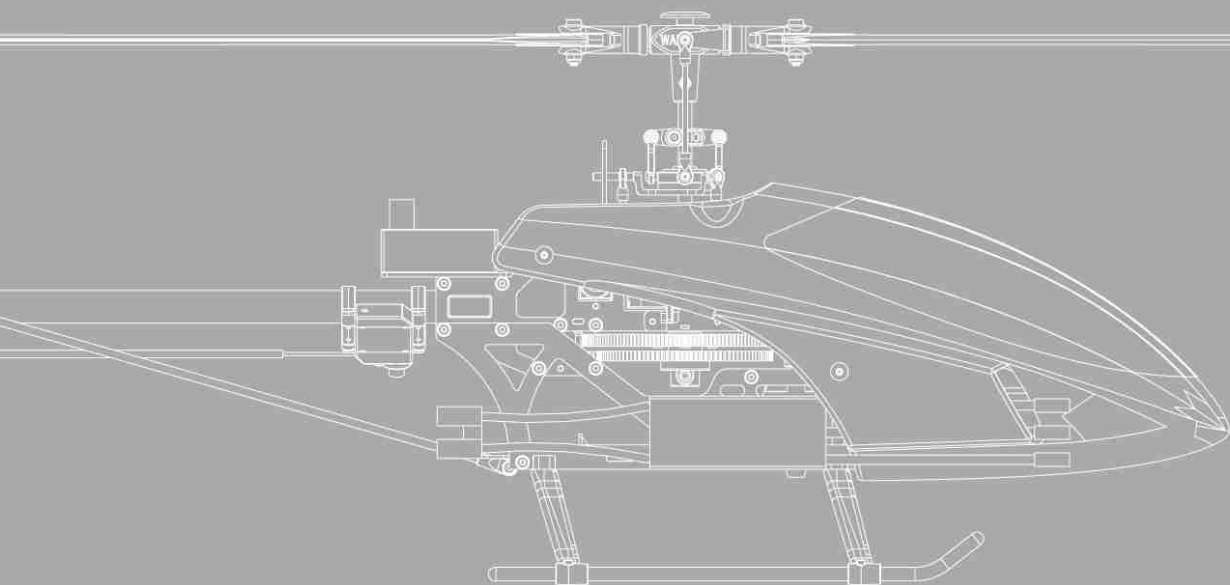
警告：本设备充电插口只针对使用可充电NiMH电池时使用，使用不可充电电池时禁止使用此充电插口，见下图。



充电插口（CHG）：输入电压直流12V，电流50mA，极性⊕→⊖

2 直升机

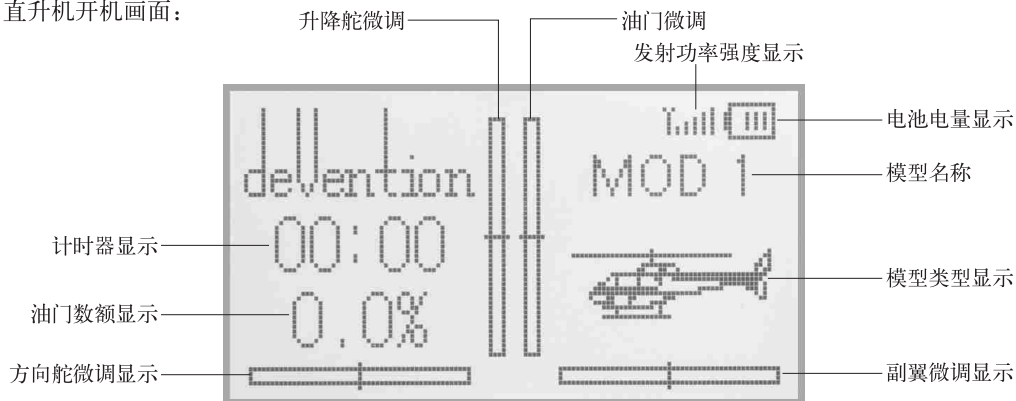
与遥控器本身操作系统相关的功能设置，都整合在“系统菜单”里，包括语言设置、显示设置、提示音、振动器、摇杆模式、摇杆方向、摇杆校准、版本号。



1.0 系统菜单

与遥控器本身操作系统相关的功能设置，都整合在“系统菜单”里，包括语言设置、显示设置、提示音、振动器、摇杆模式、摇杆方向、摇杆校准、版本号。

直升机开机画面：



1.1 语言设置

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“语言设置”按“ENT”键进入“语言设置”设定界面。按UP或DN使导航条选中所需语言，按ENT确认。设定完成按EXT键退出。



1.1 语言设置



1.2 显示设置

1.2 显示设置

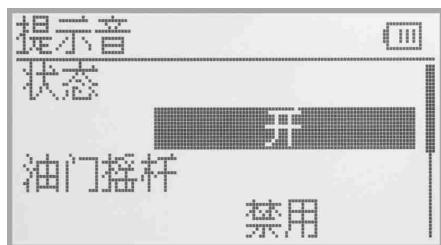
在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“显示设置”按“ENT”键进入“显示设置”设定界面。

有三项内容可设定，分别是：

- (1) 背光对比度：可增加或降低显示屏对比度。按UP或DN使导航条选中“背光对比度”后面数字，按R键可增大背光对比度；按L键可减小背光对比度；
- (2) 背光灯亮度：可增加或降低显示屏背光亮度。背光灯太亮会增加耗电量，缩短电池续航时间。按UP或DN使导航条选中“背光灯亮度”后面数字，按R键可提高背光亮度；按L键可降低背光亮度；当数据调到最低1是为关闭背光。
- (3) 背光灯超时：可调节屏幕背光进入高亮的时间，分为“常开”和以5秒为级的5—60秒的时段。按UP或DN使导航条选中“背光灯超时”后面数字，按R键可提高背光灯亮的时间或常开；按L键可降低背光灯亮的时间；最大为60秒。设定完成按EXT键退出。

1.3 提示音设置

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“提示音”按“ENT”键进入“提示音”设定界面。



(1) 提示音状态：在“提示音”设定界面，提示音状态有“开”和“关”。按UP或DN使导航条在状态项上。按R或L可以使状态变为“开”和“关”。在开的状态下有油门摇杆、旋钮中点、音调三项的提示音项设定。

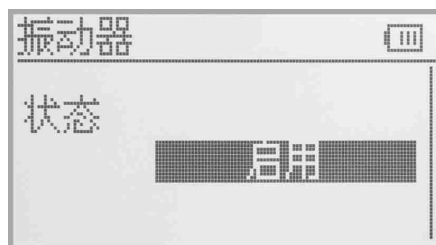
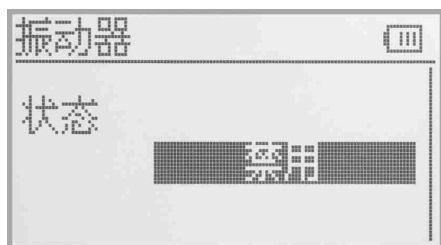
- (2) 油门摇杆提示音设定：按UP或DN使导航条在油门摇杆项上。按R或L可以使状态变为“禁用”和“启用”。在启用的状态，则在推动油门摇杆时，有相应的音阶响应；可根据音阶判定油门摇杆位置。不需要油门摇杆声音时，可设定为“禁用”。按UP或DN使导航条在油门摇杆项上。按R或L可以使状态变为“禁用”和“启用”。
- (3) 旋钮中点提示音：此项设定为开启时，调节AUX4、AUX5旋钮时，到中点位时会有声音提示。如不需要旋钮中点提示音，可设定为“禁用”。
- (4) 音调设定：音调分为10级，可根据自己喜好选定。按UP或DN使导航条在音调项上。按R或L可以改变音调数据。

设定完成后，按EXT键退出。

1.4 振动器

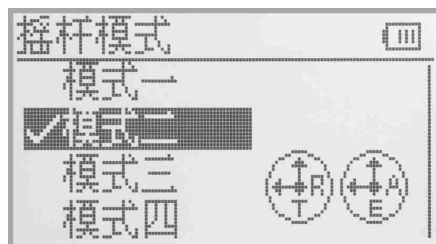
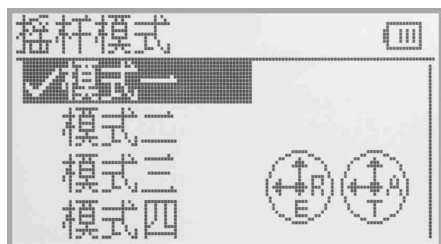
此功能提供报警振动提醒。

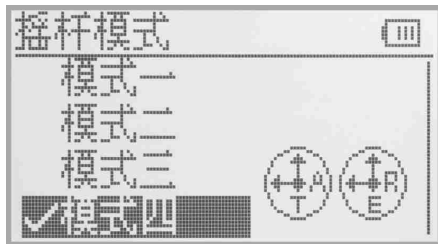
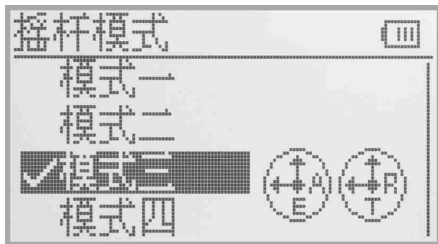
在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“振动器”按“ENT”键进入“振动器”设定界面。有“禁用”和“启用”两种状态。如需启用按R或L键使禁用变为启用。设定完成后，按EXT键退出。



1.5 摇杆模式

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“摇杆模式”按“ENT”键进入“摇杆模式”设定界面。

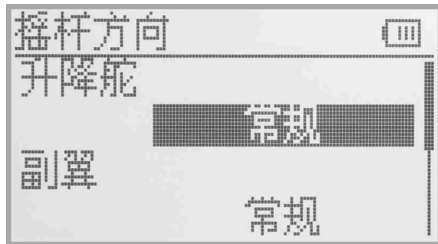




根据图示摇杆位置，选择摇杆模式。本机可提供四种模式。可参考“8.0左右手油门切换”选择完成后，按EXT键退出。

1.6 摇杆方向

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“摇杆方向”按“ENT”键进入“摇杆方向”设定界面。

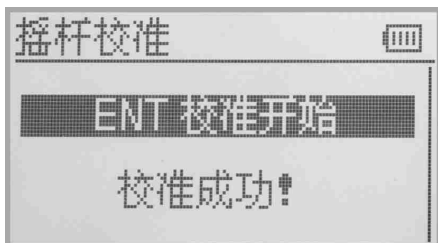


摇杆方向：有“升降舵”、“副翼”、“油门”、“方向舵”等四项。按UP或DN可选择要改变输出方向的摇杆，按R或L键可改变对应摇杆的输出方向。出厂设置默认为“常规”。

1.7 摇杆校准

当摇杆有偏差时，可通过此项重新校准。

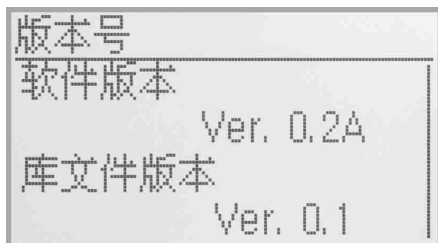
校准方法：在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“摇杆校准”按“ENT”键进入“摇杆校准”设定界面。再按ENT键进入校准，出现如下界面：



将遥控器的左、右摇杆从最小到最大的机械范围之间重复摇动摇杆数次，然后分别将摇杆回中。按ENT键确认校准无误会显示校准完成。完成后按EXT键退出。

1.8 版本号

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“版本号”按“ENT”键进入“版本号”界面。可查看硬件版本和软件版本。完成后，按EXT键退出。



2.0 模型菜单

“模型菜单”管理着储存在DEVO-10遥控器中的所有模型资料，包括模型选择、模型命名、模型复制、模型发送、模型接收、模型复位、机型选择、系统微调、摇杆位置开关、配置选择、配置输出、斜盘类型、功率放大器、固定ID码、传感器设置等项目。

2.1 模型选择

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型选择”按“ENT”键进入“模型选择”设定界面。

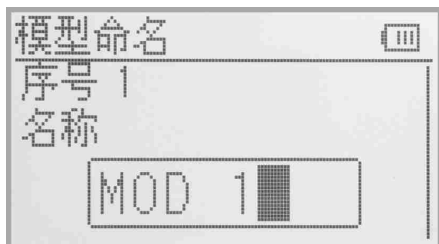


按UP或DN使导航条选中要使用模型；按ENT键确定，使选中模型前面打上“✓”标识。共有30个模型可选。完成后按EXT键退出。

2.2 模型命名

在“模型命名”菜单里，能将您的模型取一个心仪的名字，作为长久保存。下次飞行这款飞机时，直接将它的资料调出。先重复步骤“2.1模型选择”，选择想要命名或者保存的模型。按EXT键退出到主界面。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型命名”按“ENT”键进入“模型命名”设定界面。



按UP或DN键选定要改动字符，按R或L键改变字符直到所需字符出现停下，再按UP或DN键设定下一字符。完成后按EXT键退出。

2.3 模型复制

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型复制”按“ENT”键进入“模型复制”设定界面。





按UP或DN选中要复制的源模型，按“ENT”键确认，出现目标源选项。如上图所示。



按UP或DN选中目标源模型，按ENT键确认，出现如上图询问界面。如要执行操作，按ENT键执行界面返回到模型菜单。如无需操作按EXT键退出。

2.4 模型无线拷贝

两台DEVO-10之间的模型资料，可通过“模型菜单”中的“模型发送”和“模型接收”进行拷贝共享。

(1) 模型发送

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型发送”按“ENT”键进入“模型发送”设定界面。



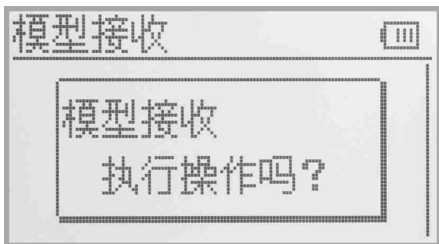
按UP或DN选定要发送的模型，按“ENT”键确认，出现如下图询问界面。

如要执行操作，按ENT键执行，界面会变成“正在发送.....”。如无需操作按EXT键退出。当另一台DEVO-10接收完成后，按EXT键退出。

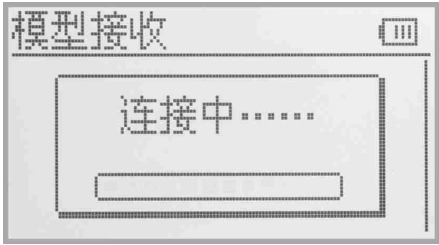


(2) 模型接收

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型接收”按“ENT”键进入“模型接收”出现如右图询问界面。



按ENT键执行，界面出现连接状态，一会儿收到数据后出现收到的模型名称。如无需操作按EXT键退出。



按UP或DN选择要放置模型位置，按ENT键出现询问界面。要执行操作按ENT键，如无需操作按EXT键退出。完成后，按EXT键退出。

2.5 模型复位

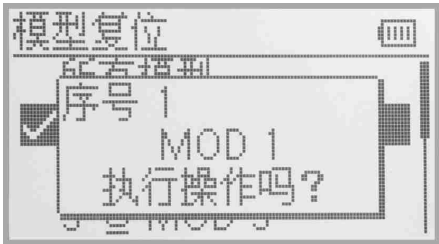
通过模型复位，让所选模型的数据恢复到出厂设置。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型复位”按“ENT”键进入“模型复位”出现设定界面。



模型清单中，共可储存30款模型飞机。模型数据复位，有两种方式：批量性复位和单个复位。
批量性复位：按UP或DN选中“所有模型”，在界面显示“所有模型执行操作吗？”询问界面。按ENT键，则所有模型将恢复到出厂设置；否则按EXT键取消。

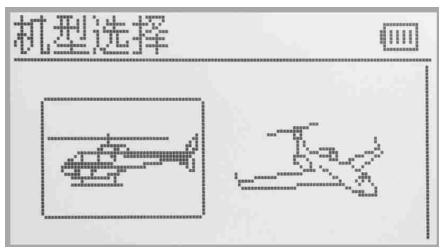
单个复位：按UP或DN选中要复位的模型，按ENT键出现“执行操作吗？”的询问界面。如要复位，按ENT键，否则按EXT键取消。



完成后，按EXT键退出。

2.6 机型选择

本设备设置有二种机型供选用，分别是直升机、固定翼。



完成后，按EXT键退出。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型选择”按“ENT”键进入“模型选择”出现设定界面。

出现上述二种机型图标。按UP或DN选定要的机型，按ENT键确定。

2.7 系统微调

此系统能分别对升降舵、副翼、方向舵、油门、左微调、右微调等六项进行细微调整；微调动作量可分为1-20（出厂默认为4）。通过调整微调动作量，可改变微调的步距。设定如下：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“系统微调”按“ENT”键进入“系统微调”出现设定界面。



按UP或DN使导航条选中要设定微调名称，按R加大微调动作量，按L减小微调动作量。升降舵、副翼、方向舵微调项后面还有“常规”和“限界”两个选项。按R或L键可以改变设定。当选项在“常规”时，对应摇杆无论处于哪个位置，微调调节均有效；当选项在“限界”时，对应摇杆处于最大值位置，微调调节无效。

完成后，按EXT键退出。

2.8 摇杆位置开关

通过此项设定，可把摇杆当开关使用，可设定开或关时的位置。

设定方法如下：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“摇杆位置开关”按“ENT”键进入“摇杆位置开关”设定界面。



开关选择有四组分别是SPS0、SPS1、SPS2、SPS3。按R或L键选择要定义的开关。

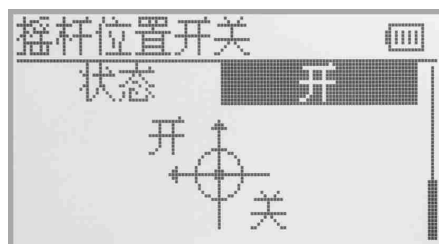
按UP或DN使导航条选中通道“禁用”，按R键展开菜单选项。通道选项有“升降舵”、“副翼”、“油门”、“方向舵”选项（出厂默认为“通道”项“禁用”）。以升降舵为例。

按R或L键选择的通道摇杆为升降舵，选定后按UP或DN键使导航条选中“位置”的百分值。按R或L键可调整摇杆位置。



按UP或DN键使导航条选中“开”项的设定，按R或L键可改变通道摇杆位置开的方向。

按UP或DN键使导航条选中状态项，可查看通道摇杆位置开/关的方向的示意图。可检查是否设定正确。



完成后，按EXT键退出。

2.9 配置选择

此项设置的作用是：您可以根据自己的需要或习惯，配制各功能开关，或者调节旋钮。功能项有：飞行模式开关、特技飞行微调、油门锁定开关、悬停螺距选择、悬停油门选择。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“配置选择”按“ENT”键进入“配置选择”设定界面。



- (1) 飞行模式开关：按UP或DN使导航条选中“飞行模式开关”设定项，按R或L键选择要设定开关。出厂默认为“FMODE开关”。
- (2) 特技飞行微调：有两种模式，即“通用模式”“飞行模式”。在“通用模式”下，各摇杆对应微调的调节数据，在各飞行模式下起同等作用。在“飞行模式”下，各摇杆对应微调的调节数据，在各飞行模式下分别起作用。出厂默认为“通用模式”。

按UP或DN使导航条选中“特技飞行微调”设定项，按R或L键选择开关“通用模式”或“飞行模式”。出厂默认为“通用模式”。

(3) 油门锁定开关

参考“(1)飞行模式开关”。

(4) 悬停螺距选择

参考“(1) 飞行模式开关”。

(5) 悬停油门选择

参考“(1)飞行模式开关”。

设定完后，按EXT键退出。

2.10 配置输出

配置输出共有八项内容，可分别设置输出开关和旋钮的选用，同时有启用、禁用和其它用途的选用。有FMODE开关、MX开关、ELEV D/R开关、AILE D/R开关、RUDD D/R开关、GEAR开关、SPSO、SPS1、SPS2、SPS3、左微调、右微调、AUX4旋钮、AUX5旋钮。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“配置输出”按“ENT”键进入“配置输出”设定界面。



有以下5项可设定：起落架、辅助二、辅助三、辅助四、辅助五等。

(1) 起落架设定

按UP或DN使导航条选中“起落架”设定项，可选项有FMODE开关、MIX开关、ELEV D/R、AILE D/R、RUDD D/R、GEAR开关、SPSO开关、SPS1开关、SPS2开关、SPS3开关、左微调、右微调、AUX4旋钮、AUX5旋钮。按R或L键选择设定开关。出厂默认为“GEAR开关”。

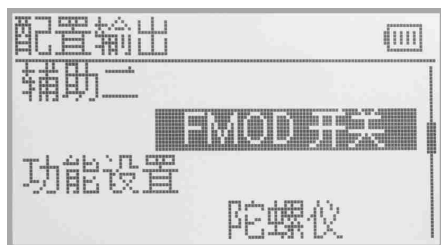
开关选定后按UP或DN键使导航条选中“功能设置”设定项，按R或L键可选用开关选项有禁用、启用、调速器等选项，出厂默认为“启用”。完成后，可继续设定其它项。



(2) 辅助二设定

按UP或DN使导航条选中“辅助二”设定项，按R或L键选择设定项，可选用开关选项有FMODE开关、MIX开关、ELEV D/R、AILE D/R、RUDD D/R、GEAR开关、SPSO开关、SPS1开关、SPS2开关、SPS3开关、左微调、右微调、AUX4旋钮、AUX5旋钮。出厂默认为“FMODE开关”。

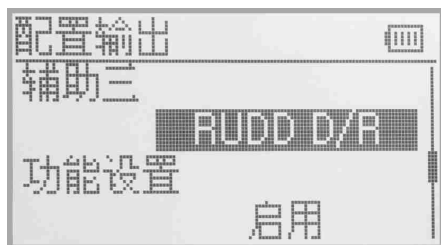
按UP或DN使导航条选中“功能设置”设定项，按R或L键选择设定项，可选用开关选项有禁用、启用、陀螺仪、调速器等选项，出厂默认为陀螺仪。完成后，可继续设定其它项。



(3) 辅助三设定

按UP或DN使导航条选中“辅助三”设定项，按R或L键选择设定项，可选用选项有RUDD D/R开关、GEAR开关、SPSO开关、SPS1开关、SPS2开关、SPS3开关、左微调、右微调、AUX4旋钮、AUX5旋钮。出厂默认为RUDD D/R开关。

