



RC4GS V3

乐迪电子五通道枪式遥控系统

使用说明书（详细版）

（车/船/机器人）



简介

非常感谢您购买深圳市乐迪电子有限公司生产的5通道车，船用遥控器 RC4GS V3。为了您更好的使用遥控设备，请您仔细阅读使用说明书，我们在编写说明书时尽力使用大家熟悉的名称和提法让初学者读起来轻松易懂。

建议：在您阅读本说明书时，请打开遥控器和接收机并将接收机连接舵机等相关设备，边阅读边操作。您在阅读这些说明时，如遇到困难请查阅本说明书或致电我们售后（0755-88361717）及登陆我司官网或交流平台（www.radiolink.com，乐迪官方 QQ 群，乐迪官方微信公众号）查看相关问题问答。

乐迪 RC4GS V3遥控器自带的 USB 升级接口，用于遥控器后续固件升级，增加新的使用功能。后续产品的升级内容将不在说明书上修改，更多信息请关注乐迪官网或交流平台，谢谢。



乐迪官方微信公众号



乐迪官方 QQ 群4群

售后服务条款

1. 本条款仅适用于深圳市乐迪电子有限公司所生产的产品，乐迪通过其授权经销商销售的产品亦适用本条款。
2. 乐迪产品自购买之日起，一周内经我司核实为质量问题，由乐迪承担返修产品的往返快递费，购买乐迪产品超过一周到一年内经我司核实为质量问题，用户和乐迪各自承担寄出返修产品的快递费。
3. 返修时需提供购买凭证或网络平台交易记录。
4. 乐迪产品自购买之日起七天内，在正常使用情况下出现质量问题，外观无损坏，凭购机凭证在经销商处协商可以免费更换同型号产品；经销商在收到更换产品时需要第一时间通知乐迪公司予以备案更换。
5. 乐迪产品将由深圳市乐迪电子有限公司提供终身售后服务，属于质量问题**两年内**免费保修，对于自购买之日起人为损坏、改装、拆机及超过一年免费保修期的，用户需要支付往返邮费及维修成本费用。收费标准：人工费+配件费用。
6. 为确保您的权益受到保护，并能及时有效的为您服务，请在购买乐迪产品时索要购机凭证。用户享受本售后服务条款需要提供购机凭证。
7. 返修产品将于乐迪公司收到后 15 个工作日内寄回给顾客，并附上维修报告。
8. 以上售后服务条款仅限于中国大陆销售的乐迪产品。
9. 港澳台及海外客户的售后问题发至邮箱after_service@radiolink.com.cn，具体售后细则视情况而定。

目 录

第一章 RC4GS V3 遥控器简介	1
1.1 遥控器使用注意事项	1
1.2 遥控器基本介绍	2
1.2.1 技术参数	2
1.2.2 遥控器外观介绍	3
1.2.3 开机显示	4
1.3 接收机	5
1.3.1 接收机简介	5
1.3.2 对码	5
1.3.3 陀螺仪功能	6
1.3.4 天线安装	6
1.3.5 RSSI 值测试	7
1.3.6 电压回传	8
第二章 RC4GS V3 功能菜单	9
2.1 舵量显示	9
2.2 语言选择	9
2.3 模型选择	9
2.4 单边舵量	10
2.5 舵机曲线	11
2.6 舵机延迟	11
2.7 油门曲线	12
2.7.1 油门五点曲线	12
2.7.2 油门单点曲线	12
2.7.3 油门指数曲线	13
2.7.4 刹车指数曲线	13
2.8 油门延迟	14
2.9 间歇刹车	15
2.10 油门加速度	16
2.11 空档速度	17
2.11.1 空档速度	17
2.11.2 油门锁定	17
2.12 中点微调	18
2.13 舵机相位	18
2.14 舵量设置	19
2.15 刹车量设定	19
2.16 混合控制一/二	20
2.16.1 双引擎混控设置教程	21
2.17 辅助通道	25
2.18 名字设定	26
2.19 低压报警	26
2.20 陀螺感度	27