按UP或DN使导航条选中“功能设置”设定项，按R或L键选择设定项，可选用选项有禁用、启用、陀螺仪、调速器等选项，出厂默认为陀螺仪。完成后，可继续设定其它项。



(4) 辅助四、辅助五的设定

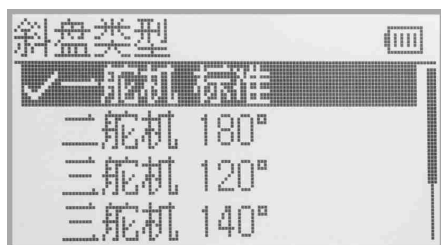
参阅“辅助三设定”。辅助四的出厂默认为“AUX4旋钮”；辅助五为“AUX5旋钮”。

设定完成后，按EXT键退出。

2.11 斜盘类型

斜盘类型共有六种，分别是：一舵机标准、二舵机180°、三舵机120°、三舵机140°、三舵机90°、四舵机90°。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“斜盘类型”按“ENT”键进入“斜盘类型”设定界面。



按UP或DN使导航条选中要使用斜盘类型；按ENT键确定，使选中斜盘类型前面打上“✓”标识。

完成后，按EXT键退出。

2.12 功率放大器

DEVO-10遥控器的发射功率大小，可以进行调整。从小到大，共分六级。功率越低，遥控距离越短，待机时间越长；功率越大，遥控距离越长，待机时间越短。根据实际使用情况，请选择合适的功率。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“功率放大器”按“ENT”键进入“功率放大器”设定界面。



按UP或DN使导航条选中要设定输出功率数据；按ENT键确定，使选中功率数据前面打上“✓”标识。在主界面也会显示输出功率强度。

2.13 固定ID

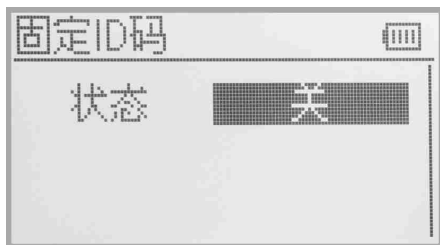
此项设定可把遥控器、接收器设定为唯一对应关系，这将大大加快自动对码时间。

(1) 固定ID设定

自定义ID码的设定，需在自动对码接收成功的状态下才能进行。下面是固定ID的设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“固定ID码”按“ENT”键进入“固定ID码”设定界面。

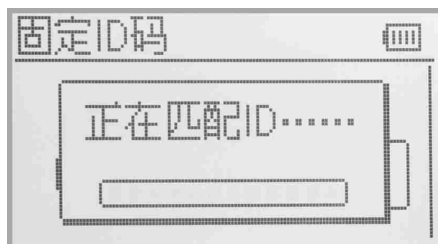
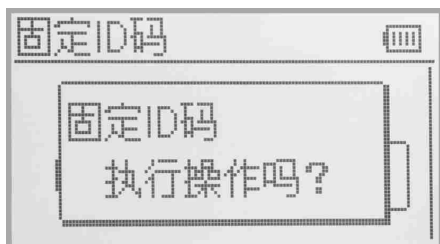
如要开启固定码设定，按R或L键，使“关”变为“开”（出厂默认为“关”）。在下面会显示一组随机的固定ID码。



按UP或DN使导航条选中“ID代码”设定项。按ENT键确定，按R或L键选择数字，完成一位设定，再按UP或DN移至下一位设定，可设定6位数ID码。



设定完成按ENT键，弹出固定ID执行操作询问界面“执行操作吗？”，“确定”按ENT键，会显示“正在匹配ID.....”。配置完成后，会自动回到“模型菜单”。



(2) 固定ID清除

在接收器未通电时，把配置的短路子插入BATT输出端，在其它输出端加入5V电源，接收器红色指示灯缓慢闪烁，即表示已清除接收器固定ID记忆，取下短路子。接收器的固定ID消除后，遥控器也要进行相关的归位设定。

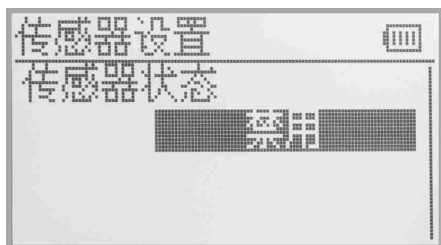


在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“固定ID码”按“ENT”键进入“固定ID码”设定界面。按UP或DN使导航条选中“状态”设定项，按R或L键使状态处于“关”即可。

完成按EXT键退出。

2.14 传感器设置

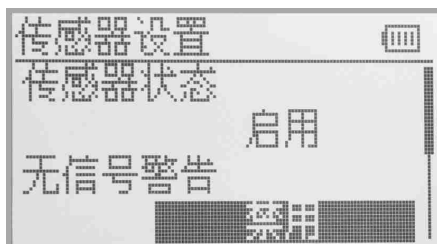
设定方法：在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“传感器设置”按“ENT”键进入“传感器设置”设定界面。如下图：



按R或L键可选启用或禁用（出厂默认为“禁用”）。如选“启用”会扩展开有“无信号报警”、“电压传感器”、“温度传感器”、“GPS接收设置”等设定项。

(1) 无信号警告设定

按UP或DN使导航条选中“无信号警告”设定项，按R或L键选择“禁用”或“启用”（出厂默认为“禁用”）。启用该功能后，当遥测信号丢失，遥控器会自动报警。

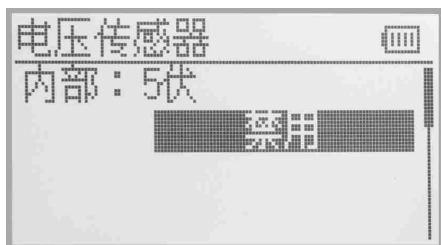


(2) 电压传感器设定

电压传感器提供3路可遥测电压：接收器5V(内部)供电电压、外部V1、V2。可分别监控两组外部电压(如电池)。3路遥测电压可分别设置报警。当遥测电压低于所设电压值时，遥控器会自动报警。

(2.1) 内部5V供电电压可设置报警电压为3.6-6V；

在电压传感器界面，按R或L键使内部：5V启用，扩展开有报警电压设定项如下图：



按UP或DN使导航条选中“报警电压”设定项。按R或L键设定报警电压值，设定范围为3.6-6V。完成可继续设定其它项。

(2.2) 外部：V1

按UP或DN进入外部：V1设定界面，按R或L键使外部：V1启用，扩展开有报警电压设定项如下图：



按UP或DN使导航条选中“报警电压”设定项。按R或L键设定报警电压值，设定范围为0.2~99.9V。完成可继续设定其它项。

(2.3) 外部：V2设定可参照外部V1的设定

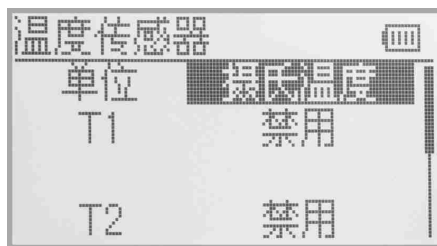
设定完成，按EXT键返回传感器设置界面可继续设定其它项。

(3) 温度传感器设置

提供4路温度遥测，可分别遥测4路不同温度(如电机)。温度单位可选摄氏度或华氏度。4路遥测温度可分别设置报警。当遥测温度高于所设温度时，遥控器自动报警。可设置报警温度为-20~220℃或-4.0~428.0°F。

设置：

在“传感器设置”界面。按UP或DN使导航条选中“温度传感器”设定项，按ENT键进入“温度传感器”设定界面。

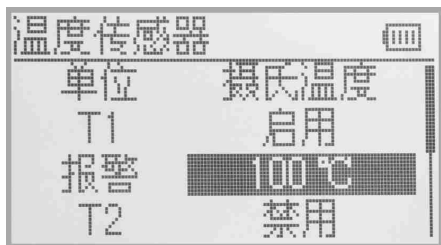


(3.1) 温度单位选择

按UP或DN使导航条选中“单位”设定项，按R或L键选择项有“摄氏温度”和“华氏温度”两种单位。

(3.2) 报警温度设置

按UP或DN使导航条选中“T1”设定项，按R或L键启用设定。启用该功能后会出现报警温度项目。如选“禁用”报警温度项目不出现。



按UP或DN使导航条选中“报警”设定项，按R或L键设定报警温度值，设定完成按UP或DN设定其它项。T2、T3、T4设置参照T1。

(4) GPS接收设置

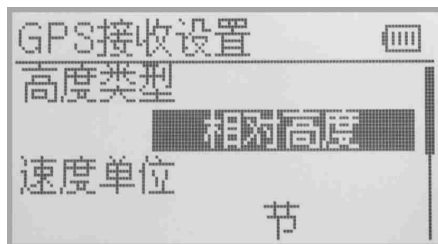
提供有：高度类型、速度单位、日期类型、时区四项设定。

设置：在“传感器设置”界面按UP或DN使导航条选中“GPS接收设置”菜单，按ENT键进入“GPS接收设置”界面。



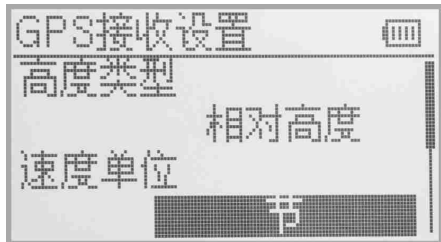
(4.1) 高度类型的设置

在“GPS接收设置”界面上按UP或DN使导航条选中“高度类型”设定项，按R或L键，可选项有“绝对高度”和“相对高度”两种状态。



(4.2) 速度单位的设置

在“GPS接收设置”界面上按UP或DN使导航条选中“速度单位”设定项，按R或L键，可选项有“节”和“公里/小时”两种状态。



(4.3) 日期类型的设置

在“GPS接收设置”界面上按UP或DN使导航条选中“日期类型”设定项，按R或L键，可选项有“日-月-年”、“月-日-年”和“年-月-日”三种状态。

(4.4) 时区的设置

在“GPS接收设置”界面上按UP或DN使导航条选中“时区”设定项，按R或L键，设置到所需时区。



(4.3) 日期类型的设置



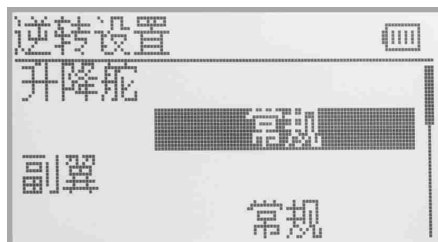
(4.4) 时区的设置

3.0 功能菜单

“功能菜单”的作用是对选定模型进行精细的个性化参数设置。本菜单包括：逆转设置、舵机行程量、辅助微调、大小舵量及指数曲线、油门锁定、油门曲线、混控到油门、陀螺仪设置、调速器、尾部曲线、斜盘混控、螺距曲线、程式混控、舵机监视器、失控保护、传感器视图、教练功能、计时器等18项指标。

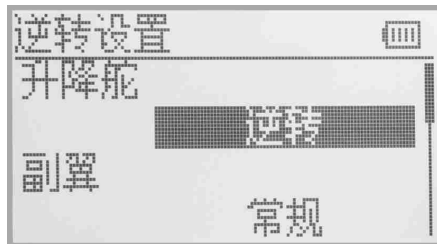
3.1 逆转设置

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“逆转设置”按“ENT”键进入“逆转设置”设定界面。



按UP或DN使导航条选中“升降舵”设定项（以升降舵为例），按R或L键，可实现现有正、逆转状态的切换。状态有“常规”和“逆转”两种状态。出厂默认为“常规”。副翼、油门、方向舵、起落架、螺距、辅助二、辅助三、辅助四、辅助五的逆转设置参照升降舵的逆转设置。

完成后，按EXT键退出。



3.2 舵机行程量

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“舵机行程量”按“ENT”键进入“舵机行程量”设定界面。



界面显示某个通道的舵机行程量状态。

以升降舵为例，按UP或DN使导航条选中“升降舵的U”设定项，按R或L键可改变升降舵往上时行程量。调节范围为0.0~150.0%。出厂默认为100.0%。

按UP或DN使导航条选中“升降舵的D”设定项，按R或L键可改变升降舵往下时行程量。调节范围为0.0~150.0%。出厂默认为100.0%。

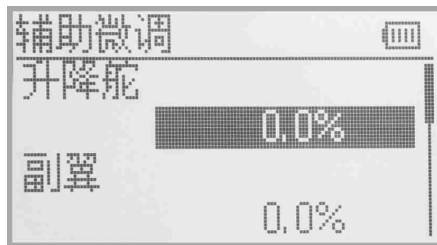
副翼、油门、方向舵、起落架、螺距、辅助二、辅助三、辅助四、辅助五的舵机行程量设置参照升降舵的舵机行程量设置。完成后，按EXT键退出。

3.3 辅助微调

辅助微调功能可平移舵机中立点。当舵机中立点偏差过大时，建议调整舵机摆杆。如果过分使用辅助微调，可能使舵机超出正常工作范围而致使舵机损坏。

设定：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“辅助微调”按“ENT”键进入“辅助微调”设定界面。



界面显示可调通道的名称和可调节数据项目。按R或L键即可改变舵机中立点。各通道出厂默认值为 0.0%。按UP或DN可选择要设定通道。调节范围如下：

通道名称	调节范围	通道名称	调节范围
升降舵	D62.5%~U62.5%	螺距	L62.5%~H62.5%
副翼	R62.5%~L62.5%	辅助二	-62.5%~+62.5%
油门	L62.5%~H62.5%	辅助三	-62.5%~+62.5%
方向舵	R62.5%~L62.5%	辅助四	-62.5%~+62.5%
起落架	-62.5%~+62.5%	辅助五	-62.5%~+62.5%

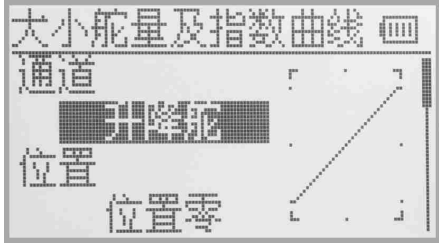
完成后，按EXT键退出。

3.4 大小舵量及指数功能

此功能设定后，可以用D/R开关来分别控制升降舵、副翼、尾舵的动作量大小。设定范围为0—125%。辅以指数曲线的调整配合，既可以调出适合自己的多种设定。也可以设为自动设置。当拨动“飞行模式”开关连杆时，D/R和指数功能之间可以进行切换。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“大小舵量及指数功能”按“ENT”键进入“大小舵量及指数功能”设定界面。



(1) 通道选择

按UP或DN使导航条选中“通道”设定项，按R或L键可设定通道，有升降舵、副翼、方向舵等通道供选择。

(2) 位置选择

按UP或DN使导航条选中“位置”设定项。

手动时，使用对应的D/R开关来执行D/R和指数功能。此时只有“位置零”、“位置一”有效。以“通道”项的“升降舵”为例，此时，拨动升降舵D/R开关，就可以在已设定的“位置零”、“位置一”之间进行切换。



(3) 大小舵量调整

按UP或DN使导航条选中“大小舵量”设定项，按R或L键可改变数字就可改变所设置“位置”的舵量。同时界面右边的曲线图上会跟着显示变化的曲线。出厂默认为100%。

(4) 指数曲线设定

按UP或DN使导航条选中“指数曲线”设定项，按R或L键可改变数字，就可改变所设置“位置”的舵量输出指数变化量。有±100%和直线三个设定量。同时界面右边的曲线图上会跟着显示变化的曲线。



(5) 自动设置

在“飞行模式开关”连动的情况下，可切换在上述“(3)大小舵量及指数曲线”以及“(4)指数曲线设定”中已设定的大小舵量及指数曲线。



有常规飞行、特技飞行一、特技飞行二、油门锁定等项开关位置设定。其中油门锁定，需将“油门锁定状态”设置为“启用”（参见后述的“3.5油门锁定”）。

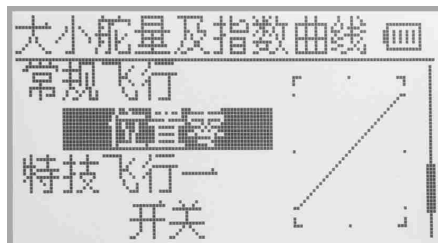
(5.1) 常规飞行设定

在“大小舵量及指数曲线”按UP或DN使导航条选中“常规飞行”设定项，按R或L键可设定位置或开关。如果选定了“开关”，则只能用对应的D/R开关控制，选定“位置”项可随飞行模式开关所处位置。切换在上述“(3)大小舵量及指数曲线”以及“(4)指数曲线设定”中已设定的大小舵量及指数曲线。

设定项有开关、位置零、位置一、位置二、位置三。

(5.2) 特技飞行一、特技飞行二、油门锁定的设定参照上述常规飞行设定。

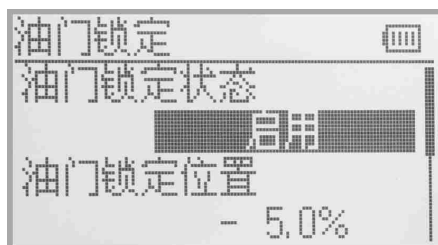
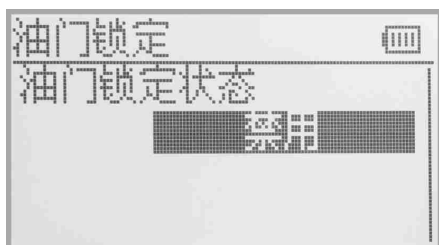
完成后，按EXT键退出。



3.5 油门锁定

此功能启用后，可通过设定的油门锁定开关进行切换。油门锁定的设定值为-20.0%-50.0%。出厂默认为“禁用”。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“油门锁定”按“ENT”键进入“油门锁定”设定界面。



按R或L键启用油门锁定功能。扩展开有油门锁定状态、油门锁定位置、油门锁定开关设定项。

(1) 油门锁定状态有“禁用”和“启用”两个选项。出厂为“禁用”。

(2) “油门锁定位置”设定

在油门锁定界面，按UP或DN使导航条选中“油门锁定位置”设定项，按R或L键改变数据，最小值是-20.0%；最大值是+50.0%。

(3) “油门开关”设定

此项不可设定，出厂默认为“RUDD D/R开关”，同时在状态项显示开关的当前状态。在油门锁定开关RUDD D/R处于开时，油门被锁定在“油门锁定位置”所设置的位置。将油门锁定开关HOLD关闭后，油门锁定状态解除。完成后，EXT键退出。

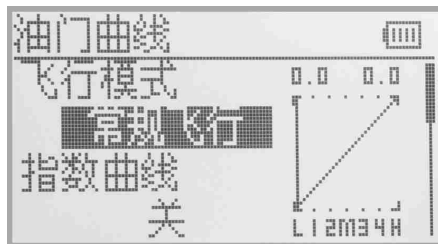
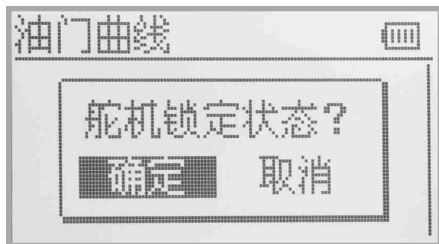


3.6 油门曲线

油门曲线采用7点调节，各种飞行模式的油门曲线可分别设定。飞行模式有常规飞行、特技飞行一、特技飞行二。

设定如下：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“油门曲线”按“ENT”键进入“油门曲线”设定界面，同时会弹出“舵机锁定状态？”的询问对话框。如选“确定”，所有舵机将锁定在当前位置；如选“取消”将不会锁定舵机工作状态。



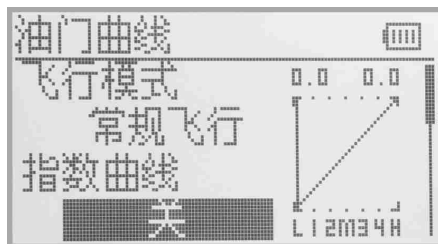
(1) 飞行模式选择

共有3种飞行模式，即常规飞行、特技飞行一、特技飞行二，可分别在各自模式下设定自己的油门曲线，设定方法：

在油门曲线界面按UP或DN使导航条选中“飞行模式”设定项。拨动飞行模式开关，设定项会随模式开关对应显示当前飞行模式。选好后可设定当前飞行模式下的曲线等参数的设定。

(2) 指数曲线设定

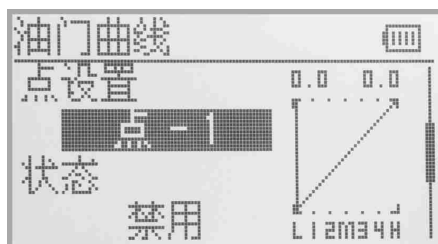
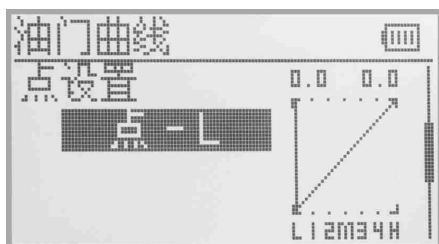
在油门曲线界面按UP或DN使导航条选中“指数曲线”设定项，按R或L键可设定指数功能“关”和“开”。如选“开”，可使油门曲线变化圆滑自然。如不使用，选择“关”，此时曲线将呈直线变化。



(3) 曲线设置：包括“曲线点设置”和“输出”两项。

(3.1) 曲线点设置

在油门曲线界面按UP或DN使导航条选中“曲线点”设定项。，按L键扩展开有点的选项；按R或L键可选曲线点有“点-L”、“点-1”、“点-2”、“点-M”、“点-3”、“点-4”、“点-H”7个点。

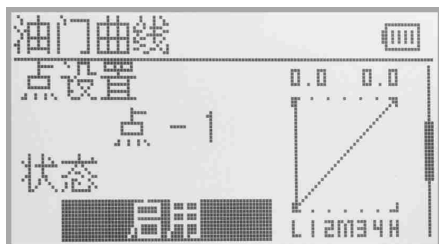


(3.2) 状态设置

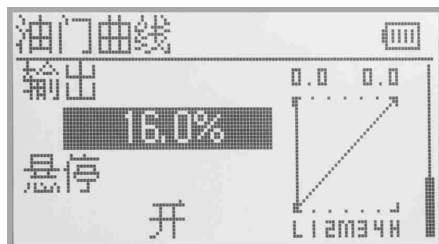
上面步骤选好要设定曲线点后，按UP或DN使导航条选中“状态”设定项，按R或L键可设定曲线点“禁用”或“启用”。如无需更改上面点的数据，选“禁用”（出厂默认为“禁用”）；如需更改上面点的数据，选“启用”。

(3.3) 输出设置

上面步骤状态启用后扩展有“输出”和“悬停”项目出现，按UP或DN使导航条选中“输出”设定项。按R或L键修改输出数据，最小值为0.0%；最大值为100.0%。



(3.2) 状态设置



(3.3) 输出设置

(3.4) 悬停设定

在步骤“(3.3)输出设置”设定完后，在飞行中需使用油门悬停微调时，需设定悬停项为“开”的状态，同时油门曲线中的各个点须在启用状态。此时调节油门悬停微调，油门曲线的1-2、M、3-4的5个点会随油门微调的调节而上下平移，抬高或降底油门水平。

完成后，按EXT键退出。

3.7 混控到油门

此功能可以修正在操作副翼舵、升降舵、尾舵时，因负载变化造成的主桨转速变化，可使主旋翼保持在一定转速。一般在特技飞行时才使用该功能。在通常情况下，不建议使用该功能。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“混控到油门”按“ENT”键进入“混控到油门”设定界面。



共有升降舵、副翼、方向舵三项设定。如果通道为“升降舵”时，共有“向上”、“向下”、“开关”三项设定；如果通道为“副翼”或“方向舵”时，将变成“向左”、“向右”、“开关”。下面以“通道”项设定为“升降舵”时为例说明调试方法。

(1) 向上设定

在混控到油门设定界面，按UP或DN使导航条选中向上设定项。按R或L可设定混控量，数据变大，就是升降摇杆往上推时油门的混控量加大。数值越大混控量越大；如果想将油门混控方向反向，改变数据为负值即可。可调范围是 $\pm 125\%$ 。

(2) 向下设定

在混控到油门设定界面，按UP或DN使导航条选中向上设定项。按R或L可设定混控量，数据变大，就是升降摇杆往下推时油门的混控量加大。数值越大混控量越大；如果想将油门混控方向反向，改变数据为负值即可。可调范围是 $\pm 125\%$ 。

(3) 开关选择

在混控到油门设定界面，按UP或DN使导航条选中开关设定项。按R或L可选项有“常开”、“常规飞行”、“特技飞行一”、“特技飞行二”、“GEAR开关”等选项。设定完成后，按DN键可设定“副翼”或“方向舵”。

(4) 设定“副翼”或“方向舵”混控到油门的设置方法，参照升降舵设定。

完成后，按EXT键退出。

注意：

- (1) 飞行前，请确认：以上述设定的混控量控制油门的量，能否达到理想的飞行效果，以及各种飞模式下的动作是否正常。
- (2) 当使用调速器控制转速时，不需要使用此功能。

3.8 陀螺仪设置

此项功能可提供陀螺仪的感度调节，可通过“D/R”开关进行手动切换，也可通过“飞行模式”自动切换不同感度值。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“陀螺仪设置”按“ENT”键进入“陀螺仪设置”设定界面，如下图：



(1) 手动设定方法

(1.1)手动设置：在陀螺仪设置界面，按UP或DN使导航条选中“模式”项目设定项，按R或L键可选项有“手动设置”和“自动设置”两个选项。选择“手动设置”项。

(1.2)通道：出厂默认通道为“辅助二”。如果要更改为其他通道控制，可在“配置输出”项中进行选择（参见“2.10配置输出”）。

(1.3)开关选择：在陀螺仪设置界面，按UP或DN使导航条选中“开关”项目设定项，按R或L键可选项有“FMODE开关”、“MIX开关”、“ELEV D/R”、“AILE D/R”、“RUDD D/R”、GEAR开关等六个开关选项。选择想要手动控制的开关。

(1.4)感度设定：如开关选择为三档开关，有“位置零”、“位置一”和“位置二”等三档次，可分别设定他们的感度值。如开关选择为二档开关，只有“位置零”和“位置一”二档次，可分别设定他们的感度值。



(1.4.1)位置零：拨动已选用陀螺仪控制开关，使状态项显示当前开关状态为位置零。按UP或DN使导航条选中“位置零”项目设定项，按R或L键可分别增加或减小数值。如所使用的陀螺仪有“NOR”和“AVCS”两种模式，数值低于50.0%时，为NOR模式。数值越低，陀螺仪感度越大。出厂默认值为50.0%。

(1.4.2)“位置一”、“位置二”的设置方法同上。

(2) 自动设定方法

(2.1)自动设置：在陀螺仪设置界面，按UP或DN使导航条选中“模式”项目设定项，按R或L键可选项有“手动设置”和“自动设置”两个选项。选择“自动设置”项。



(2.2)通道：出厂默认通道为“辅助二”。如果要更改为其他通道控制，可在“配置输出”项中进行选择（参考“2.10配置输出”）。

(2.3)开关：在自动设置中此项不可用。

(2.4)状态：拨动飞行模式或油门锁定开关，状态项会显示当前飞行模式位置。有“常规飞行”、“特技飞行一”、“特技飞行二”、“油门锁定”等项。“油门锁定”需启用才能有效（参考“3.5油门锁定”）。

(2.5)常规飞行：按UP或DN使导航条选中“常规飞行”项目设定项，按R或L键可分别增加或减小数值。如所使用的陀螺仪有“NOR”和“AVCS”两种模式，数值低于50.0%时，为NOR模式。数值越低，陀螺仪敏感度越大。出厂默认值为50.0%。



(2.6)“特技飞行一”、“特技飞行二”、“油门锁定”的设置方法参照“常规飞行”。

设置完成后，按EXT键退出。

3.9 调速器

要设定此项功能，“调速器”必须在“配置输出”项设定激活才能使用（参考“2.10 配置输出”）。在各飞行模式中，分别设定调速器的控制比例。如果要设定转速，请在调速器上设定。遥控器调速器上的数值只是供参考的百分比例，实际转速以调速器上为准。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“调速器”按“ENT”键进入“调速器”设定界面。



界面上会显示状态和通道，按UP或DN有“常规飞行”、“特技飞行一”、“特技飞行二”、“油门锁定”等项。

(1) 状态

拨动飞行模式或油门锁定开关，状态项会显示当前飞行模式位置。有“常规飞行”、“特技飞行一”、“特技飞行二”、“油门锁定”等项。“油门锁定”需启用才能有效（参考“3.5油门锁定”）。

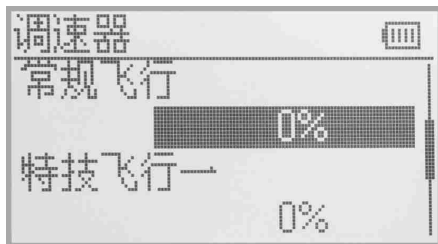
(2) 通道：显示在“2.10配置输出”中已设定通道（参考“2.10配置输出”）。

(3) 常规飞行

按UP或DN使导航条选中“常规飞行”项目设定项，按R或L键可分别增加或减小数值。出厂默认值为0%。

(4)“特技飞行一”、“特技飞行二”、“油门锁定”的设置方法参照“常规飞行”。

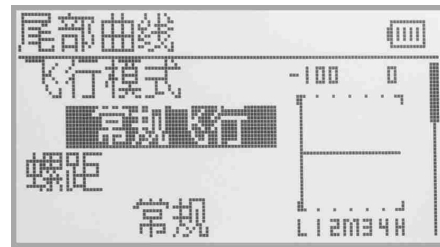
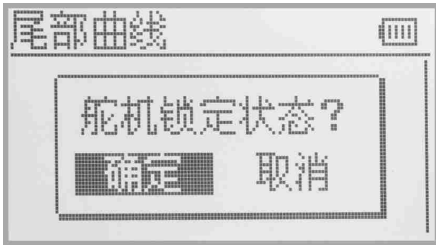
设置完成后，按EXT键退出。



3.10 尾部曲线

此功能主要是修正主旋翼的螺距变化而产生的反转距力量。可以以任一个悬停点作为基准，加入混控量。各种飞行模式的混控量可分别设定；同时在设定的飞行模式下，拨动飞行模式开关时，混控量可以进行自动切换。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“尾部曲线”按“ENT”键出现“所有舵机锁定状态？”的询问框。如果想保持所有舵机的锁定状态，选择“确定”；如果不想，选择“取消”；选择完成后按ENT键进入“尾部曲线”设定界面。界面显示有当前飞行模式状态、曲线图等项目。



(1) 飞行模式

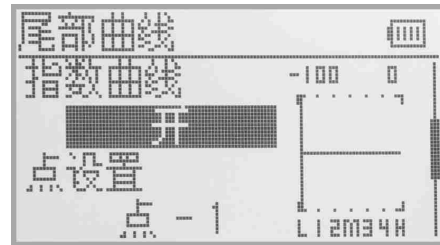
在“尾部曲线”设定界面，按UP或DN使导航条选中“飞行模式”设定项目。拨动飞行模式开关，会显示当前的飞行模式。在当前的飞行模式下可设定螺距、指数曲线、曲线点、输出等项。

(2) 螺距

按UP或DN使导航条选中“螺距”设定项目条，按R或L键有“常规”和“原始”两个选项。点选想要的选项即可。

(3) 指数曲线

按UP或DN使导航条选中“指数曲线”设定项目条，按R或L键有“关”和“开”两个选项。如果选择“开”，曲线将做平滑变化。选择需要的“开”或“关”即可。

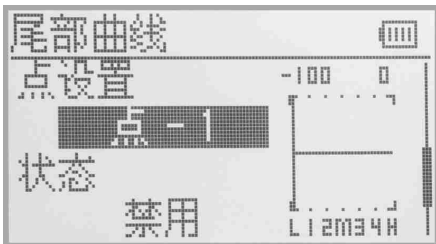


(4) 曲线点设置

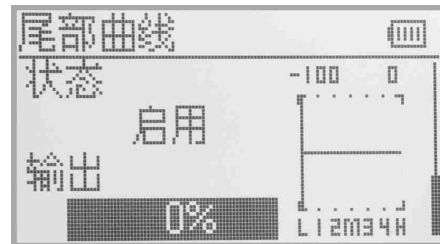
按UP或DN使导航条选中“曲线点”设定项目。

(4.1) 点选择：按R或L键可设定曲线点选项有“点-L”、“点-1”、“点-2”、“点-M”、“点-3”、“点-4”、“点-H”有7个点选项，选择要调整数据的点。

(4.2) 状态设置：选择要调整数据的点后，按UP或DN使导航条选中“状态”设定项目，按R或L键有“禁用”和“启用”两个选项（点选择“点-L”和“点-H”无状态菜单项显示）。如果不想更改上面点的数据，选择“禁用”（出厂默认为“禁用”）。如果需更改上面点的数据，选择“启用”，扩展有“输出”项目条。



(4.1) 点选择



(4.2) 状态设置

(4.3) 输出设置：按UP或DN使导航条选中“输出”设定项目条，按R键加大点的输出数据，最大值为+100%；按L键，减小点的输出数据，最小值为-100%。当调整这些点的数值时，左边的曲线图将同步变化。

(4.4) “特技飞行一”、“特技飞行二”、“油门锁定”的设置方法参照“常规飞行”。

完成后，按EXT键退出。

注意：如果使用了锁定功能(AVCS)陀螺仪，就不需设定此功能。

3.11 斜盘混控

此功能是针对副翼、升降舵在动作时，修正斜盘连动动作时的偏差。可通过飞行模式执行。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“斜盘混控”按“ENT”键进入“斜盘混控”设定界面，须在“2.11 斜盘类型”中选用二舵机或以上类型时，“斜盘混控”菜单项才有效，如下图。在“2.11 斜盘类型”中选用三舵机120°为例：



(1) 斜盘类型

此项是如果在“斜盘类型”选用了二舵机或者以上选项（参见“2.11 斜盘类型”）会显示当前所选斜盘类型，当前所选斜盘类型“三舵机120°”。

(2) 副翼混控量调节

在斜盘混控界面，按UP或DN使导航条选中“副翼”设定项目条，按R键可加大混控量；按L键可减小混控量。如果混控方向反了，可通过改变数据前的“+”或“-”号反向。可调数值为±125%，完成设定按DN键可设其它设定项。

(3) 升降混控量调节

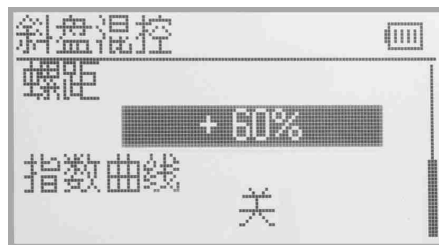
此功能是在“斜盘类型”选用了三舵机或者以上选项（参见“2.11斜盘类型”）。调节方法同上。

(4) 螺距混控量调节

此功能是在“斜盘类型”选用了二舵机或者以上选项（参见“2.11斜盘类型”）。调节方法同上。



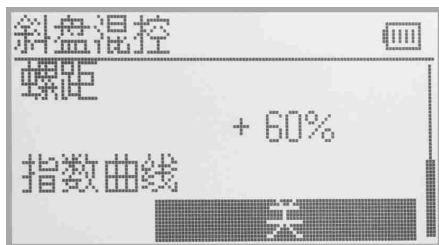
(3) 升降混控量调节



(4) 螺距混控量调节

(5) 指数曲线

此功能开启时可执行“功能菜单”中的“大小舵量及指数曲线”中已设定的指数曲线功能。关时，指数曲线变为直线。



设定方法：

按UP或DN使导航条选中“指数曲线”设定项目条，按R或L键有“关”和“开”两个选项。出厂默认为“关”，建议设为“开”。

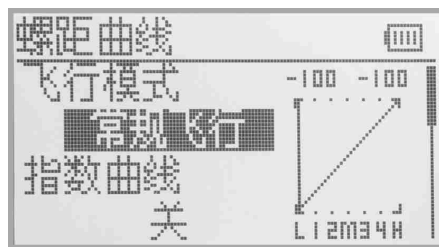
完成后，按EXT键退出。

3.12 螺距曲线

螺距曲线采用7点调节方式，可将各种飞行模式的螺距曲线进行分别设定。飞行模式有“常规飞行”、“特技飞行一”、“特技飞行二”和“油门锁定”。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“螺距曲线”按“ENT”键出现“所有舵机锁定状态？”的询问框。如果想保持所有舵机的锁定状态，选择“确定”；如果不想，选择“取消”；选择完成后按ENT键进入“螺距曲线”界面。

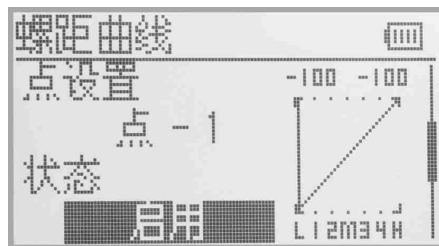


(1) 飞行模式：在“螺距曲线”设定界面，按UP或DN使导航条选中“飞行模式”项目。拨动飞行模式开关，会显示当前的飞行模式。在当前的飞行模式下可设定螺距曲线。有常规飞行、特技飞行一、特技飞行二、油门锁定等四项。以常规飞行模式为例。

(2) 指数曲线设定：按UP或DN使导航条选中“指数曲线”设定项目，按R或L键有“关”和“开”两个选项。选择“开”，可使螺距曲线变圆滑；如不使用指数曲线功能，则选择“关”。

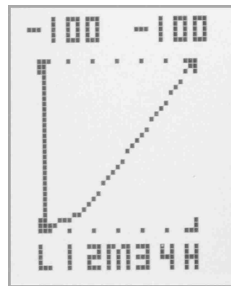
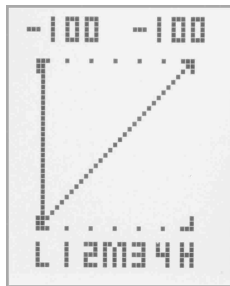
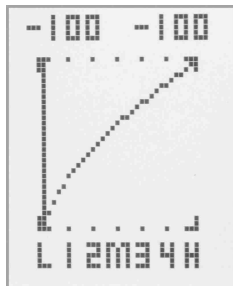
(3) 曲线点设置：按UP或DN使导航条选中“曲线点”设定项目，按R或L键可设定曲线点选项有“点-L”、“点-1”、“点-2”、“点-M”、“点-3”、“点-4”、“点-H”，有7个点选项；选择要调整数据的点。

(4) 状态设置：选择要调整数据的点后，按UP或DN使导航条选中“状态”设定项目，按R或L键有“禁用”和“启用”两个选项（点选择“点-L”和“点-H”无状态菜单项显示）。如果不想更改上面点的数据，选择“禁用”（出厂默认为“禁用”）。如果需更改上面点的数据，选择“启用”，扩展有“输出”项目条。



(5) 输出设置：按UP或DN使导航条选中“输出”设定项目，按R键，加大点的输出数据，最大值为+100%；按L键，减小点的输出数据，最小值为-100%。

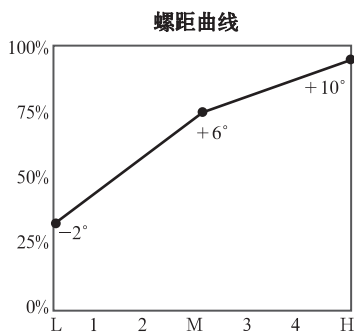
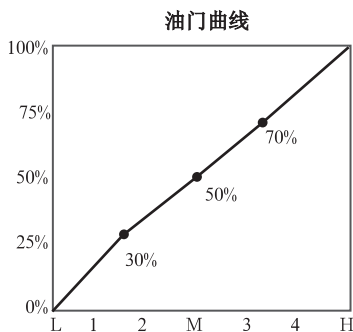
(6) 悬停设定：完成上述设定后，在飞行中需使用螺距悬停微调时，需将“悬停”项设为“开”的状态，同时螺距曲线中的各个点须在启用状态。此时调节螺距悬停微调，螺距曲线的1-2、M、3-4的五个点，会随油门微调的调节而平移，抬高或降低螺距。



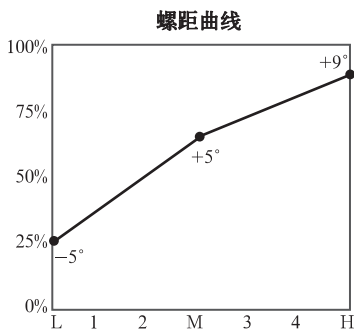
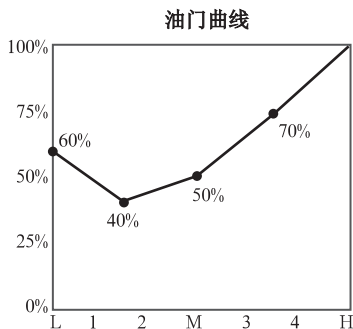
(7) 特技飞行一、特技飞行二、油门锁定等项。可分别在各自模式下设定自己的螺距曲线，设定方法同上。完成后，按EXT键退出。

下面列出几种油门曲线及螺距曲线的基本范例供大家参考，必须依据实际的飞行状况作调整。

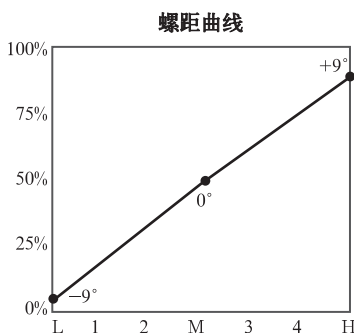
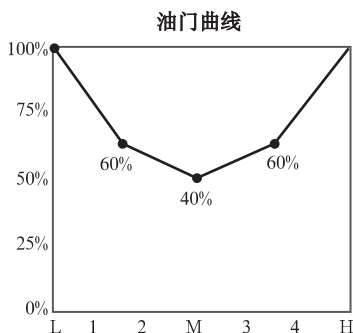
飞行模式

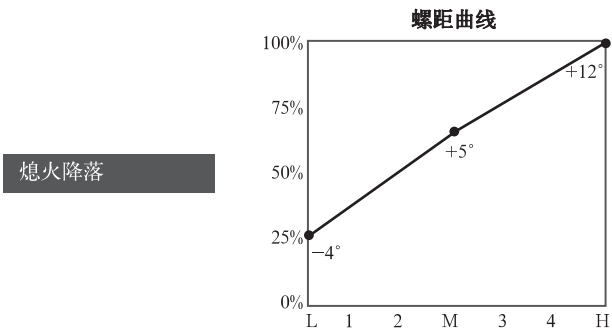


飞行模式1



飞行模式2



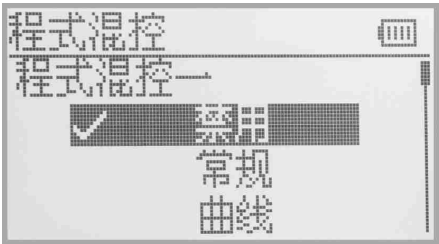


3.13 程式混控

此功能共有8组程序混控，可自由设定想要混控的通道及其混控数值。

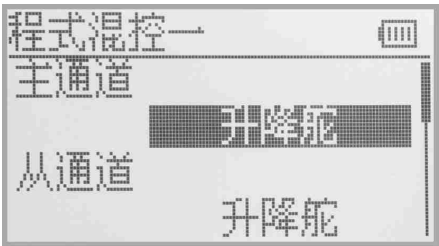
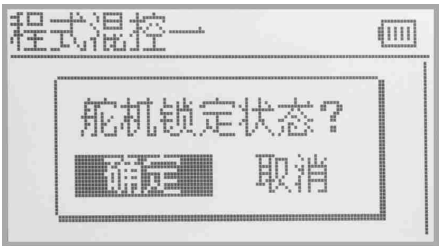
设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“程式混控”按“ENT”键进入“程式混控”设定界面，界面呈现“程式混控一”及可设定项状态有“禁用”、“常规”、“曲线”等设定项，出厂默认为“禁用”。下面以“程式混控一”为例。



(1) “程式混控”之“常规”设定

按UP或DN使导航条选中“常规”设定项目，按ENT键，弹出“舵机锁定状态？”的对话框。如选“确定”，所有舵机将锁定在当前位置；如选“取消”，将不会锁定舵机工作状态。选定后按ENT键进入“程式混控一”设定界面。

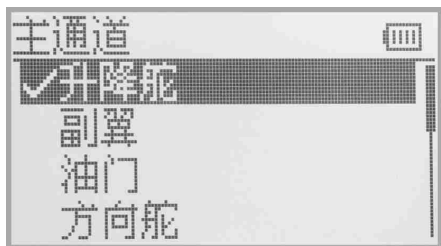


(1.1) 主通道设定

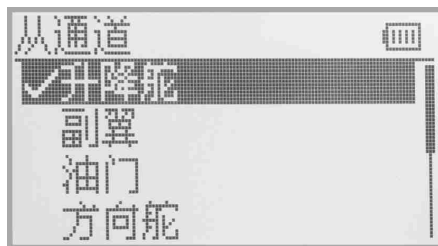
按UP或DN使导航条选中“主通道”设定项目，按ENT键进入主通道设定界面。按UP或DN使导航条选中需设定主通道名称，按ENT键确认使选中主通道名称前打上“√”标识，按EXT键返回程式混控一界面。