2.21 失控保护	27
2.22 子 ID 设置	28
2.23 DSC 设置	29
2.24 计时器	30
2.25 出厂设置	31
第三章 常用功能使用教程	32
3.1 乐迪 RC4GS V3 遥控攀爬车设置教程	32
3.2 乐迪 RC4GS V3 设置双引擎车船教程	32
3.3 乐迪 RC4GS V3 舵机曲线设置教程	32
3.4 乐迪 RC4GS V3 舵机行程量校准	32
3.5 乐迪 RC4GS V3 升级固件	32
3.6 乐迪 RC4GS V3 子 ID 设置教程	32

第一章 RC4GS V3 遥控器简介

1.1 遥控器使用注意事项

- ⊗ 禁止在雨雪天气使用，这样的天气环境会对遥控设备产生干扰，从而导致失控而产生意外！
- ⊗ 禁止在人群密集区及国家法规规定的场所内使用此设备！
- ⚠ 开机前确保油门扳机及微调在中立点，然后打开发射机电源并检查电量是否符合工作要求，后再接通接收机电源！
- ⚠ 在操作模型前，请务必检查伺服器的各项动作是否与对应操纵杆方向一致，如果不一致，请调整后再使用！
- ⚠ 停止使用前请先关闭接收机电源，再关闭发射机电源，如果操作反向可能导致失控，从而产生意外！
- ⚠ 请严格遵守当地法律法规，守法，安全使用！

以上的安全警告必须严格执行，任何不按此安全警告导致的损失，本公司不承担任何责任。本产品并非玩具，不适合未满 14 岁的人士使用。请勿让儿童接触本产品，在有儿童出现的场景操作时请务必特别注意。

1.2 遥控器基本介绍

1.2.1 技术参数

RC4GS V3 遥控器	
遥控器尺寸	174.8*116.4*224.2mm
模型应用	车、船、机器人、机甲
通道数	5 通道
遥控距离	稳定地面遥控距离 400 米
工作电流	80 ~ 120mA (与供电电压相关)
工作电压	4.8 ~ 16.8V DC (6 节 5 号电池 , 2S-4S 锂电池或者 18650 锂电池)
天线长度	106mm
传输频率	2.4GHz ISM 波段 (2400MHz~2483.5MHz)
调制模式	GFSK
射频功率	<20dbm
扩频方式	FHSS 67 信道伪随机跳频
低压报警	默认低于 7.2V 报警 , 使用 2S-4S 锂电池时请自定义报警电压值 , 所有模型均可分别自定义报警电压
电池仓尺寸	89×59×25mm
模型存储数量	30 组模型数据; 10 组模型子 ID
支持接收机	R6FG (标配) 、 R7FG、 R6F、 R8EF、 R8F、 R4F、 R4FGM

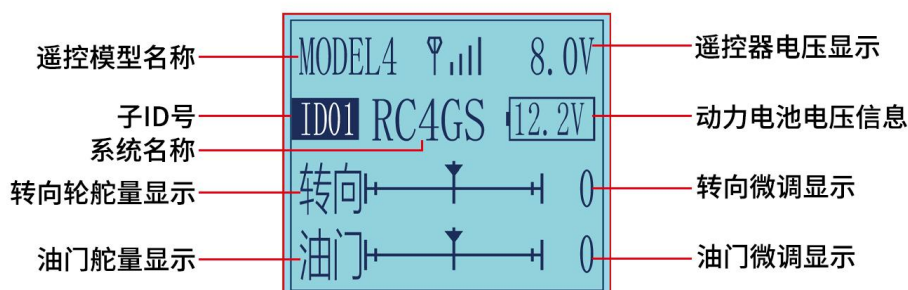
R6FG 接收机	
尺寸	35*20*13mm
重量	6g
通道数	6 通道
天线长度	205mm
遥控距离	稳定地面遥控距离 400 米
工作电流	30mA (与供电电压有关)
工作电压	3-12V
兼容遥控器	RC6GS V3, RC4GS V3, RC6GS V2, RC6GS, RC4GS V2, RC4GS, T8FB, T8S

1.2.2 遥控器外观介绍



1.2.3 开机显示

发射机打开时，LCD 屏幕上会显示遥控模型名称，子 ID 号（在遥控器中打开子 ID 功能才会显示），遥控系统名称，转向轮舵量显示，油门舵量显示，遥控器电池电压、动力电池电压信息（**只有连接接收机 R7FG 或 R8F 的时候才会显示**），转向微调 and 油门微调。