(1.2) 从通道设定

按UP或DN使导航条选中“从通道”设定项目，按ENT键进入从通道设定界面。按UP或DN使导航条选中需设定为从通道的名称，按ENT键确认使选中从通道名称前打上“√”标识，按EXT键返回程式混控一界面。



(1.1)主通道设定



(1.2)从通道设定

(1.3)增益量设定：以升降舵为主通道说明。



(1.3.1)向上:升降舵摇杆往上推时的混控量设定。按UP或DN使导航条选中“向上”设定项目，按R键，可加大混控量；按L键，可减小混控量。如果混控方向反了，可通过改变数据前的+、-号进行反向。可调数值为 $\pm 125\%$ 。

(1.3.2)向下:升降舵杆往下推时的混控量设定。按UP或DN使导航条选中“向下”设定项目，按R键，可加大混控量；按L键，可减小混控量。如果混控方向反了，可通过改变数据前的+、-号进行反向。可调数值为 $\pm 125\%$ 。

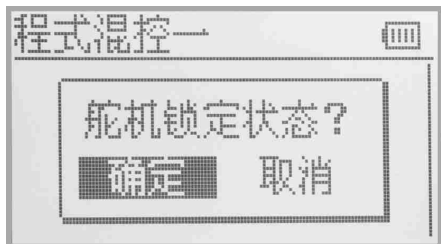
(1.3.3)偏移量设定：此功能设定，可以使“从通道”通过相应的波动开关以某一点位置作为起始点，进行混控。按UP或DN使导航条选中“偏移量”设定项目，按R键可加大混控量；按L键可减小混控量。如果偏移方向反了，可通过改数据前的+、-号进行反向。可调数值为 $\pm 100\%$ 。

(1.4) 开关选择

按UP或DN使导航条选中“开关”设定项目，按ENT键进入开关选项界面。按UP或DN使导航条选中“开关”设定项目，按ENT键确认使在被选开关项前打上“√”标识为已选定。可选开关有：常开、常规飞行、特技飞行一、特技飞行二、油门锁定、ELEV D/R、AILE D/R、RUDD D/R、GEAR开关。

(2) “程式混控”之“曲线”项设定

在“程式混控”界面按UP或DN使导航条选中“曲线”设定项目，按ENT键，弹出“舵机锁定状态？”的对话框。如选“确定”，所有舵机将锁定在当前位置；如选“取消”，将不会锁定舵机工作状态。选定后按ENT键进入“程式混控一”设定界面。界面显示有设定项及曲线图。

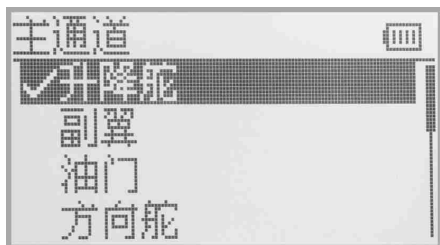


(2.1) 主通道设定

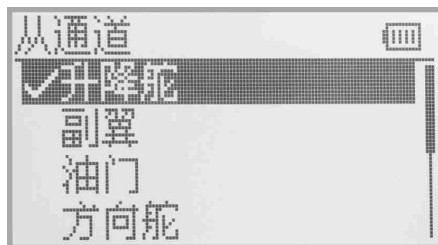
按UP或DN使导航条选中“主通道”设定项目，按ENT键进入主通道设定界面。按UP或DN使导航条选中需设定主通道名称，按ENT键确认使选中主通道名称前打上“√”标识，按EXT键返回程式混控一界面。

(2.2) 从通道设定

按UP或DN使导航条选中“从通道”设定项目，按ENT键进入从通道设定界面。按UP或DN使导航条选中需设定为从通道的名称，按ENT键确认使选中从通道名称前打上“✓”标识，按EXT键返回程式混控一界面。



(2.1)主通道设定



(2.2)从通道设定

(2.3) 指数曲线

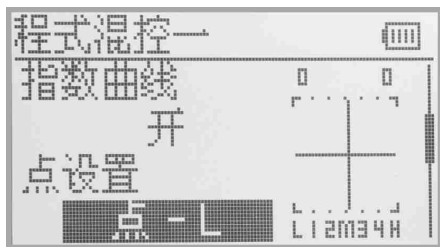
按UP或DN使导航条选中“指数曲线”设定项目，按R或L键有“关”和“开”两个选项。如选择“开”，可使螺距曲线变圆滑；如不使用，选择“关”。

(2.4) 曲线点设置

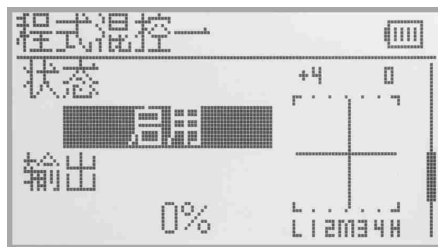
按UP或DN使导航条选中“曲线点”设定项目，按R或L键可设定曲线点选项有“点-L”、“点-1”、“点-2”、“点-M”、“点-3”、“点-4”、“点-H”有7个点选项，选择要调整数据的点。

(2.5)状态设置

(点选择“点-L”和“点-H”无状态菜单项显示) 选择要调整数据的点后，按UP或DN使导航条选中“状态”设定项目，按R或L键有“禁用”和“启用”两个选项。如果不想更改上面点的数据，选择“禁用”（出厂默认为“禁用”）。如果需更改上面点的数据，选择“启用”，扩展有“输出”项目条。



(2.4) 曲线点设置



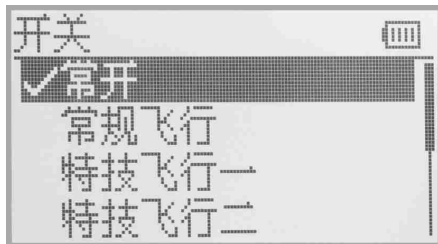
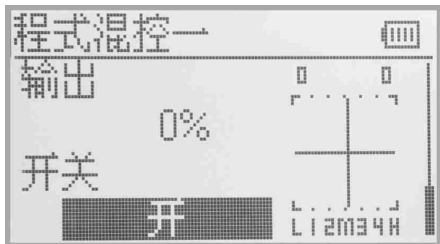
(2.5)状态设置

(2.6)输出设置

当状态设定为启用时，有输出项出现。按UP或DN使导航条选中“输出”设定项目，按R键，加大点的输出数据，最大值为+100%；按L键，减小点的输出数据，最小值为-100%；如果混控方向反了，通过调整数据前的+、-号进行反向。同时右图曲图上曲线会跟着变化。

(2.7)开关选择

按UP或DN使导航条选中“开关”设定项目，按ENT键进入开关选项界面。按UP或DN使导航条选中“开关”设定项目，按ENT键确认使在被选开关项前打上“✓”标识为已选定。可选开关有：常开、常规飞行、特技飞行一、特技飞行二、油门锁定、ELEV D/R、AILE D/R、RUDD D/R、GEAR开关。

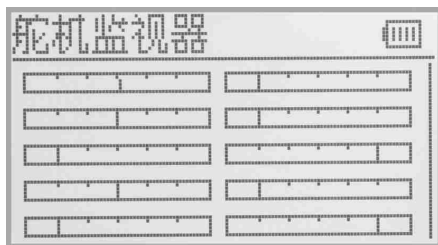


完成后，EXT键返回程式混控界面进行其它设定，或再次按EXT键退出。

3.14 舵机监视器

此功能可显示所有通道输出的当前变化状态及位置，可检查各通道的工作状态。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“舵机监视器”按“ENT”键进入“舵机监视器”界面，即可查看各通道工作及通道输出状态。

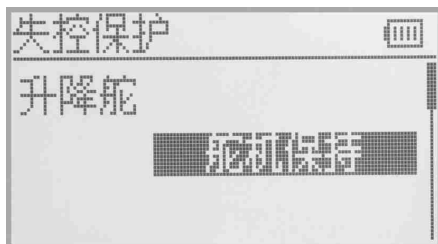


完成后，按EXT键退出。

3.15 失控保护

在遥控信号出现异常的情况下，有两种状态选用：一是锁定失控时的最后收到的动作数据；二是预设好失控时执行预设数据；出厂默认为“舵机保持”。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“失控保护”按ENT键进入“失控保护”界面，以升降舵为例说明。



在“失控保护”界面，按UP或DN选中“升降舵”，按R或L键使“舵机保持”项目改为“失控保护”（如要“舵机保持”，可不用设定。），在界面下边扩展有一个数据设定项目。按UP或DN选中“0%”，按R或L键可改变以舵机中立点为中心的两边的位置量，可设定数值各为125%，数值在“0%”时为舵机中立点位置。



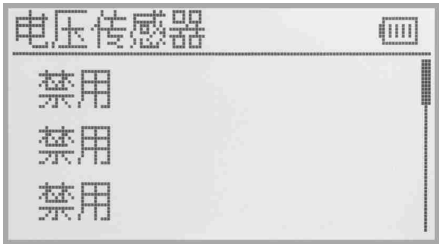
其它通道的设定方法与上同。完成后，按EXT键退出。

注意：设定完成后，务必检查测试失控后的动作是否能正常执行；特别是失控后油门全开是很危险的动作，以免出现异常而造成不必要的损失。

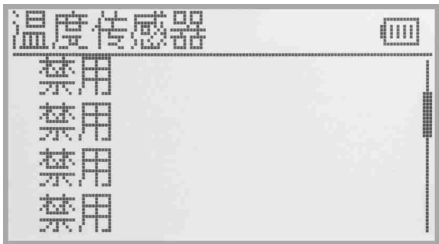
3.16 传感器视图

设定方法：在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“传感器视图”按ENT键进入“传感器视图”界面，如下图。如各传感器未连接上，遥测信号丢失视图对应显示为“禁用”；如均正常视图就会显示各遥测收到的数据

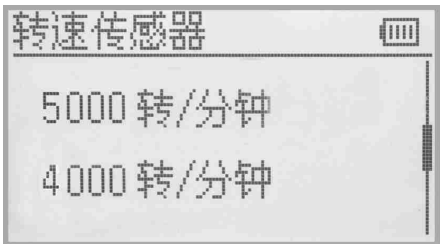
(1)电压传感器:显示3路遥测电压值；



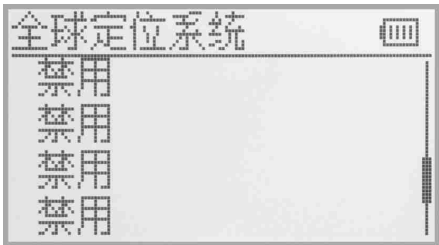
(2)温度传感器:按UP或DN转到温度传感器，显示4路遥测温度值；



(3)转速传感器:按UP或DN转到转速传感器，显示2路遥测转速值；



(4)全球定位系统:按UP或DN转到全球定位系统，显示遥测点当地年月日及时间、经度、纬度、高度和平移速度。



3.17 教练功能

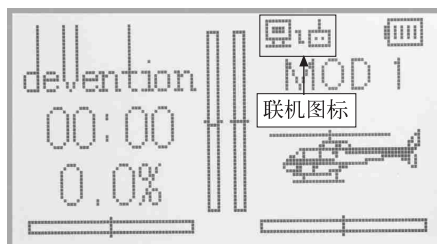
两台DEVO-10遥控器可实现教练功能，以满足初学者的学习需要。设定方法如下：

(1) 资料拷贝

首先，利用两台DEVO-10的无线拷贝功能，把主控上的模型资料拷贝到学员机上，以保证两台遥控器的模型参数一致。拷贝方法参见第二部分直升机的“2.4 模型无线拷贝”。然后进行下面的步骤。

(2) 连接

把教练线插入学员遥控器背面的DSC插孔。打开学员遥控器电源开关，会在开机画面显示联机图标，如右图所示。

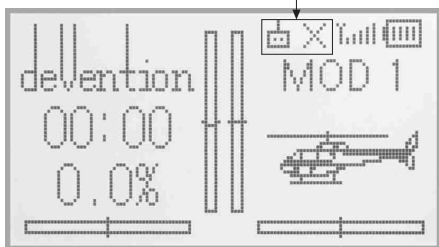


联机显示

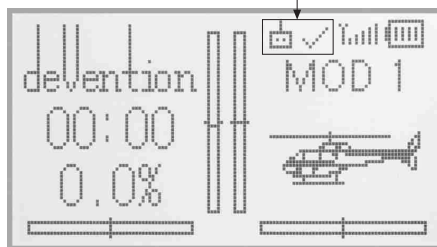
把教练遥控器电源开关打开，调出学员模型的资料，并和被控模型对好码，试飞正常后关闭遥控器。再把教练线插入教练机遥控器背面的DSC插孔，打开教练遥控器电源。在开机画面也会出现一个开机图标。



教练状态显示：未开教练开关时显示X



教练状态显示：打开教练开关时显示✓



教练机图标

教练状态显示：教练开关关时显示为“X”，此时模型由学员停止控制，由教练控制；教练开关开时显示为“✓”，此时模型由学员控制，教练停止控制。

(3) 使用方法

教练切换键出厂默认为“右微调”位于遥控器的右上方，也可根据习惯设定为左微调。如下图所示。

在飞行中，教练如果往前推“右微调”键，教练联机界面图标显示成“✓”，表示教练已经将控制权移交学员操作。如果教练将“右微调”键再推一次，教练机界面图标显示为“X”，表示教练从学员手中收回操控权，由教练操作。



(4) 教练功能通道设定

通过对教练机功能通道的设定，学员可获得全部或者部分指定通道功能的操控权。下面是设定方法：在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“教练功能”按“ENT”键进入“教练功能”设定界面，会显示可供使用的教练开关及可供选用通道。



教练开关选择：按UP或DN使导航条在开关项；按R或L键选择要用的开关。选项有右微调和左微调，出厂默认为右微调。

通道选择：按UP或DN使导航条在设定通道项；按R或L键使“禁用”变为“启用”。出厂默认为禁用。

完成后按EXT键退出。

3.18 计时器

计时器共有两组，可分为码表计时器和倒数计时器。

设定方法：在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“计时器”按“ENT”键进入“计时器”设定界面。出厂默认为码表计时器，码表计时器最大范围为0-59：59（59分59秒）。



(1) 倒数计时器

按R或L键选择“倒数计时器”同时扩展有设置时间项，按UP或DN键使导航条选中“设置时间”的设定项。按R或L键可设定倒数计时时间，可设定倒计时的时间范围为00:05-59:55。

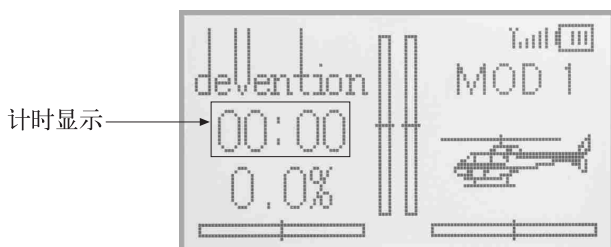


(2) 开关选择

按UP或DN使导航条选中“开关”设定项，有“禁用和可选用开关项”，如需选用开关，按L键或R键。可选用开关有FMOD1, 2、FMOD2、MIX1, 2、MIX2、ELEV D/R、AILE D/R、RUDD D/R、GEAR开关、SPS0 开关、SPS1开关、SPS2开关、SPS3开关。其中SPS0 开关、SPS1开关、SPS2开关、SPS3开关需在“模型菜单”中的“摇杆位置开关”设定后才有效（参见“2.8摇杆位置开关”）。完成后，按EXT键退出。

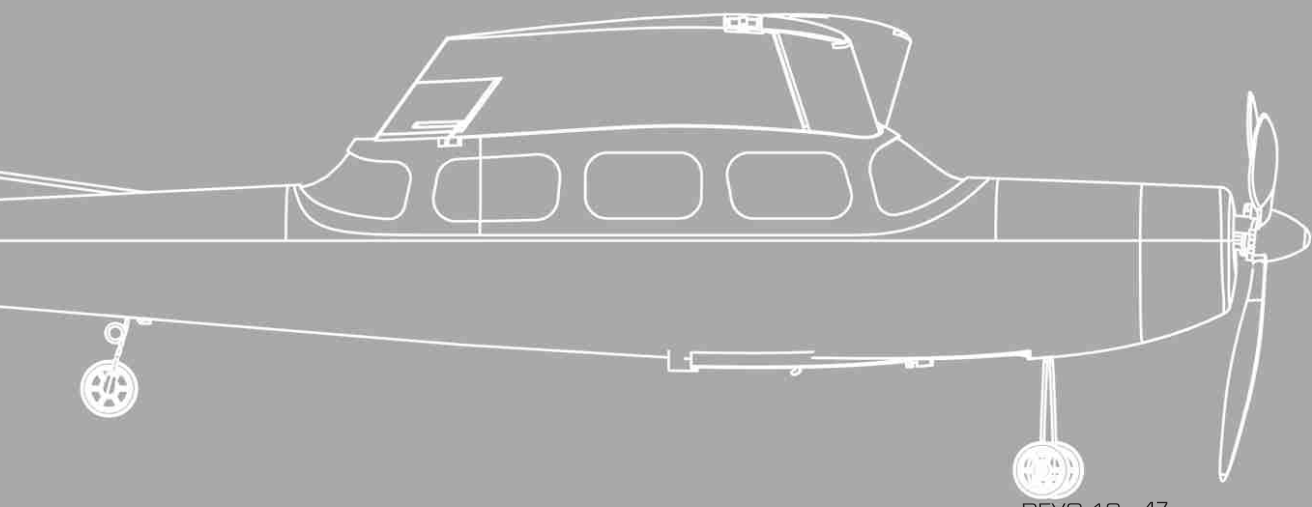
(3) 计时使用

在遥控器面板上有UP和DN功能键，需启动计时时在开机界面按UP键一次为开始计时，再按一次UP键暂停计时；按DN键清零。如设定了开关也可用开关控制计时器。计时时间在开机界面显示。如下图：



3 固定翼

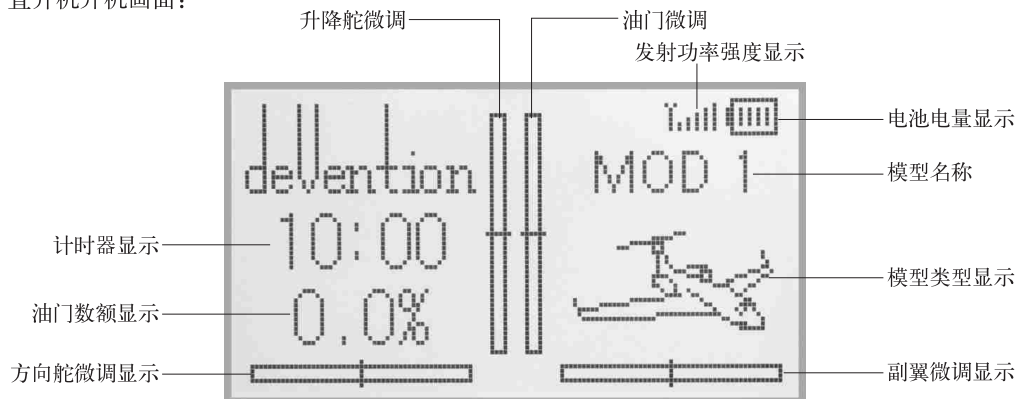
与遥控器本身操作系统相关的功能设置，都整合在“系统菜单”里，包括显示设置、提示音、摇杆模式、摇杆校准、版本号。



1.0 系统菜单

与遥控器本身操作系统相关的功能设置，都整合在“系统菜单”里，包括语言设置、显示设置、提示音、振动器、摇杆模式、摇杆方向、摇杆校准、版本号。

直升机开机画面：



1.1 语言设置

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“语言设置”按“ENT”键进入“语言设置”设定界面。按UP或DN使导航条选中所需语言，按ENT确认。设定完成按EXT键退出。



1.1 语言设置



1.2 显示设置

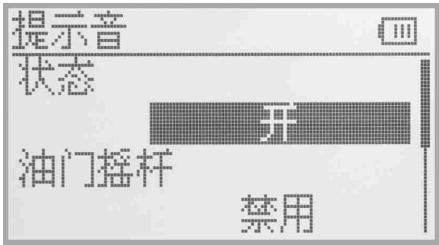
1.2 显示设置

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“显示设置”按“ENT”键进入“显示设置”设定界面。有三项内容可设定，分别是：

- (1) 背光对比度：可增加或降低显示屏对比度。按UP或DN使导航条选中“背光对比度”后面数字，按R键可增大背光对比度；按L键可减小背光对比度；
- (2) 背光灯亮度：可增加或降低显示屏背光亮度。背光灯太亮会增加耗电量，缩短电池续航时间。按UP或DN使导航条选中“背光灯亮度”后面数字，按R键可提高背光亮度；按L键可降低背光亮度；当数据调接到最低1是为关闭背光。
- (3) 背光灯超时：可调节屏幕背光进入高亮的时间，分为“常开”和以5秒为级的5-60秒的时段。按UP或DN使导航条选中“背光灯超时”后面数字，按R键可提高背光灯亮的时间或常开；按L键可减少背光灯亮的时间；最大为60秒。设定完成按EXT键退出。

1.3 提示音设置

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“提示音”按“ENT”键进入“提示音”设定界面。



(1) 提示音状态：在“提示音”设定界面，提示音状态有“开”和“关”。按UP或DN使导航条在状态项上。按R或L可以使状态变为“开”和“关”。在开的状态下有油门摇杆、旋钮中点、音调三项的提示音项设定。

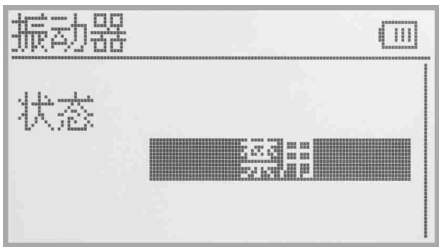
- (2) 油门摇杆提示音设定：按UP或DN使导航条在油门摇杆项上。按R或L可以使状态变为“禁用”和“启用”。在启用的状态，则在推动油门摇杆时，有相应的音阶响应；可根据音阶判定油门摇杆位置。不需要油门摇杆声音时，可设定为“禁用”。按UP或DN使导航条在油门摇杆项上。按R或L可以使状态变为“禁用”和“启用”
- (3) 旋钮中点提示音：此项设定为开启时，调节AUX4、AUX5旋钮时，到中点位时会有声音提示。如不需要旋钮中点提示音，可设定为“禁用”。
- (4) 音调设定：音调分为10级，可根据自己喜好选定。按UP或DN使导航条在音调项上。按R或L可以改变音调数据。

设定完成后，按EXT键退出。

1.4 振动器

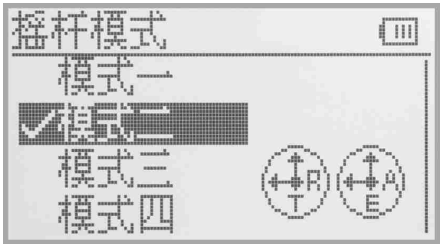
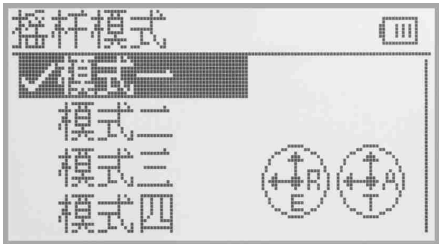
此功能提供报警振动提醒。

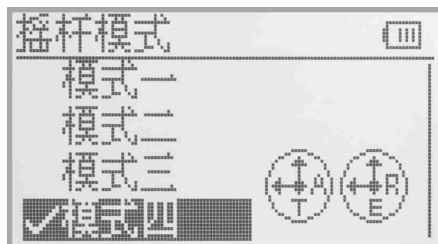
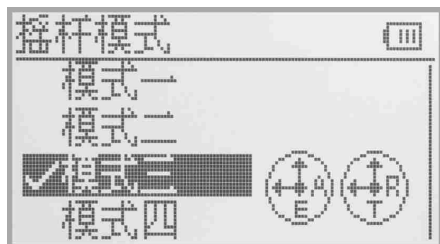
在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“振动器”按“ENT”键进入“振动器”设定界面。有“禁用”和“启用”两种状态。如需启用按R或L键使禁用变为启用。设定完成后，按EXT键退出。



1.5 摇杆模式

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“摇杆模式”按“ENT”键进入“摇杆模式”设定界面。

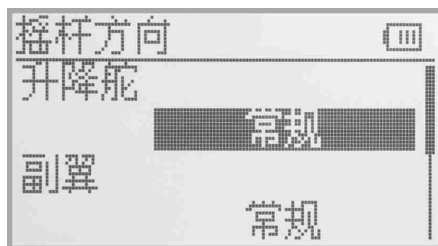




根据图示摇杆位置，选择摇杆模式。本机可提供四种模式。可参考“8.0左右手油门切换”选择完成后，按EXT键退出。

1.6 摇杆方向

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“摇杆方向”按“ENT”键进入“摇杆方向”设定界面。

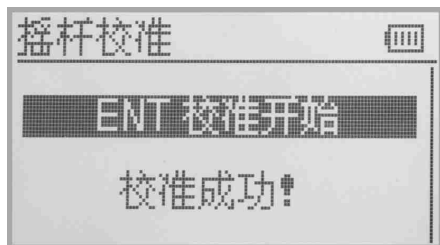
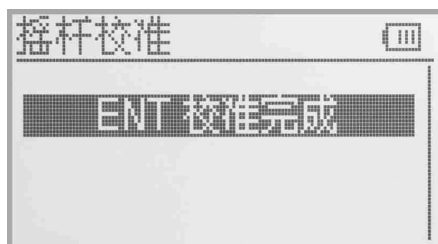
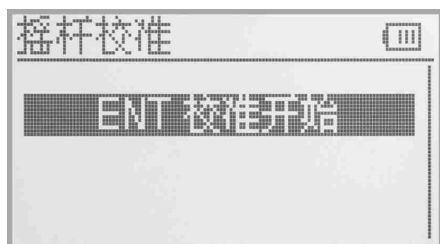


摇杆方向：有“升降舵”、“副翼”、“油门”、“方向舵”等四项。按UP或DN可选择要改变输出方向的摇杆，按R或L键可改变对应摇杆的输出方向。出厂设置默认为“常规”。

1.7 摇杆校准

当摇杆有偏差时，可通过此项重新校准。

校准方法：在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“摇杆校准”按“ENT”键进入“摇杆校准”设定界面。再按ENT键进入校准，出现如下界面：



将遥控器的左、右摇杆从最小到最大的机械范围之间重复摇动摇杆数次，然后分别将摇杆回中。按ENT键确认校准无误会显示校准完成。完成后按EXT键退出。

1.8 版本号

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“系统菜单”。按“ENT”键进入“系统菜单”；按UP或DN选中“版本号”按“ENT”键进入“版本号”界面。可查看硬件版本和软件版本。完成后，按EXT键退出。



2.0 模型菜单

“模型菜单”管理着储存在DEVO-10遥控器中的所有模型资料，包括模型选择、模型命名、模型复制、模型发送、模型接收、模型复位、机型选择、系统微调、摇杆位置开关、配置选择、配置输出、机翼类型、功率放大器、固定ID码、传感器设置等项目。

2.1 模型选择

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型选择”按“ENT”键进入“模型选择”设定界面。



按UP或DN使导航条选中要使用模型；按ENT键确定，使选中模型前面打上“✓”标识。共有30个模型可选。完成后按EXT键退出。

2.2 模型命名

在“模型命名”菜单里，能将您的模型取一个心仪的名字，作为长久保存。下次飞行这款飞机时，直接将它的资料调出。先重复步骤“2.1模型选择”，选择想要命名或者保存的模型。按EXT键退出到主界面。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型命名”按“ENT”键进入“模型命名”设定界面。



按UP或DN键选定要改动字符，按R或L键改变字符直到所需字符出现停下，再按UP或DN键设定下一字符。完成后按EXT键退出。

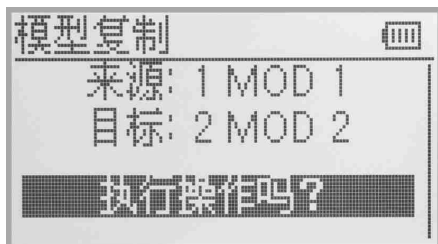
2.3 模型复制

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型复制”按“ENT”键进入“模型复制”设定界面。





按UP或DN选中要复制的源模型，按“ENT”键确认，出现目标源选项。如上图所示。



按UP或DN选中目标源模型，按ENT键确认，出现如上图询问界面。如要执行操作，按ENT键执行界面返回到模型菜单。如无需操作按EXT键退出。

2.4 模型无线拷贝

两台DEVO-10之间的模型资料，可通过“模型菜单”中的“模型发送”和“模型接收”进行拷贝共享。

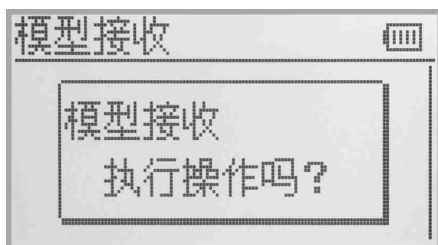
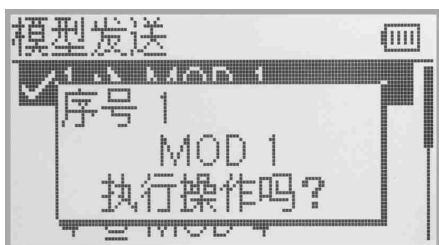
(1) 模型发送

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型发送”按“ENT”键进入“模型发送”设定界面。



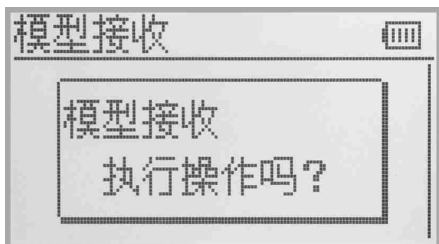
按UP或DN选定要发送的模型，按“ENT”键确认，出现如下图询问界面。

如要执行操作，按ENT键执行，界面会变成“正在发送.....”。如无需操作按EXT键退出。当另一台DEVO-10接收完成后，按EXT键退出。

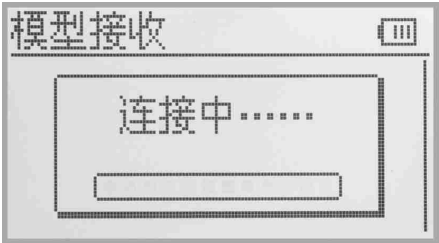


(2) 模型接收

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型接收”按“ENT”键进入“模型接收”出现如右图询问界面。



按ENT键执行，界面出现连接状态，一会儿收到数据后出现收到的模型名称。如无需操作按EXT键退出。



按UP或DN选择要放置模型位置，按ENT键出现询问界面。要执行操作按ENT键，如无需操作按EXT键退出。完成后，按EXT键退出。

2.5 模型复位

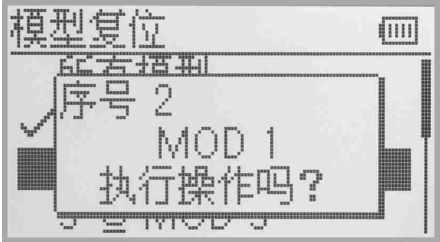
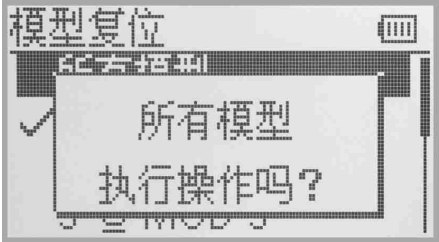
通过模型复位，让所选模型的数据恢复到出厂设置。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型复位”按“ENT”键进入“模型复位”出现设定界面。



模型清单中，共可储存30款模型飞机。模型数据复位，有两种方式：批量性复位和单个复位。
批量性复位：按UP或DN选中“所有模型”，在界面显示“所有模型执行操作吗？”询问界面。按ENT键，则所有模型将恢复到出厂设置；否则按EXT键取消。

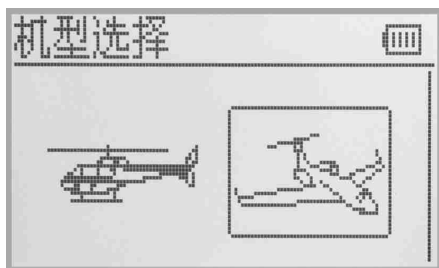
单个复位：按UP或DN选中要复位的模型，按ENT键出现“执行操作吗？”的询问界面。如要复位，按ENT键，否则按EXT键取消。



完成后，按EXT键退出。

2.6 机型选择

本设备设置有二种机型供选用，分别是直升机、固定翼。



完成后，按EXT键退出。

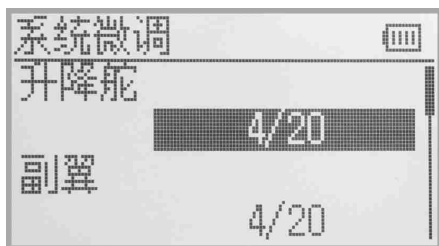
在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“模型选择”按“ENT”键进入“模型选择”出现设定界面。

出现上述二种机型图标。按UP或DN选定要的机型，按ENT键确定。

2.7 系统微调

此系统能分别对升降舵、副翼、方向舵、油门、左微调、右微调等六项进行细微调整；微调动作量可分为1-20（出厂默认为4）。通过调整微调动作量，可改变微调的步距。设定如下：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“系统微调”按“ENT”键进入“系统微调”出现设定界面。



按UP或DN使导航条选中要设定微调名称，按R减小微调动作量，按L加大微调动作量。升降舵、副翼、方向舵微调项后面还有“常规”和“限界”两个选项。按R或L键可以改变设定。当选项在“常规”时，对应摇杆无论处于哪个位置，微调调节均有效；当选项在“限界”时，对应摇杆处于最大值位置，微调调节无效。

完成后，按EXT键退出。

2.8 摇杆位置开关

通过此项设定，可把摇杆当开关使用，可设定开或关时的位置。

设定方法如下：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“摇杆位置开关”按“ENT”键进入“摇杆位置开关”设定界面。



开关选择有四组分别是SPS0、SPS1、SPS2、SPS3。按R或L键选择要定义的开关。

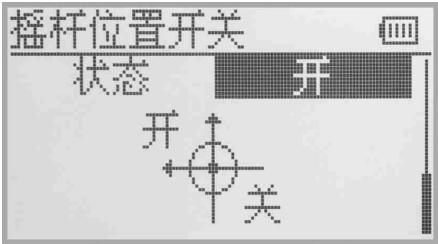
按UP或DN使导航条选中通道“禁用”，按R键展开菜单选项。通道选项有“升降舵”、“副翼”、“油门”、“方向舵”选项（出厂默认为“通道”项“禁用”）。以升降舵为例。

按R或L键选择的通道摇杆为升降舵，选定后按UP或DN键使导航条选中“位置”的百分值。按R或L键可调整摇杆位置。



按UP或DN键使导航条选中“开”项的设定，按R或L键可改变通道摇杆位置开的方向。

按UP或DN键使导航条选中状态项，可查看通道摇杆位置开/关的方向的示意图。可检查是否设定正确。

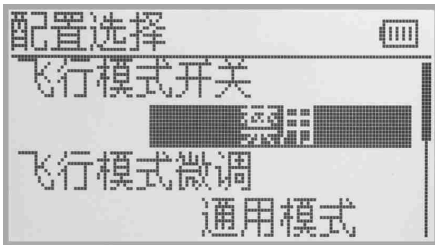


完成后，按EXT键退出。

2.9 配置选择

此项设置的作用是：您可以根据自己的需要或习惯，配制各功能开关，或者调节旋钮。功能项有：飞行模式开关、飞行模式微调、油门锁定开关、襟翼开关选择、襟翼微调选择。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“配置选择”按“ENT”键进入“配置选择”设定界面。



(1) 飞行模式开关：按UP或DN使导航条选中“飞行模式开关”设定项，按R或L键选择要设定开关。出厂默认为“FMODE开关”。

(2) 飞行模式微调：有两种模式，即“通用模式”“飞行模式”。在“通用模式”下，各摇杆对应微调的调节数据，在各飞行模式下起同等作用。在“飞行模式”下，各摇杆对应微调的调节数据，在各飞行模式下分别起作用。出厂默认为“通用模式”。

按UP或DN使导航条选中“飞行模式微调”设定项，按R或L键选择开关“通用模式”或“飞行模式”。出厂默认为“通用模式”。

(3) 油门锁定开关

参考“(1)飞行模式开关”。

(4) 襟翼开关选择

参考“(1) 飞行模式开关”。

(5) 襟翼微调选择

参考“(1)飞行模式开关”。

设定完后，按EXT键退出。

2.10 配置输出

配置输出共有八项内容，可分别设置输出开关和旋钮的选用，同时有启用、禁用和其它用途的选用。有FMOD开关、MX开关、ELEV D/R开关、AILE D/R开关、RUDD D/R开关、GEAR开关、SPSO、SPS1、SPS2、SPS3、左微调、右微调、AUX4旋钮、AUX5旋钮。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“配置输出”按“ENT”键进入“配置输出”设定界面。



有以下5项可设定：起落架、襟翼、辅助二、辅助三、辅助四、辅助五等。

(1) 起落架设定

按UP或DN使导航条选中“起落架”设定项，可选项有FMOD开关、MIX开关、ELEV D/R、AILE D/R、RUDD D/R、GEAR开关、SPSO开关、SPS1开关、SPS2开关、SPS3开关、左微调、右微调、AUX4旋钮、AUX5旋钮。按R或L键选择设定开关。出厂默认为“GEAR开关”。

开关选定后按UP或DN键使导航条选中“功能设置”设定项，按R或L键可选用开关选项有禁用、启用、调速器等选项，出厂默认为“启用”。完成后，可继续设定其它项。



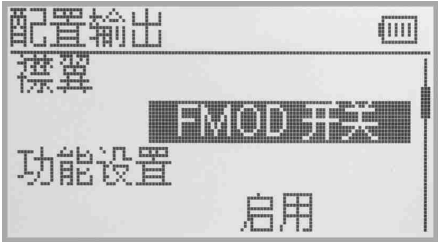
(2) 襟翼设定

按UP或DN使导航条选中“襟翼”下的“功能设置”设定项，出厂默认为“系统”输出设置。

要设定此项，按L键出现襟翼输出设定：



按UP或DN使导航条选中“襟翼”设定项，按R或L键可选用开关选项有FMOD开关、MIX开关、ELEV D/R、AILE D/R、RUDD D/R、GEAR开关、SPSO开关、SPS1开关、SPS2开关、SPS3开关、左微调、右微调、AUX4旋钮、AUX5旋钮。出厂默认为“MIX开关”。

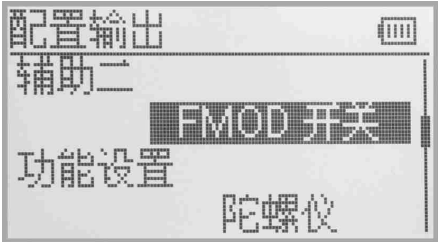


按UP或DN使导航条选中“功能设置”设定项，按R或L键选择设定项，可选用开关选项有禁用、启用、系统等选项，出厂默认为系统。完成后，可继续设定其它项。

(3) 辅助二设定

按UP或DN使导航条选中“辅助二”设定项，按R或L键选择设定项，可选用开关选项有FMOD开关、MIX开关、ELEV D/R、AILE D/R、RUDD D/R、GEAR开关、SPSO开关、SPS1开关、SPS2开关、SPS3开关、左微调、右微调、AUX4旋钮、AUX5旋钮。出厂默认为“FMOD开关”。

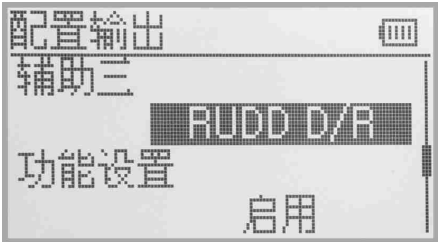
按UP或DN使导航条选中“功能设置”设定项，按R或L键选择设定项，可选用开关选项有禁用、启用、陀螺仪、调速器等选项，出厂默认为陀螺仪。完成后，可继续设定其它项。



(4) 辅助三设定

按UP或DN使导航条选中“辅助三”设定项，按R或L键选择设定项，可选用选项有RUDD D/R开关、GEAR开关、SPSO开关、SPS1开关、SPS2开关、SPS3开关、左微调、右微调、AUX4旋钮、AUX5旋钮。出厂默认为RUDD D/R开关。

按UP或DN使导航条选中“功能设置”设定项，按R或L键选择设定项，可选用开关选项有禁用、启用、陀螺仪、调速器等选项，出厂默认为启用。完成后，可继续设定其它项。



(5) 辅助四、辅助五的设定

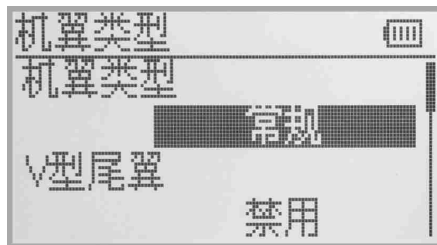
参阅“辅助三设定”。辅助四的出厂默认为“AUX4旋钮”；辅助五为“AUX5旋钮”。设定完成后，按EXT键退出。

2.11 机翼类型

机翼类型有常规、襟副翼、三角翼、四副翼、V型尾翼。

机翼类型选择：

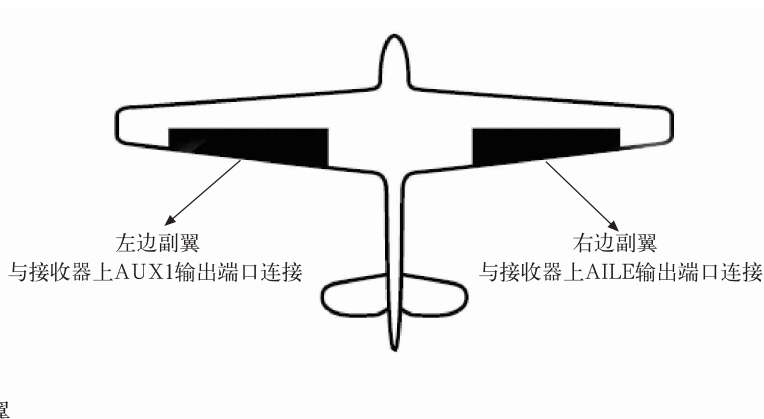
在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“机翼类型”按“ENT”键进入“机翼类型”设定界面。按UP或DN键使导航条选中“机翼类型”设定项，按R或L键可选择机翼类型有常规、襟副翼、三角翼、四副翼、V型尾翼。



(1) 襟副翼类型

在机翼类型设定项中按R或L键选择“襟副翼”。

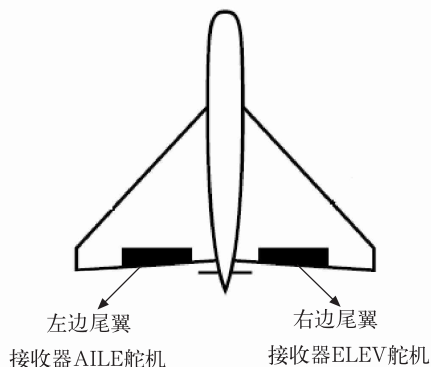
襟副翼类型的舵机排布见下图：



(2) 三角翼

在机翼类型设定项中按R或L键选择“三角翼”。

三角翼类型的舵机排布见下图：



(3) 四副翼

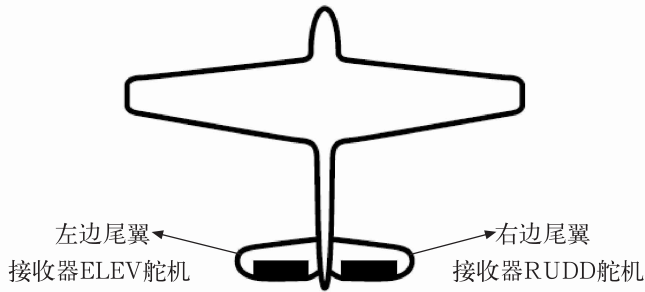
如果模型有安装两个左副翼舵机和两个右副翼舵机，建议使用四副翼功能。

在机翼类型设定项中按R或L键选择“四副翼”，通道分布(可参考舵机显示器查看通道分布)。左副翼舵机插入接收器通道的GEAR和AUX3；右副翼舵机插入接收器通道的AILE和GYRO；各舵机参数分别可调。

(4) V型尾翼

在机翼类型界面,按UP或DN使导航条选中“V型尾翼”设定项,有“禁用”和“启用”。选“启用”，在机翼类型选用三角翼时此项不能设定。

V型尾翼的舵机排布见下图：



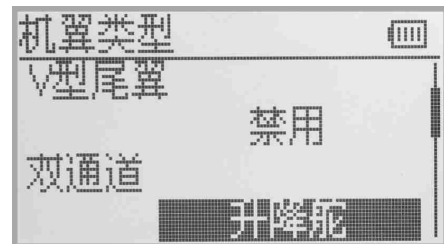
完成后，按EXT键退出。

(5) 双通道设置

双通道设置可设定升降舵、副翼、方向舵、襟翼具有两个通道控制输出，此项设定需在“配置输出”菜单中把要用于双通道设置的辅助通道设为禁用（见2.10配置输出）设定菜单才会出现。