说明：对码成功之后，主界面会有信号显示。因为 R6FG 未加放大模块，所以 R6FG 的信号回传距离与实际遥控器距离 400 米不一致，信号回传距离在 80 米左右，超过 80 米之后，虽然信号显示为无，但是实际控制是没有问题的，请大家放心使用。

A. 模型名称

RC4GS V3 可存储三十款模型的数据，当你打开发射器的时候就会在 LCD 屏显示，请在每次玩模型前确定屏幕上显示的是你想要的正确的模型序号。如果设置在不正确的模型下，一些控制可能被颠倒，甚至行程和微调都是错误的。

B. 电池电压

除了模型的序号，LCD 屏幕也能显示发射器电池电压。RC4GS V3 可设置遥控器低压报警，默认遥控器低压报警值为 7.2V，您也可根据您使用的电池自行设置低压报警值，当遥控器电压低于您设置的低压报警值时，发射器会发出“哗哗。。。 ”的提示音。当你听到低电压警报后，请立即更换电池避免电池过放。

C. 发射器功能菜单设定

1. 当你在发射器中浏览或者改变一个现有的设定，必须首先进入功能菜单模式。RC4GS V3 的中英文菜单方便国内外玩家设置个性化功能。要进入设定模式的话，先打开电源开关，同时按住“Exit”和“Enter”键一秒以上进入菜单设置界面，按 Enter 键选择栏目 1，语言菜单模式。按动“Inc(+)”或“Dec(-)”选择“English”或“中文”，再在中文功能菜单模式下（若选择英文功能菜单模式，请参阅英文说明书）进行设置

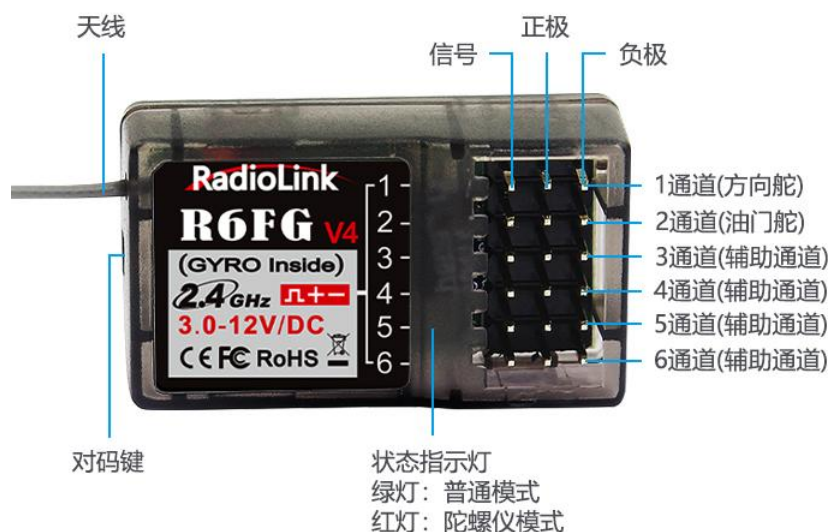
发射机功能菜单介绍

1.语言选择	8.间歇刹车	15.混合控制一	22.子 ID 设置
2.模型选择	9.油门加速度	16.混合控制二	23.DSC 设置
3.单边舵量	10.空档速度	17.辅助通道	24.计时器
4.舵机曲线	11.中点微调	18.名字设定	25.出厂设置
5.舵机延迟	12.舵机相位	19.低压报警	
6.油门曲线	13.舵量设置	20.陀螺感度	
7.油门延迟	14.刹车量设定	21.失控保护	

1.3 接收机

1.3.1 接收机简介

RC4GS V3 出厂标配的接收机 R6FG 为 6 通道高压接收机，内置专业级漂移车陀螺仪。出厂默认为关闭陀螺仪功能，如需开启陀螺仪功能，请按说明书下文《接收机陀螺仪功能》部分进行设置。