设定方法：

双通道设定：在机翼类型界面,按UP或DN键，使导航条选中“双通道”设定项。按R或L键可选项有升降舵、副翼、方向舵、襟翼四个选项。以升降舵为例，选择升降舵；



(5.1)双通道副通道设定：按UP或DN键，使导航条选中“双通道”设定项。按R或L键可选项有禁用和在配置输出菜单中已禁用通道，选择需设定通道。

(5.2)双通道微调设定：按UP或DN键，使导航条选中“双通道”设定项，按R或L键，有禁用、左微调、右微调、AUX4旋钮、AUX5旋钮等可选项。选择要用来作为副通道微调调节的旋钮。



(5.1)双通道副通道设定



(5.2)双通道微调设定

副翼、方向舵、襟翼选项的通道、副通道及微调设定方法相同。

(6) 双引擎

此功能可设为双油门输出,可满足双引擎模型需求。

(6.1)双引擎副通道设定:按UP或DN键,使导航条选中“双引擎”设定项。按R或L键可选项有禁用和在配置输出菜单中已禁用通道,选择需设定通道。

(6.2)微调设定:按UP或DN键,使导航条选中“双通道”设定项,按R或L键,有禁用、左微调、右微调、AUX4旋钮、AUX5旋钮等可选项。选择要用来作为引擎副通道微调调节的旋钮。



完成后,按EXT键退出。

2.12 功率放大器

DEVO-10遥控器的发射功率大小,可以进行调整。从小到大,共分六级。功率越低,遥控距离越短,待机时间越长;功率越大,遥控距离越长,待机时间越短。根据实际使用情况,请选择合适的功率。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”;按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”;按UP或DN选中“功率放大器”按“ENT”键进入“功率放大器”设定界面。



按UP或DN使导航条选中要设定输出功率数据;按ENT键确定,使选中功率数据前面打上“✓”标识。在主界面也会显示输出功率强度。

2.13 固定ID

此项设定可把遥控器、接收器设定为唯一对应关系,这将大大加快自动对码时间。

(1) 固定ID设定

自定义ID码的设定,需在自动对码接收成功的状态下才能进行。下面是固定ID的设定方法:

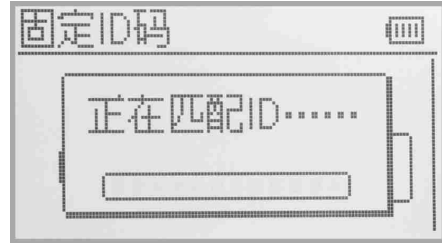
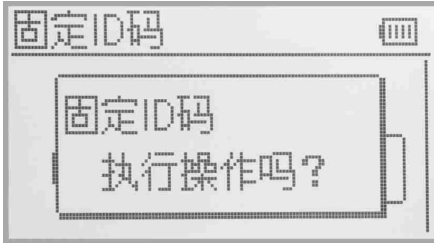
在主界面按“ENT”键进入“主菜单”;按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”;按UP或DN选中“固定ID码”按“ENT”键进入“固定ID码”设定界面。

如要开启固定码设定,按R或L键,使“关”变为“开”(出厂默认为“关”)。在下面会显示一组随机的固定ID码。



按UP或DN使导航条选中“ID代码”设定项。按ENT键确定，按R或L键选择数字，完成一位设定，再按UP或DN移致下一位设定，可设定6位数ID码。

设定完成按ENT键，弹出固定ID执行操作询问界面“执行操作吗？”，“确定”按ENT键，会显示“正在匹配ID.....”。配置完成后，会自动回到“模型菜单”。



(2) 固定ID清除

在接收器未通电时，把配置的短路子插入BATT输出端，在其它输出端加入5V电源，接收器红色指示灯缓慢闪烁，即表示已清除接收器固定ID记忆，取下短路子。接收器的固定ID消除后，遥控器也要进行相关的归位设定。

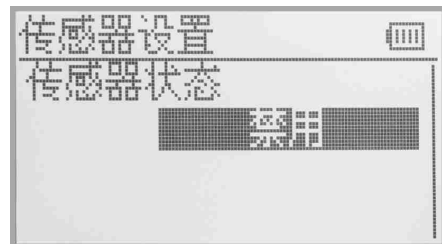


在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“固定ID码”按“ENT”键进入“固定ID码”设定界面。按UP或DN使导航条选中“状态”设定项，按R或L键使状态处于“关”即可。完成按EXT键退出。

2.14 传感器设置

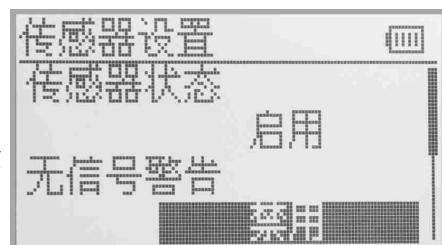
设定方法：在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“模型菜单”。按“ENT”键进入“模型菜单”；按UP或DN选中“传感器设置”按“ENT”键进入“传感器设置”设定界面。

按R或L键可选启用或禁用（出厂默认为“禁用”）。如选“启用”会展开有“无信号报警”、“电压传感器”、“温度传感器”、“GPS接收设置”等设定项。



(1) 无信号警告设定

按UP或DN使导航条选中“无信号警告”设定项，按R或L键选择“禁用”或“启用”（出厂默认为“禁用”）。启用该功能后，当遥测信号丢失，遥控器会自动报警。

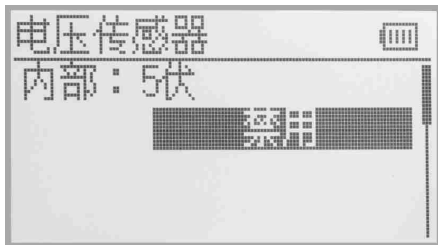


(2) 电压传感器设定

电压传感器提供3路可遥测电压：接收器5V(内部)供电电压、外部V1、V2。可分别监控两组外部电压(如电池)。3路遥测电压可分别设置报警。当遥测电压低于所设电压值时，遥控器会自动报警。

(2.1) 内部5V供电电压可设置报警电压为3.6~6V；

在电压传感器界面，按R或L键使内部：5V启用，扩展开有报警电压设定项如下图：



按UP或DN使导航条选中“报警电压”设定项。按R或L键设定报警电压值，设定范围为3.6~6V。完成可继续设定其它项。

(2.2) 外部：V1

按UP或DN进入外部：V1设定界面，按R或L键使外部：V1启用，扩展开有报警电压设定项如下图：



按UP或DN使导航条选中“报警电压”设定项。按R或L键设定报警电压值，设定范围为0.2~99.9V。完成可继续设定其它项。

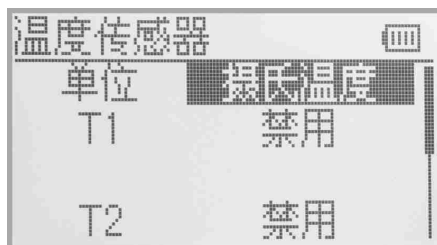
(2.3) 外部：V2设定可参照外部V1的设定

设定完成，按EXT键返回传感器设置界面可继续设定其它项。

(3) 温度传感器设置

提供4路温度遥测，可分别遥测4路不同温度(如电机)。温度单位可选摄氏度或华氏度。4路遥测温度可分别设置报警。当遥测温度高于所设温度时，遥控器自动报警。可设置报警温度为-20~220℃或 -4.0~428.0° F。

在“传感器设置”界面。按UP或DN使导航条选中“温度传感器”设定项，按ENT键进入“温度传感器”设定界面。



(3.1) 温度单位选择

按UP或DN使导航条选中“单位”设定项，按R或L键选择项有“摄氏温度”和“华氏温度”两种单位。

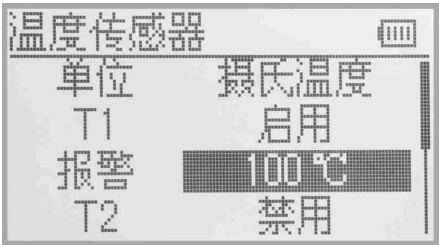
(3.2) 报警温度设置

按UP或DN使导航条选中“T1”设定项，按R或L键启用设定。启用该功能后会出现报警温度项目。如选“禁用”报警温度项目不出现。

按UP或DN使导航条选中“报警”设定项，按R或L键设定报警温度值，设定完成按UP或DN设定其它项。T2、T3、T4设置参照T1。

(4) GPS接收设置

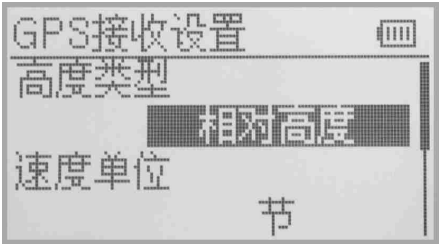
提供有：高度类型、速度单位、日期类型、时区四项设定。



设置：在“传感器设置”界面按UP或DN使导航条选中“GPS接收设置”菜单,按ENT键进入“GPS接收设置”界面。

(4.1) 高度类型的设置

在“GPS接收设置”界面上按UP或DN使导航条选中“高度类型”设定项，按R或L键，可选项有“绝对高度”和“相对高度”两种状态。



(4.2) 速度单位的设置

在“GPS接收设置”界面上按UP或DN使导航条选中“速度单位”设定项，按R或L键，可选项有“节”和“公里/小时”两种状态。



(4.3) 日期类型的设置

在“GPS接收设置”界面上按UP或DN使导航条选中“日期类型”设定项，按R或L键，可选项有“日-月-年”、“月-日-年”和“年-月-日”三种状态。

(4.4) 时区的设置

在“GPS接收设置”界面上按UP或DN使导航条选中“时区”设定项，按R或L键，设置到所需时区。



(4.3) 日期类型的设置

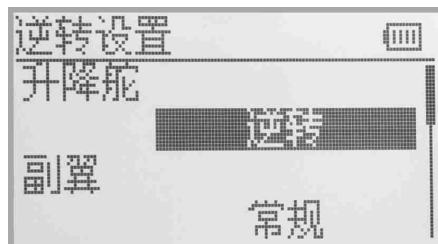
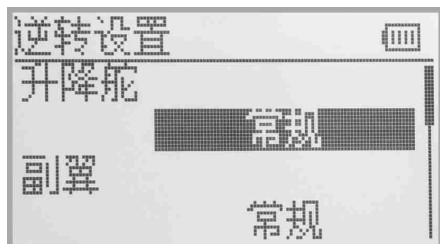
(4.4) 时区的设置

3.0 功能菜单

“功能菜单”的作用是对选定的模型进行精细的个性化参数设置。本菜单包括：逆转设置、舵机行程量、辅助微调、大小舵量及指数曲线、油门锁定、油门曲线、差动设置、平衡设置、陀螺仪设置、调速器、副翼到方向舵混控、升降舵到襟翼混控、方向舵到副翼/升降舵混控、襟翼系统、副翼到襟翼混控、程式混控、舵机监视器、失控保护、传感器视图、教练功能、计时器等21项指标。

3.1 逆转设置

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“逆转设置”按“ENT”键进入“逆转设置”设定界面。



按UP或DN使导航条选中“升降舵”设定项（以升降舵为例），按R或L键，可实现现有正、逆转状态的切换。状态有“常规”和“逆转”两种状态。出厂默认为“常规”。副翼、油门、方向舵、起落架、襟翼、陀螺仪、辅助三、辅助四、辅助五的逆转设置参照升降舵的逆转设置。

完成后，按EXT键退出。

3.2 舵机行程量

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“舵机行程量”按“ENT”键进入“舵机行程量”设定界面。



界面显示某个通道的舵机行程量状态。

以升降舵为例，按UP或DN使导航条选中“升降舵的U”设定项，按R或L键可改变升降舵往上时行程量。调节范围为0.0~150.0%。出厂默认为100.0%。

按UP或DN使导航条选中“升降舵的D”设定项，按R或L键可改变升降舵往下时行程量。调节范围为0.0~150.0%。出厂默认为100.0%。

副翼、油门、方向舵、起落架、襟翼、陀螺仪、辅助三、辅助四、辅助五的舵机行程量设置参照升降舵的舵机行程量设置。完成后，按EXT键退出。

3.3 辅助微调

辅助微调功能可平移舵机中立点。当舵机中立点偏差过大时，建议调整舵机摆杆。如果过分使用辅助微调，可能使舵机超出正常工作范围而致使舵机损坏。

设定：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“辅助微调”按“ENT”键进入“辅助微调”设定界面。



界面显示可调通道的名称和可调节数据项目。按R或L键即可改变舵机中立点。各通道出厂默认值为 0.0%。按UP或DN可选择要设定通道。调节范围如下：

通道名称	调节范围	通道名称	调节范围
升降舵	D62.5%~U62.5%	襟翼	D62.5%~U62.5%
副翼	R62.5%~L62.5%	陀螺仪	-62.5%~+62.5%
油门	L62.5%~H62.5%	辅助三	-62.5%~+62.5%
方向舵	R62.5%~L62.5%	辅助四	-62.5%~+62.5%
起落架	-62.5%~+62.5%	辅助五	-62.5%~+62.5%

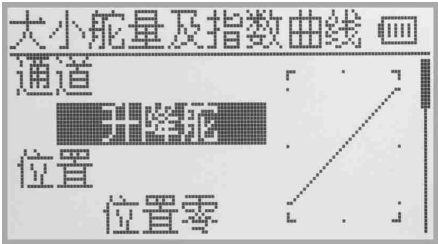
完成后，按EXT键退出。

3.4 大小舵量及指数功能

此功能设定后，可以用D/R开关来分别控制升降舵、副翼、尾舵的动作量大小。设定范围为 0–125%。辅以指数曲线的调整配合，既可以调出适合自己的多种设定。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“大小舵量及指数功能”按“ENT”键进入“大小舵量及指数功能”设定界面。



(1) 通道选择

按UP或DN使导航条选中“通道”设定项，按R或L键可设定通道，有升降舵、副翼、方向舵等通道供选择。

(2) 位置选择

按UP或DN使导航条选中“位置”设定项。

手动时，使用对应的D/R开关来执行D/R和指数功能。此时只有“位置零”、“位置一”有效。以“通道”项的“升降舵”为例，此时，拨动升降舵D/R开关，就可以在已设定的“位置零”、“位置一”之间进行切换。



(3) 大小舵量调整

按UP或DN使导航条选中“大小舵量”设定项，按R或L键可改变数字就可改变所设置“位置”的舵量。同时界面右边的曲线图上会跟着显示变化的曲线。出厂默认为100%。

(4) 指数曲线设定

按UP或DN使导航条选中“指数曲线”设定项，按R或L键可改变数字，就可改变所设置“位置”的舵量输出指数变化量。有±100%和直线三个设定量。同时界面右边的曲线图上会跟着显示变化的曲线。



(3) 大小舵量调整

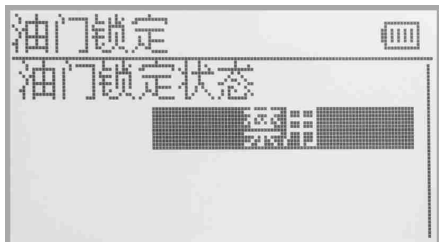


(4) 指数曲线设定

3.5 油门锁定

此功能启用后，可通过设定的油门锁定开关进行切换。油门锁定的设定值为 $-20.0\% \sim 50.0\%$ 。出厂默认为“禁用”。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“油门锁定”按“ENT”键进入“油门锁定”设定界面。



按R或L键启用油门锁定功能。扩展开有油门锁定状态、油门锁定位置、油门锁定开关设定项。

(1) 油门锁定状态有“禁用”和“启用”两个选项。出厂为“禁用”。

(2) “油门锁定位置”设定

在油门锁定界面，按UP或DN使导航条选中“油门锁定位置”设定项，按R或L键改变数据，最小值是 -20.0% ；最大值是 $+50.0\%$ 。

(3) “油门开关”设定

此项不可设定，出厂默认为“RUDD D/R开关”，同时在状态项显示开关的当前状态。在油门锁定开关RUDD D/R处于开时，油门被锁定在“油门锁定位置”所设置的位置。将油门锁定开关HOLD关闭后，油门锁定状态解除。完成后，EXT键退出。

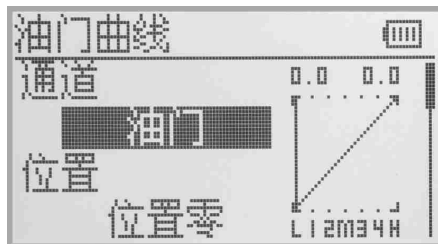
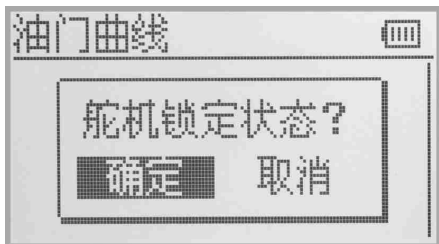


3.6 油门曲线

油门曲线采用7点调节。

设定如下：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“油门曲线”按“ENT”键进入“油门曲线”设定界面，同时会弹出“舵机锁定状态？”的询问对话框。如选“确定”，所有舵机将锁定在当前位置；如选“取消”将不会锁定舵机工作状态。



(1) 通道

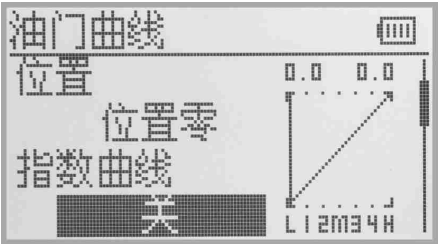
此项默认为油门，不可设定。

(2) 位置

在油门曲线设定界面，按UP或DN使导航条选中“位置”项目设定项。按R或L键可选项有位置零和位置一。

(3) 指数曲线设定

在油门曲线界面按UP或DN使导航条选中“指数曲线”设定项，按R或L键可设定指数功能“关”和“开”。如选“开”，可使油门曲线变化圆滑自然。如不使用，选择“关”，此时曲线将呈直线变化。

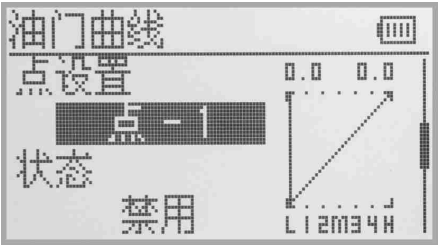
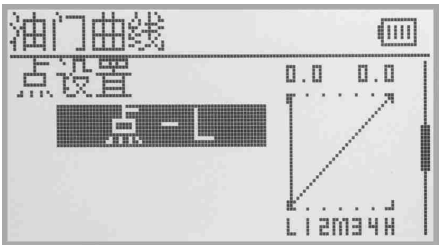


(4) 曲线设置

包括“曲线点设置”和“输出”两项。

(4.1) 曲线点设置

在油门曲线界面按UP或DN使导航条选中“点设置”设定项，按L键扩展开有点的选项；按R或L键可选曲线点有“点-L”、“点-1”、“点-2”、“点-M”、“点-3”、“点-4”、“点-H”7个点。

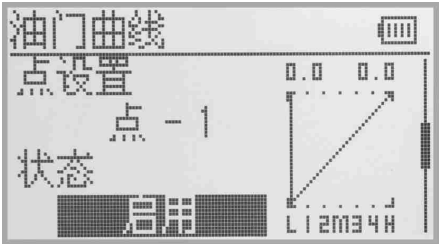


(4.2) 状态设置

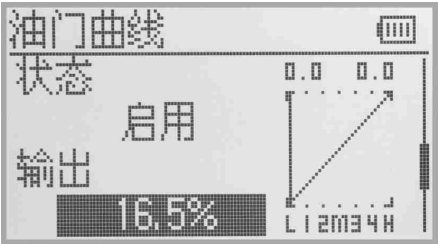
上面步骤选好要设定曲线点后，按UP或DN使导航条选中“状态”设定项，按R或L键可设定曲线点“禁用”或“启用”。如无需更改上面点的数据，选“禁用”（出厂默认为“禁用”）；如需更改上面点的数据，选“启用”。

(4.3) 输出设置

上面步骤状态启用后扩展有“输出”项目出现，按UP或DN使导航条选中“输出”设定项。按R或L键修改输出数据，最小值为0.0%；最大值为100.0%。右边曲线会跟着变化。



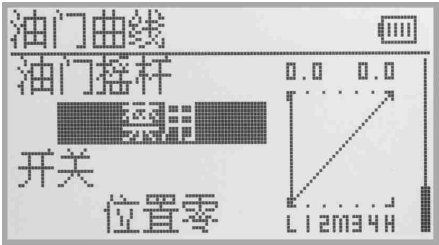
(4.2) 状态设置



(4.3) 输出设置

(4.4) 油门摇杆设定

设定数据后可通过油门摇杆自动切换位置一、位置零，所设数据为油门摇杆位置也是切换点。

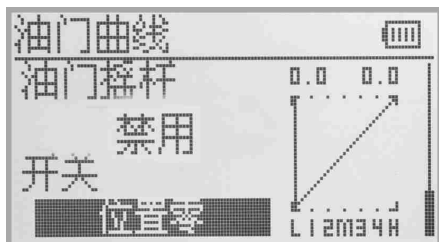


油门摇杆设定：按UP或DN使导航条选中“油门摇杆”设定项，按R键可加大设定数据，最大值为100%；按L键可减小数据，最小值为0%。

(4.5) 开关选择

在禁用油门摇杆切换位置下，可设定开关来切换位置零、位置一。

按UP或DN使导航条选中“开关”设定项，按ENT键进入可用开关选项界面，按UP或DN使导航条选中要设定开关项。按ENT键确认，使其左边符号由“0”变为“1”。如果同时选用两个或以上开关控制时，需选逻辑与，使其左边符号由“0”变为“1”。



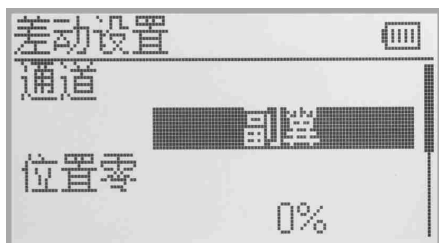
完成后，按EXT键退出。

3.7 差动设置

使用此功能时，需在在“模型菜单”中的“机翼类型”选择襟副翼、三角翼或四副翼才能有效。参见“2.11机翼类型”。

(1) 副翼差动设置

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“差动设置”按“ENT”键进入“差动设置”设定界面。

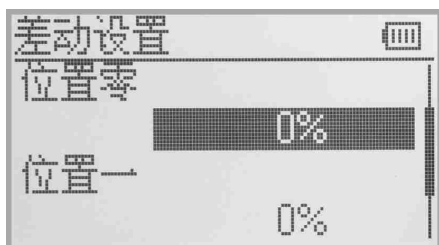


使用此功能时必须左、右副翼上装上舵机。在“模型菜单”中的“机翼类型”选择了襟副翼、三角翼、四副翼（参见“2.11机翼类型”）会出现如左图界面：

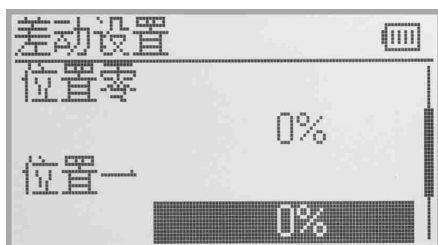
(1.1)通道：通道项显示为当前设定通道“副翼”，系统默认不可设定。

(1.2)位置零数据设定：按UP或DN使导航条选中“位置零”设定项，按R键差动量会增大；按L键差动量会减小。调节差动量范围为 $\pm 100\%$ 。

(1.3)位置一数据设定：按UP或DN使导航条选中“位置一”设定项，按R键差动量会增大；按L键差动量会减小。调节差动量范围为 $\pm 100\%$ 。



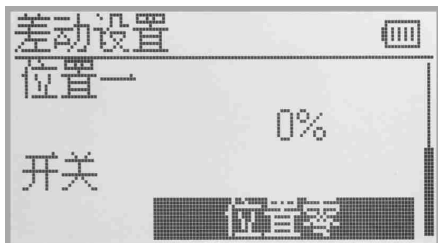
(1.2)位置零数据设定



(1.3)位置一数据设定

(1.4)开关选择：差动在使用时，可通过设定开关来切换。

按UP或DN使导航条选中“开关”设定项，按ENT键进入可用开关选项界面，按UP或DN使导航条选中要设定开关项。按ENT键确认，使其左边符号由“0”变为“1”。如果同时选用两个或以上开关控制时，需选逻辑与，使其左边符号由“0”变为“1”。



设定完成后，按EXT键退出。

(2) 方向舵差动设置

如果要使用此功能，必须在“模型菜单”中的“机翼类型”启用“V型尾翼菜单”（参见“2.11机翼类型”），将出现如下界面：

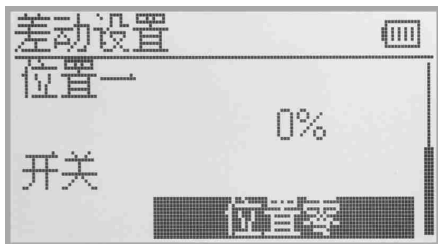


(2.1)位置零数据设定：按UP或DN使导航条选中“位置零”设定项，按R键差动量会增大；按L键差动量会减小。调节差动量范围为 $\pm 100\%$ 。

(2.2)位置一数据设定：按UP或DN使导航条选中“位置一”设定项，按R键差动量会增大；按L键差动量会减小。调节差动量范围为 $\pm 100\%$ 。

(2.3)开关选择：差动在使用时，可通过设定开关来切换。

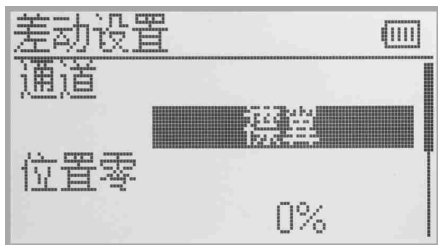
按UP或DN使导航条选中“开关”设定项，按ENT键进入可用开关选项界面，按UP或DN使导航条选中要设定开关项。按ENT键确认，使其左边符号由“0”变为“1”。如果同时选用两个或以上开关控制时，需选逻辑与，使其左边符号由“0”变为“1”。



设定完成后，按EXT键退出。

(3) 襟翼差动

使用此功能时，必须在“模型菜单”中的“机翼类型”启用襟翼双通道功能才能激活。

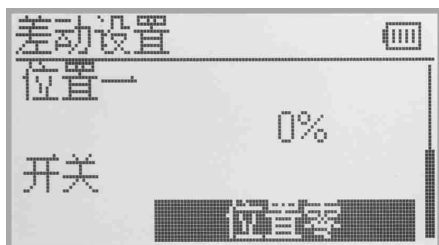


(3.1)位置零数据设定：按UP或DN使导航条选中“位置零”设定项，按R键差动量会增大；按L键差动量会减小。调节差动量范围为 $\pm 100\%$ 。

(3.2)位置一数据设定：按UP或DN使导航条选中“位置一”设定项，按R键差动量会增大；按L键差动量会减小。调节差动量范围为 $\pm 100\%$ 。

(3.3)开关选择：差动在使用时，可通过设定开关来切换。

按UP或DN使导航条选中“开关”设定项，按ENT键进入可用开关选项界面，按UP或DN使导航条选中要设定开关项。按ENT键确认，使其左边符号由“0”变为“1”。如果同时选用两个或以上开关控制时，需选逻辑与，使其左边符号由“0”变为“1”。



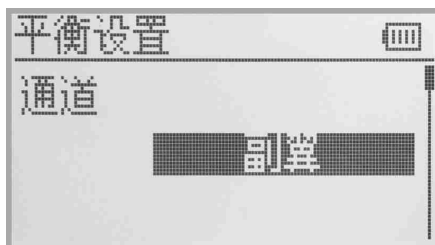
设定完成后，按EXT键退出。

3.8 平衡设置

此功能同时使用的双通道输出的两个舵机的参数得以调整。使用此功能时，必须在“模型菜单”中的“机翼类型”选择并启用了襟副翼，三角翼，四副翼，或V型尾翼才能使用(参见“2.11 机翼类型”)。

设置方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“平衡设置”按“ENT”键进入“平衡设置”设定界面。

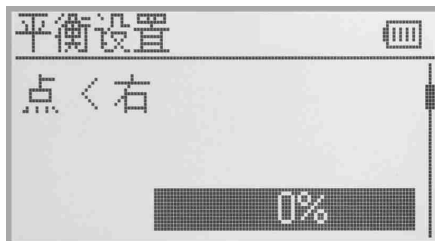


(1) 通道

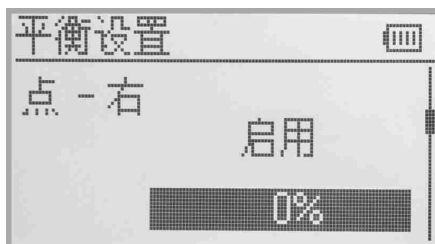
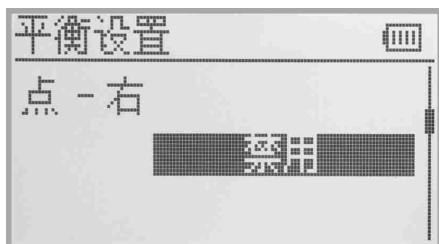
通道项显示为当前设定通道“副翼”，系统默认不可设定。

(2) 点参数调节

点<右设置：按UP或DN使导航条选中“点<右”设定项。如要调整数据，按L键调整数据（不改变时数值为0%），数值会显示负值，表示修正方向是向下的；按R键调整数据（不改变时数值为0%），数值会显示正值，表示修正方向是向上的。调整范围是±100%。



点-右设置：按UP或DN使导航条选中“点-右”设定项。按R或L键有禁用和启用两选项。如要设定，选启用，扩展开有数据调整项。按UP或DN使导航条选中“0%”设定项，按L键调整数据（不改变时数值为0%），数值会显示负值，表示修正方向是向下的；按R键调整数据（不改变时数值为0%），数值会显示正值，表示修正方向是向上的。调整范围是±100%。



按UP或DN键，还有“点-1”、“点-2”、“点-3”、“点-左”、“点>左”点的设置，参照以上方法设定。

设定完成后，按EXT键退出。

3.9 陀螺仪设置

此项功能可提供陀螺仪的感度调节，可采用“D/R开关”、“飞行模式开关”进行手动切换，也可通过“飞行模式”自动切换不同感度值(需启用飞行模式才能激活自动设置，参考“2.9配置选择”)。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“陀螺仪设置”按“ENT”键进入“陀螺仪设置”设定界面，如下图：



(1) 手动设定方法

(1.1)手动设置：在陀螺仪设置界面，按UP或DN使导航条选中“模式”项目设定项，按R或L键可选项有“手动设置”和“自动设置”两个选项(需启用飞行模式才能激活自动设置，参考“2.9配置选择”)。选择“手动设置”项。

(1.2)通道：出厂默认通道为“辅助二”。如果要更改为其他通道控制，可在“配置输出”项中进行选择（参见“2.10配置输出”）。

(1.3)开关选择：在陀螺仪设置界面，按UP或DN使导航条选中“开关”项目设定项，按R或L键可选项有“FMOD开关”、“MIX开关”、“ELEV D/R”、“AILE D/R”、“RUDD D/R”、GEAR开关等六个开关选项。选择想要手动控制的开关。

(1.4)感度设定：如开关选择为三档开关，有“位置零”、“位置一”和“位置二”等三档次，可分别设定他们的感度值。如开关选择为二档开关，只有“位置零”和“位置一”二档次，可分别设定他们的感度值。



(1.4.1)状态：拨动已选用陀螺仪控制开关，状态项会显示当前开关状态的位置。

(1.4.2)位置零：按UP或DN使导航条选中“位置零”项目设定项，按R或L键可分别增加或减小数值。如所使用的陀螺仪有“NOR”和“AVCS”两种模式，数值低于50.0%时，为NOR模式。数值越低，陀螺仪感度越大。出厂默认值为50.0%。

(1.4.3)“位置一”、“位置二”的设置方法同上。

(2) 自动设定方法

(2.1)自动设置：在陀螺仪设置界面，按UP或DN使导航条选中“模式”项目设定项，按R或L键可选项有“手动设置”和“自动设置”两个选项。选择“自动设置”项。



(2.2)通道：出厂默认通道为“辅助二”。如果要更改为其他通道控制，可在“配置输出”项中进行选择（参考“2.10配置输出”）。

(2.3)开关：在自动设置中此项不可用。

(2.4)状态：拨动飞行模式或油门锁定开关，状态项会显示当前飞行模式位置。有“飞行模式零”、“飞行模式一”、“飞行模式二”、“油门锁定”等项。“油门锁定”需启用才有效(参考“3.5油门锁定”)。

(2.5)飞行模式零：按UP或DN使导航条选中“飞行模式零”项目设定项，按R或L键可分别增加或减小数值。如所使用的陀螺仪有“NOR”和“AVCS”两种模式，数值低于50.0%时，为NOR模式。数值越低，陀螺仪感度越大。出厂默认值为50.0%。



(2.6)“飞行模式一”、“飞行模式二”、“油门锁定”的设置方法参照“飞行模式零”。

设置完成后，按EXT键退出。

3.10 调速器

此功能设定需在“配置输出项”设定后，才能激活使用（参考“2.10 配置输出”）。在各飞行模式中分别设定调速器的控制量。如果要设定转速，请在调速器上设定。遥控器调速器上的数值只供参考的百分比例，实际转速以调速器上为准。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“调速器”按“ENT”键进入“调速器”设定界面。



界面上会显示状态和通道，按UP或DN键还有“飞行模式零”、“飞行模式一”、“飞行模式二”、“油门锁定”等项。

(1) 状态

拨动飞行模式或油门锁定开关，状态项会显示当前飞行模式位置。有“飞行模式零”、“飞行模式一”、“飞行模式二”、“油门锁定”等项。“油门锁定”需启用才能有效（参考“3.5油门锁定”）。

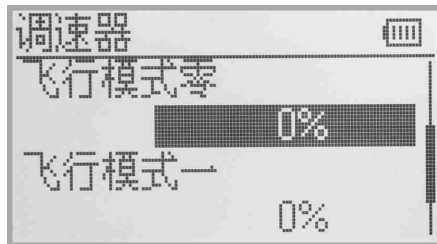
(2) 通道：显示在“2.10配置输出”中已设定通道（参考“2.10配置输出”）。

(3) 飞行模式零

按UP或DN使导航条选中“飞行模式零”项目设定项，按R或L键可分别增加或减小数值。出厂默认值为0%。可调范围为 $\pm 125\%$ 。

(4)“飞行模式一”、“飞行模式二”、“油门锁定”等项的设置方法参照“飞行模式零”。

设置完成后，按EXT键退出。

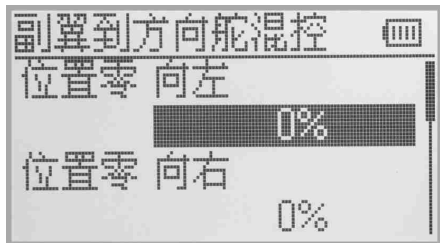


3.11 副翼到方向舵混控

此功能设定，可执行操作副翼时对方向舵的混控，可设定开关切换。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“副翼到方向舵混控”按“ENT”键进入“副翼到方向舵混控器”设定界面。



(1) 位置零向左设置

按UP或DN使导航条选中“位置零向左”项目条设定项，按R或L键改变数值，可改变副翼摇杆推向左边时，对方向舵的混控量。通过改变数值前面的“+”或“-”，可改变混控方向。混控值可调范围为 $\pm 125\%$ 。

(2) 位置零向右设置

按UP或DN使导航条选中“位置零向右”项目条设定项，按R或L键改变数值，可改变副翼摇杆推向右边时，对方向舵的混控量。通过改变数值前面的“+”或“-”，可改变混控方向。混控值可调范围为 $\pm 125\%$ 。

(3) 位置一设置，参考“位置零”设置。

(4) 油门摇杆设置

可通过油门摇杆位置来连动位置一或位置零的切换。按UP或DN使导航条选中“油门摇杆”项目设定项，按R或L键改变数值或禁用。改变数值可设定摇杆位置。默认设置为“禁止”，可调范围为0.0~100.0%。

(5) 开关设置

开关项会显示当前开关位置。按UP或DN使导航条选中“开关”设定项，按ENT键进入可用开关选项界面，按UP或DN使导航条选中要设定开关项。按ENT键确认，使其左边符号由“0”变为“1”。如果同时选用两个或以上开关控制时，需选逻辑与，使其左边符号由“0”变为“1”。



完成后，按EXT键退出。

3.12 升降舵到襟翼混控

此功能设定可执行操作升降舵时对襟翼的混控，可设定开关切换。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“升降舵到襟翼混控”按“ENT”键进入“升降舵到襟翼混控”设定界面。



(1) 位置零向上设置

按UP或DN使导航条选中“位置零向上”项目设定项，按R或L键改变数值，可改变升降舵摇杆向上推时，对方向舵的混控量。通过改变数值前面的“+”或“-”，可改变混控方向。混控值可调范围为 $\pm 125\%$ 。

(2) 位置零向下设置

按UP或DN使导航条选中“位置零向下”项目条设定项，按R或L键改变数值，可改变升降舵摇杆向下推时，对方向舵的混控量。通过改变数值前面的“+”或“-”，可改变混控方向。混控值可调范围为 $\pm 125\%$ 。

(3) 位置一设置，参考“位置零”设置。

(4) 油门摇杆设置

可通过油门摇杆位置来连动位置一或位置零的切换。按UP或DN使导航条选中“油门摇杆”项目条设定项，按R或L键改变数值或禁用。改变数值可设定摇杆位置。默认设置为“禁止”，可调范围为0.0~100.0%。

(5) 开关设置

开关项会显示当前开关位置。按UP或DN使导航条选中“开关”设定项，按ENT键进入可用开关选项界面，按UP或DN使导航条选中要设定开关项。按ENT键确认，使其左边符号由“0”变为“1”。如果同时选用两个或以上开关控制时，需选逻辑与，使其左边符号由“0”变为“1”。



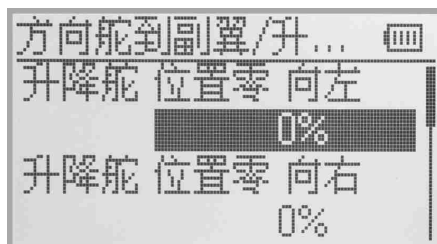
完成后，按EXT键退出。

3.13 方向舵到副翼/升降舵混控

此功能是在操作方向舵摇杆时对副翼和升降舵的混控，可以消除操作方向舵时造成的抖动和左右摇摆。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“方向舵到副翼/升降舵混控”按“ENT”键进入“方向舵到副翼/升降舵混控”设定界面。



(1) 升降舵设置

(1.1) 升降舵位置零向左设置

按UP或DN使导航条选中“升降舵位置零向左设置”项目条设定项，按R或L键改变数值，可改变操作方向舵摇杆向左推时升降舵的混控量大小。通过改变数值前的“+”、“-”，可改变升降舵的混控方向。调节范围为 $\pm 125\%$ 。

(1.2) 升降舵位置零向右设置

按UP或DN使导航条选中“升降舵位置零向右设置”项目条设定项，按R或L键改变数值，可改变操作方向舵摇杆向右推时升降舵的混控量大小。通过改变数值前的“+”、“-”，可改变升降舵的混控方向。调节范围为 $\pm 125\%$ 。

(1.3) 升降舵位置一设置：参考上面“1.1升降舵位置零”设置。

(2) 副翼设置

(2.1)位置零设置：参考上面“1.1升降舵位置零”设置。

(2.2)位置一设置：参考上面“1.1升降舵位置零”设置。

(3) 油门摇杆设置

可通过油门摇杆位置来连动位置一或位置零的切换。按UP或DN使导航条选中“油门摇杆”项目条设定项，按R或L键改变数值或禁用。改变数值可设定摇杆位置。默认设置为“禁止”，可调范围为0.0~100.0%。

(4) 开关设置

开关项会显示当前开关位置。按UP或DN使导航条选中“开关”设定项，按ENT键进入可用开关选项界面，按UP或DN使导航条选中要设定开关项。按ENT键确认，使其左边符号由“0”变为“1”。如果同时选用两个或以上开关控制时，需选逻辑与，使其左边符号由“0”变为“1”。



完成后，按EXT键退出。

3.14 襟翼系统

此功能对升降舵有修正作用，通过3档襟翼控制开关可设定3种升降舵状态和3种襟翼状态。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“襟翼系统”按“ENT”键进入“襟翼系统”设定界面。



(1) 升降舵设定

有“0:常规”、“1:置中”、“2:着陆”三种开关状态设定。

(1.1) 升降舵0:常规：按UP或DN使导航条选中“升降舵0:常规”设定项，按R或L键可改变升降舵的混控值。通过改变数值前面的U或D，可改变混控的方向。出厂默认为0%，可调范围为U125%~D125%。

(1.2) 1：置中位置：参考上面“1.1升降舵0:常规”设定。

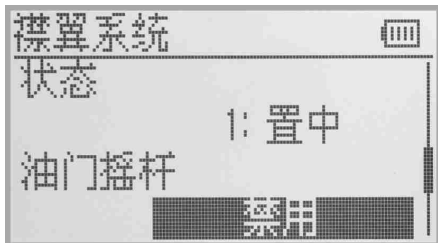
(1.3) 2：着陆位置：参考上面“1.1升降舵0:常规”设定。

(2) 襟翼设定：参考上面“(1)升降舵”设定。

(3) 状态：按UP或DN使导航条选中“状态”项，拨动襟翼开关(参考2.9配置选择)会显示当前位置。

(4) 自动登陆设定

(4.1) 油门摇杆设定：按UP或DN使导航条选中“油门摇杆”设定项，按R或L键改变数值或禁用。改变数值可设定摇杆位置。默认设置为“禁止”，可调范围为0.0~100.0%。



(4.2) 飞行模式零设定：自动登陆，可设定在某一飞行模式下作自动切换。在进行此项操作时，必须在“模型菜单”中的“机翼类型”作相关的翼型设置。参见“2.11机翼类型”。



按UP或DN使导航条选中“飞行模式零”设定项，按R或L键会有“开关”、“0:常规”、“1:置中”、“2:着陆”。如果选用“开关”，就是手动控制；如要自动控制需选择飞行模式开关位置。

(4.3) 飞行模式一设定：参考上面“(4.2)飞行模式零设定”。

(4.4) 飞行模式二设定：参考上面“(4.2)飞行模式零设定”。

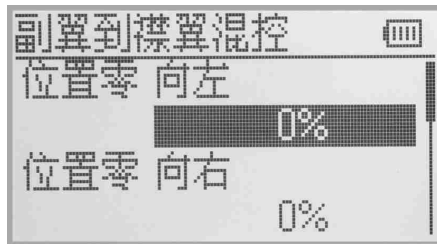
完成后，按EXT键退出。

3.15 副翼到襟翼混控

此功能设定可执行操作副翼时对襟翼的混控，可设定开关切换。此功能项需在“模型菜单”中的“机翼类型”中启用襟翼双通道（参见“2.11 机翼类型”）才能激活。

设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“副翼到襟翼混控”按“ENT”键进入“副翼到襟翼混控”设定界面。



(1) 位置零向左设置

按UP或DN使导航条选中“位置零向左”设定项，按R或L键改变数值，可改变副翼摇杆推向左边时对襟翼的混控量，使数值前面变为“+”或“-”可改变混控方向。混控值可调范围为 $\pm 125\%$ 。

(2) 位置零向右设置

按UP或DN使导航条选中“位置零向右”设定项，按R或L键改变数值，可改变副翼摇杆推向右边时对襟翼的混控量，使数值前面变为“+”或“-”可改变混控方向。混控值可调范围为 $\pm 125\%$ 。

(3) 位置零向左设置：参考上面“(1)位置零向左设置设定”。

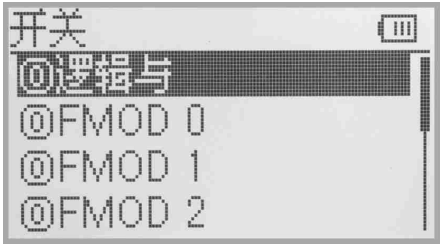
(4) 位置零向右设置：参考上面“(2)位置零向右设置设定”。

(5) 油门摇杆设置

可通过油门摇杆位置来连动位置一或位置零的切换。按UP或DN使导航条选中“油门摇杆”设定项，按R或L键改变数值或禁用。改变数值可设定摇杆位置。默认设置为“禁止”，可调范围为0.0~100.0%。

(6) 开关设置

开关项会显示当前开关位置。按UP或DN使导航条选中“开关”设定项，按ENT键进入可用开关选项界面，按UP或DN使导航条选中要设定开关项。按ENT键确认，使其左边符号由“0”变为“1”。如果同时选用两个或以上开关控制时，需选逻辑与，使其左边符号由“0”变为“1”。