使用注意事项

- (1) 确定电池，开关和伺服器等接插件正确的插入接收机对应的接口指针上；
- (2) 安装伺服器时，请勿与机体的任何一处有直接的接触，否则，机体的震动将会被传送到伺服，从而引起伺服舵机或损坏；
- (3) 在安装伺服器后，试着将每个伺服动作做到底，如果产生卡死或者不正常声音，一定要及时修正问题。因为即使没有对舵机造成损伤，也会使工作电流增大；
- (4) 不要截断或者捆绑接收机天线，并使其尽量不要靠近金属物和碳石墨制品；
- (5) 接收机包含精密电子元器件，应该用海绵等减震材料包住以防震动。

1.3.2 对码

每个发射机都有独立的 ID 编码。开始使用设备前，接收机必须与发射机对码。对码完成后，ID 编码则储存在接收机内，且不需要再次对码。当您购买了新的 R6FG 接收机，必须要重新对码，否则接收机将无法正常使用。

- 1) 将发射机与接收机的间距保持 50 厘米左右放置。
- 2) 打开发射机电源开关，给接收机通电。
- 3) 按下接收机侧面的 (ID SET) 开关 1 秒钟以上，绿色指示灯开始闪烁，表示开始对码。
- 4) 当接收机状态指示灯停止闪烁变为常亮，表示对码完成。如果对码没有成功，接收机状态指示灯会慢闪提示。请按上述步骤重新进行对码。

1.3.3 陀螺仪功能

接收机指示灯说明：

(1) 常规接收机工作模式：绿色指示灯亮

(2) 陀螺仪功能工作模式：红色（红+绿）指示灯亮

备注 1：出厂设置时默认无陀螺仪，由于陀螺仪有自检提示，所以上电时接收机必须保持静止状态。本接收机为双色灯，绿灯为常规接收机工作状态指示灯，红绿两灯常亮为陀螺仪工作状态指示灯。

备注 2：在发射机和接收机连接电源的情况下，当接收机和发射机未对码成功或者行车时接收机丢失信号，接收机的状态指示灯会慢闪提示。

接收机陀螺仪功能

车用陀螺仪是有相位调节的，相位选择正确才能使陀螺仪起到校正作用。

R6FG 接收机内置专业级漂移车陀螺仪，用户可设置其使能和不使能，使用陀螺仪功能时，能提高车子在行驶过程中的稳定性，在比赛时可最大效果保障车过弯道的稳定性。当车体存在机械虚位时陀螺仪能有效保证其直线前行和精确转弯。

A. 陀螺仪使能

R6FG 出厂设置时默认为绿灯状态，表示陀螺仪功能关闭。绿灯状态，短按对码键三次（两次间隔小于 1 秒），红色指示灯常亮，表示陀螺仪功能开启。R6FG 为双色指示灯，绿灯常亮为常规接收机工作模式；红灯常亮为陀螺仪工作模式。

B. 陀螺仪方向相位

和飞机一样车载陀螺仪也有相位，相位正确才可起到修正作用。在确保陀螺仪前进使能时，转动车体，观察陀螺仪是否在矫正车轮，向左转动车体时，车轮向右矫正，车体向右时车轮向左矫正。如车轮未反向矫正，短按对码键两次（两次间隔小于 1 秒），红色灯连闪两次，陀螺仪相位矫正完成。

C. 遥控器调节灵敏度

陀螺仪灵敏度可在遥控器功能菜单--陀螺感度上进行调整。VR 和 STD 模式可选。第三通道 VR 控制为出厂默认，VR 模式下可通过 VR 旋钮实时调整。如果 VR 旋钮或第三通道需用做他用，可选择 STD 模式，手动通过 Dec(-) 或 Inc(+) 来调节陀螺仪灵敏度。调节灵敏度时有百分率显示，比率值越大，陀螺仪感度越灵敏，比率值越小，陀螺仪感度越小。

1.3.4 天线安装

为保证接收机的信号传输效果，请注意以下几点：

- (1) 尽量保证天线笔直，否则将会减小有效控制范围。
- (2) 大型的模型机可能会存在影响信号发射的金属部件，在这种情况下，天线应处于模型的两侧。这样在任何状态下都能保持拥有最佳的信号状态。
- (3) 天线应该尽可能远离金属导体和碳纤维，至少要有 1 厘米的距离，但不能过度弯曲。