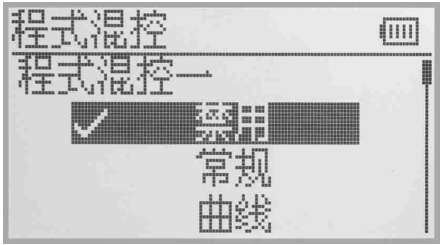
完成后，按EXT键退出。

3.16 程式混控

此功能共有8组程序混控，可自由设定想要混控的通道及其混控数值。

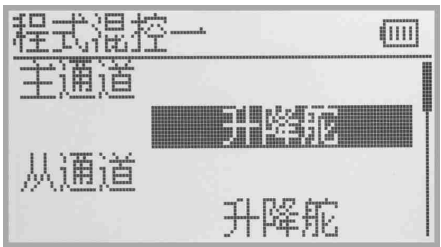
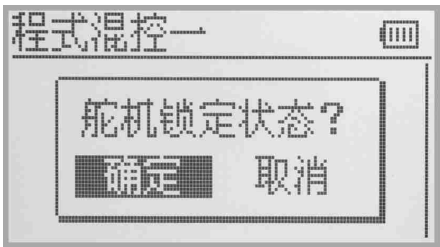
设定方法：

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“程式混控”按“ENT”键进入“程式混控”设定界面，界面呈现“程式混控一”及可设定项状态有“禁用”、“常规”、“曲线”等设定项，出厂默认为“禁用”。下面以“程式混控一”为例。



(1) “程式混控”之“常规”设定

按UP或DN使导航条选中“常规”设定项目，按ENT键，弹出“舵机锁定状态？”的对话框。如选“确定”，所有舵机将锁定在当前位置；如选“取消”，将不会锁定舵机工作状态。选定后按ENT键进入“程式混控一”设定界面。

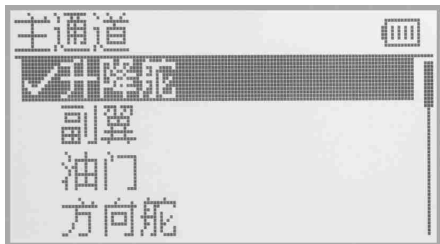


(1.1) 主通道设定

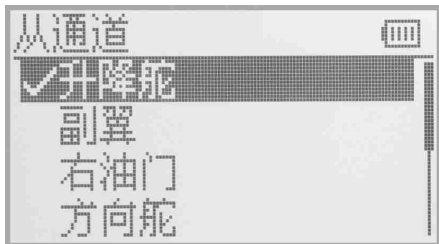
按UP或DN使导航条选中“主通道”设定项目，按ENT键进入主通道设定界面。按UP或DN使导航条选中需设定主通道名称，按ENT键确认使选中主通道名称前打上“√”标识，按EXT键返回程式混控一界面。

(1.2) 从通道设定

按UP或DN使导航条选中“从通道”设定项目，按ENT键进入从通道设定界面。按UP或DN使导航条选中需设定为从通道的名称，按ENT键确认使选中从通道名称前打上“√”标识，按EXT键返回程式混控一界面。

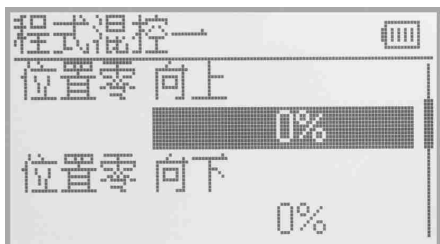


(1.1)主通道设定



(1.2)从通道设定

(1.3)增益量设定：以升降舵为主通道说明。



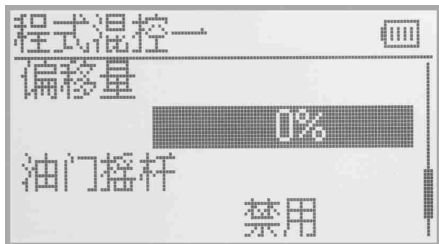
(1.3.1)位置零向上:升降舵摇杆往上推时的混控量设定。按UP或DN使导航条选中“位置零向上”设定项目，按R键，可加大混控量；按L键，可减小混控量。如果混控方向反了，可通过改变数据前的+、一号进行反向。可调数值为 $\pm 125\%$ 。

(1.3.2)位置零向下:升降舵摇杆往下推时的混控量设定。按UP或DN使导航条选中“位置零向下”设定项目，按R键，可增大混控量；按L键，可减小混控量。如果混控方向反了，可通过改变数据前的+、一号进行反向。可调数值为 $\pm 125\%$ 。

(1.3.3)位置一向上设定参照(1.3.1)位置零向上设定。

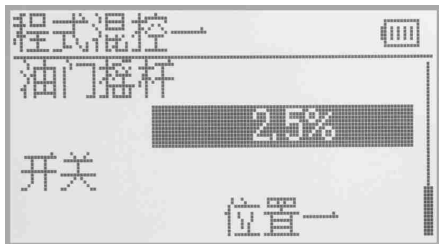
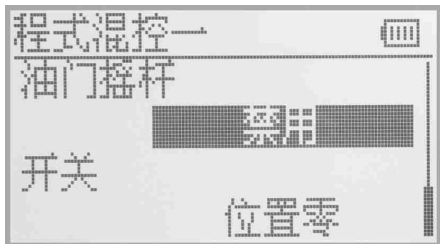
(1.3.4)位置一向下设定参照(1.3.2)位置零向下设定。

(1.3.5)偏移量设定：此功能设定，可以使“从通道”通过相应的波动开关以某一点位置作为起始点，进行混控。按UP或DN使导航条选中“偏移量”设定项目，按R键可加大混控量；按L键可减小混控量。如果偏移方向反了，可通过改数据前的+、一号进行反向。可调数值为 $\pm 100\%$ 。



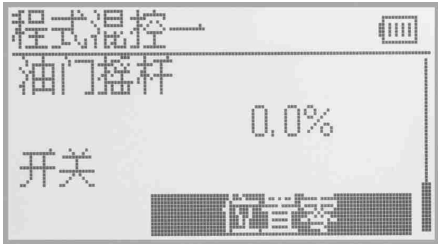
(1.4) 油门摇杆

按UP或DN使导航条选中“油门摇杆”设定项，按R或L键改变数值或禁用。改变数值可设定摇杆位置。默认设置为“禁止”，可调范围为0.0~100.0%。



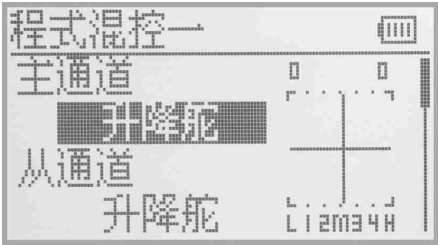
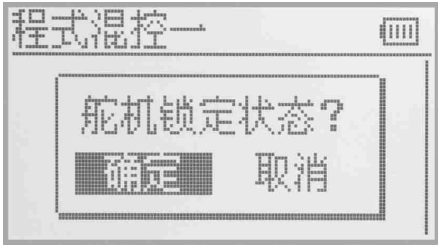
(1.5) 开关选择

按UP或DN使导航条选中“开关”设定项，按ENT键进入可用开关选项界面，按UP或DN使导航条选中要设定开关项。按ENT键确认，使其左边符号由“0”变为“1”。如果同时选用两个或以上开关控制时，需选逻辑与，使其左边符号由“0”变为“1”。



(2) “程式混控”之“曲线”项设定

在“程式混控”界面按UP或DN使导航条选中“曲线”设定项目，按ENT键，弹出“舵机锁定状态？”的对话框。如选“确定”，所有舵机将锁定在当前位置；如选“取消”，将不会锁定舵机工作状态。选定后按ENT键进入“程式混控一”设定界面。界面显示有设定项及曲线图。

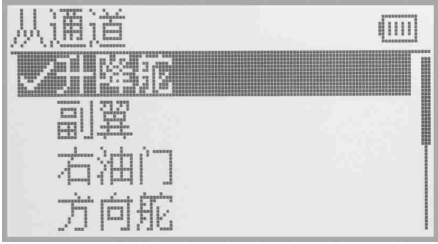
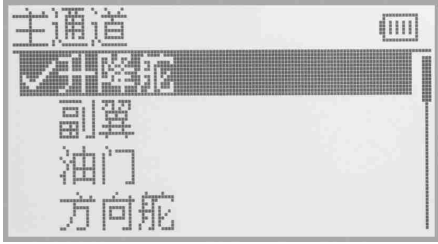


(2.1) 主通道设定

按UP或DN使导航条选中“主通道”设定项目，按ENT键进入主通道设定界面。按UP或DN使导航条选中需设定主通道名称，按ENT键确认使选中主通道名称前打上“✓”标识，按EXT键返回程式混控一界面。

(2.2) 从通道设定

按UP或DN使导航条选中“从通道”设定项目，按ENT键进入从通道设定界面。按UP或DN使导航条选中需设定为从通道的名称，按ENT键确认使选中从通道名称前打上“✓”标识，按EXT键返回程式混控一界面。



(2.1)主通道设定

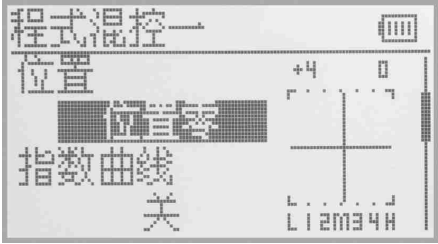
(2.2)从通道设定

(2.3) 位置

有两种位置选用，即位置零和位置一。按UP或DN使导航条选中“位置”设定项目，按R或L键选择位置零或位置一选项。

(2.4) 指数曲线

按UP或DN使导航条选中“指数曲线”设定项目，按R或L键有“关”和“开”两个选项。如选择“开”，可使螺距曲线变圆滑；如不使用，选择“关”。



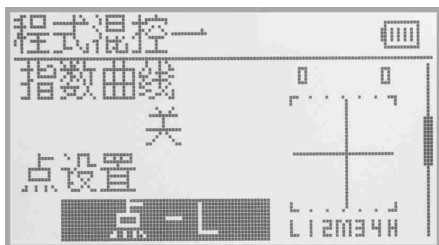
(2.3) 位置

(2.5) 点设置

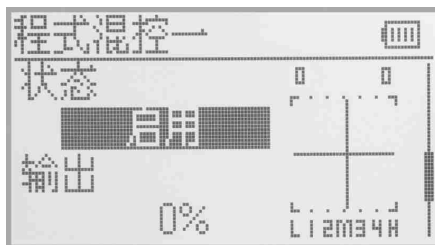
按UP或DN使导航条选中“曲线点”设定项目，按R或L键可设定曲线点选项有“点-L”、“点-1”、“点-2”、“点-M”、“点-3”、“点-4”、“点-H”有7个点选项，选择要调整数据的点。

(2.6) 状态设置

(点选择“点-L”和“点-H”无状态菜单项显示) 选择要调整数据的点后，按UP或DN使导航条选中“状态”设定项目，按R或L键有“禁用”和“启用”两个选项。如果不想更改上面点的数据，选择“禁用”(出厂默认为“禁用”)。



(2.5) 点设置



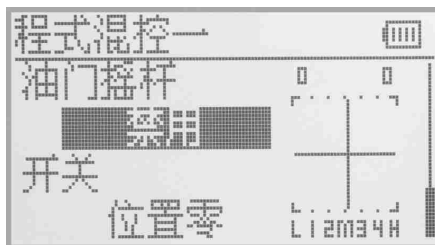
(2.6) 状态设置

(2.7) 输出设置

当状态设定为启用时，有输出项出现。按UP或DN使导航条选中“输出”设定项目，按R键，加大点的输出数据，最大值为+100%；按L键，减小点的输出数据，最小值为-100%；如果混控方向反了，通过调整数据前的+、一号进行反向。同时右图曲图上曲线会跟着变化。

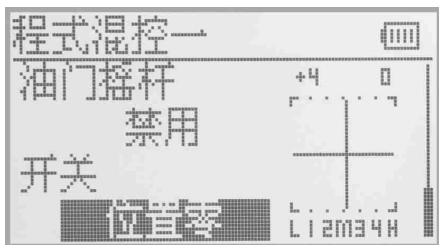
(2.8) 油门摇杆

按UP或DN使导航条选中“油门摇杆”设定项，按R或L键改变数值或禁用。改变数值可设定摇杆位置。默认设置为“禁止”，可调范围为0.0~100.0%。



(2.9) 开关选择

按UP或DN使导航条选中“开关”设定项，按ENT键进入可用开关选项界面，按UP或DN使导航条选中要设定开关项。按ENT键确认，使其左边符号由“0”变为“1”。如果同时选用两个或以上开关控制时，需选逻辑与，使其左边符号由“0”变为“1”。



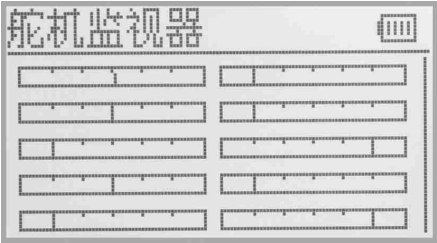
完成后，EXT键返回程式混控界面进行其它设定，或再次按EXT键退出。

3.17 舵机监视器

此功能可显示所有通道输出的当前变化状态及位置，可检查各通道的工作状态。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“舵机监视器”按“ENT”键进入“舵机监视器”界面，即可查看各通道工作及通道输出状态。

完成后，按EXT键退出。



3.18 失控保护

在遥控信号出现异常的情况下，有两种状态选用：一是锁定失控时的最后收到的动作数据；二是预设好失控时执行预设数据；出厂默认为“舵机保持”。

在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“失控保护”按ENT键进入“失控保护”界面，以升降舵为例说明。

在“失控保护”界面，按UP或DN选中“升降舵”设定项，按R或L键使“舵机保持”项目改为“失控保护”（如要“舵机保持”，可不用设定。），在界面下边扩展有一个数据设定项目。按UP或DN选中“0%”，按R或L键可改变以舵机中立点为中心的两边的位置量，可设定数值各为125%，数值在“0%”时为舵机中立点位置。



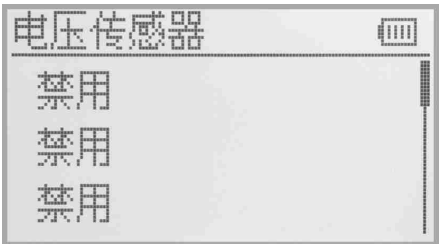
其它通道的设定方法与上同。完成后，按EXT键退出。

注意：设定完成后，务必检查测试失控后的动作是否能正常执行；特别是失控后油门全开是很危险的动作，以免出现异常而造成不必要的损失。

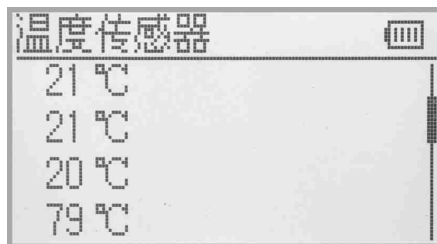
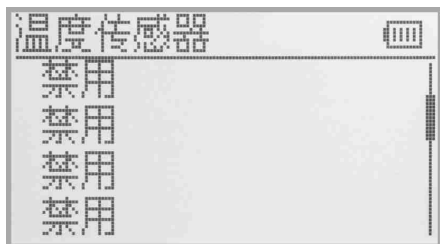
3.19 传感器视图

设定方法：在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“传感器视图”按ENT键进入“传感器视图”界面，如下图。如各传感器未连接上，遥测信号丢失视图对应显示为“禁用”；如均正常视图就会显示各遥测收到的数据

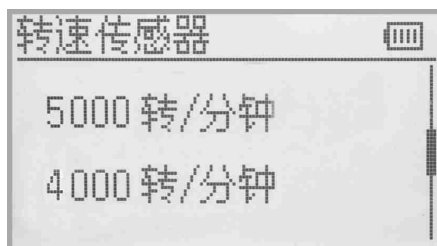
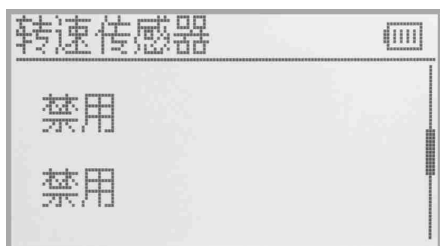
(1)电压传感器：显示3路遥测电压值；



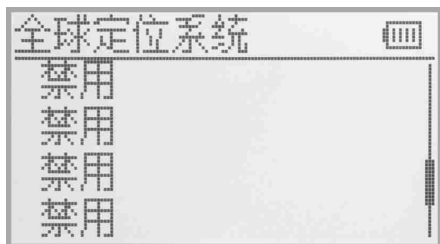
(2)温度传感器:按UP或DN转到温度传感器，显示4路遥测温度值；



(3)转速传感器:按UP或DN转到转速传感器，显示2路遥测转速值；



(4)全球定位系统:按UP或DN转到全球定位系统，显示遥测点当地年月日及时间、经度、纬度、高度和平移速度。



3.20 教练功能

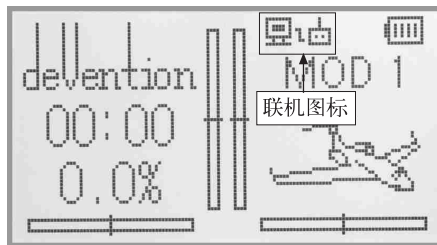
两台DEVO-10遥控器可实现教练功能，以满足初学者的学习需要。设定方法如下：

(1) 资料拷贝

首先，利用两台DEVO-10的无线拷贝功能，把主控上的模型资料拷贝到学员机上，以保证两台遥控器的模型参数一致。拷贝方法参见第二部分直升机的“2.4 模型无线拷贝”。然后进行下面的步骤。

(2) 连接

把教练线插入学员遥控器背面的DSC插孔。打开学员遥控器电源开关，会在开机画面显示联机图标，如右图所示。调出学员遥控器的模型资料。

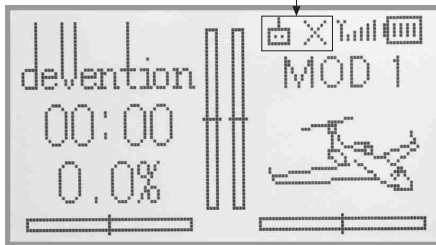


联机显示

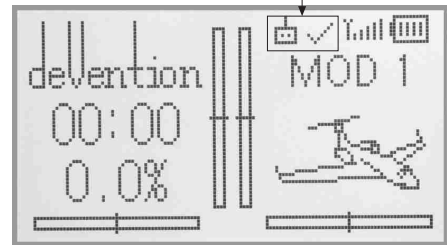
把教练遥控器电源开关打开，调出学员模型的资料，并和被控模型对好码，试飞正常后关闭遥控器。再把教练线插入教练机遥控器背面的DSC插孔，打开教练遥控器电源。在开机画面也会出现一个开机图标。



教练状态显示：未开教练开关时显示X



教练状态显示：打开教练开关时显示✓



教练机图标

教练状态显示：教练开关关时显示为“X”，此时模型由学员停止控制，由教练控制；教练开关开时显示为“✓”，此时模型由学员控制，教练停止控制。

(3) 使用方法

教练切换键出厂默认为“右微调”位于遥控器的右上方，也可根据习惯设定为左微调。如下图所示。

在飞行中，教练如果往前推“右微调”键，教练联机界面图标显示成“✓”，表示教练已经将控制权移交学员操作。如果教练将“右微调”键再推一次，教练机界面图标显示为“X”，表示教练从学员手中收回操控权，由教练操作。



(4) 教练功能通道设定

通过对教练机功能通道的设定，学员可获得全部或者部分指定通道功能的操控权。下面是设定方法：在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“教练功能”按“ENT”键进入“教练功能”设定界面，会显示可供使用的教练开关及可供选用通道。



完成后按EXT键退出。

教练开关选择：按UP或DN使导航条在开关项；按R或L键选择要用的开关。选项有右微调和左微调，出厂默认为右微调。

通道选择：按UP或DN使导航条在设定通道项；按R或L键使“禁用”变为“启用”。出厂默认为禁用。

3.22 计时器

计时器共有两组，可分为码表计时器和倒数计时器。

设定方法：在主界面按“ENT”键进入“主菜单”；按UP或DN使导航条选中“功能菜单”。按“ENT”键进入“功能菜单”；按UP或DN选中“计时器”按“ENT”键进入“计时器”设定界面。出厂默认为码表计时器，码表计时器最大范围为0—59：59（59分59秒）。



(1) 倒数计时器

按R或L键选择“倒数计时器”同时扩展有设置时间项，按UP或DN键使导航条选中“设置时间”的设定项。按R或L键可设定倒数计时时间，可设定倒计时的时间范围为00：05—59：55。



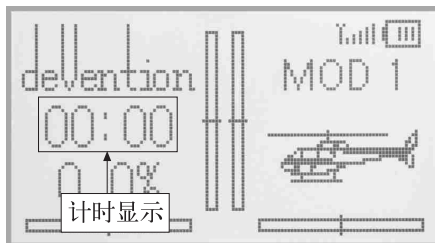
(2) 开关选择

按UP或DN使黑色条选中“开关”设定项，有“禁用和可选用开关项”，如需选用开关，按L键或R键。可选用开关有FMOD1、2、FMOD2、MIX1、2、MIX2、ELEV D/R、AILE D/R、RUDD D/R、GEAR开关、SPS0 开关、SPS1开关、SPS2开关、SPS3开关。其中SPS0 开关、SPS1

开关、SPS2开关、SPS3开关需在“模型菜单”中的“摇杆位置开关”设定后才有效（参见“2.8 摇杆位置开关”）。完成后，按EXT键退出。

(3) 计时使用

在遥控器面板上有UP和DN功能键，需启动计时时在开机界面按UP键一次为开始计时，再按一次UP键暂停计时；按DN键清零。如设定了开关也可用开关控制计时器。计时时间在开机界面显示。如右图：



4.0 升级

此操作通过PC可对软件进行升级，上传/下载配置文件。

进入升级界面：在设备关机状态，按住EXT键，打开电源开关，出现如下图界面：



连接PC升级操作另见软件带的升级操作说明。



地址： 广州市番禺区东涌镇太石工业区

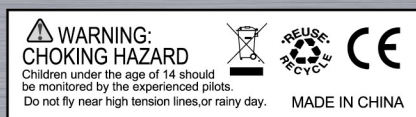
邮编： 511475

电话： (8620) 8491 5115 8491 5116

传真： (8620) 8491 5117

网站： www.walkera.com

邮箱： heli@walkera.com
info@walkera.com



参数如有变化，恕不另行通知！