- (4) 尽可能保持天线远离马达、电子调速器(ESC)和其他可能的干扰源。
- (5) 在实际安装接收机的过程中,可以使用海绵或者是泡沫材料将其绕起来用以防震。
- (6) 接收机包含一些高精度的电子零部件。因此在使用时,请小心轻放,防止剧烈震动或处于高温环境中,为了更好地保护接收机,用 R/C 专用泡沫或橡胶布等防震材料将其缠绕。
- (7) 为了防止接收机受潮,最好是将其放到塑料袋中并把袋口封好。如果有水分进入接收机,可能造成间歇性失控甚至完全失去控制。将接收机放入塑料袋还可以防止燃料以及残渣进入机身。
- 警告:** 连接程序完成以后,请将发射机关机再开机,则程序生效,以确认接收机确实与发射机连接正常并受发射机的控制。当电动机的动力电线连接于调速器时,或在发动机工作时不要执行连接程序,这时操作可能会导致严重伤害。

1.3.5 RSSI 值测试

枪控出现遥控距离短的情况,可参考此说明对遥控设备进行测试,具体流程如下。

1. 打开遥控器,接收机通电,遥控器与接收机连接(若未连接需要进行对码),遥控器界面出现图红框内信号标志说明对码成功。

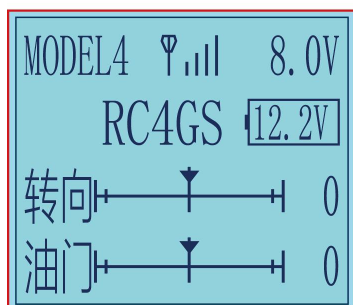


图 1



图 2

2. 短按两下 Exit 键进入回传信息界面,界面最上方为 RSSI 值(如图 2);
3. 将接收机天线和遥控器天线保持平行,接收机按下图所示保持与发射机的距离观察遥控器回传信息界面的 RSSI 值, RSSI 值处于 0dBm 到-30dBm 之间为正常,若 RSSI 值大于-30dBm 说明信号强度异常。



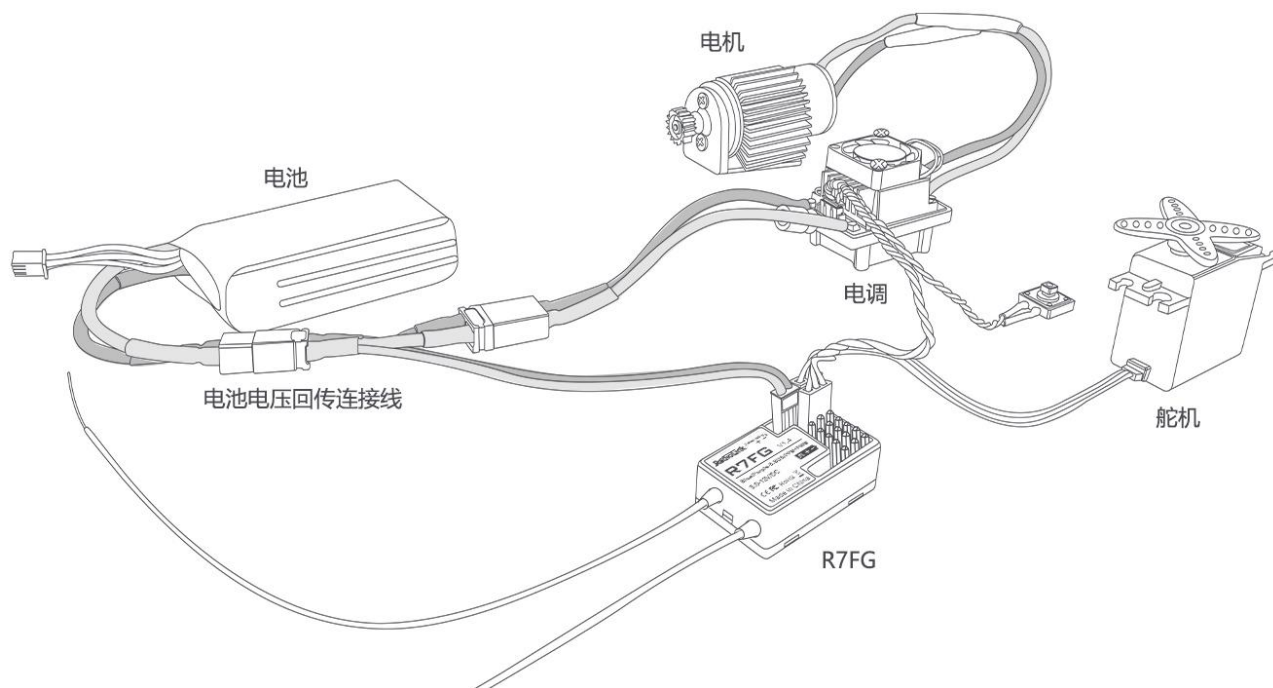
信号强度异常解决办法：

检查接收机天线和遥控器天线是否有破损，大多数的信号强度减弱是由于天线外露破损导致的，若有破损，需要更换天线，若无破损，可以通过更换接收机来判断是遥控器故障还是接收机故障，然后将故障设备寄回检测维修。

1.3.6 电压回传

RC4GS V3 和 R7FG 或 R8F 接收机对码成功后，除了可以实时回传接收机信号强度和接收机电压信息，还能回传动力电池电压信息（最高可支持 8S 锂电池电压回传），用户也可以根据自己实际使用的动力电池设置低动力电池电压报警，同时按住 Exit 和 Enter 键进入菜单界面，选择“19.低压报警”菜单栏，点击 Enter 键进入低压报警设置界面便可设置低动力电池电压报警值，一般我们设置单片电压为 3.7V 时开始报警，比如您的车使用的是 3S 锂电池，那设置的动力低压报警值则为 $(3.7V \times 3S =) 11.1V$ 。

R7FG/R8F 回传动力电池电压不需要再外接其他任何模块，只需要将标配的动力电池电压连接线的公头一端连接至电调，母头一端连接至动力电池，另外的 JST 头线连接至 R7FG/R8F telemetry 口即可在遥控器主界面显示动力电池电压信息，连接成功之后，便可以在遥控器主界面处看到动力电池电压信息。如下图所示连接：

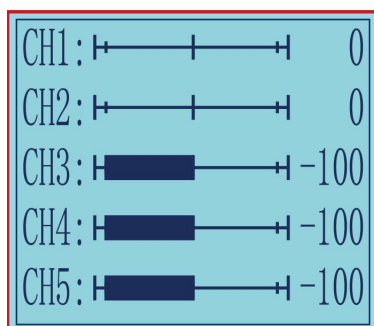


注意：动力电池电压信号回传功能只有在使用 R7FG/R8F 接收机时才会显示。

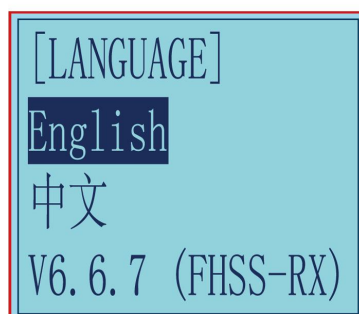
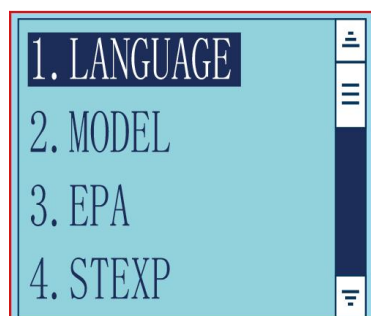
第二章 RC4GS V3 功能菜单

2.1 舵量显示

开机后，在主界面下按“Exit”键，进入各通道舵量显示页面（如下图）。



2.2 语言选择



为方便国内外玩家设置个性化功能，RC4GS V3 设有中英文菜单模式。（出厂默认英文菜单）

1. 进入到功能菜单（同时按住“Exit”和“Enter”键一秒钟），语言选择界面被选中。
2. 按动“Enter”键，进入语言选择界面（菜单 1.LANGUAGE）。
3. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”来选择“中文”或“English”，选中的语言有黑色底纹。
4. 短按“Enter”键，确认选中该语言。

2.3 模型选择

RC4GS V3 遥控器可以记忆 30 组模型数据资料，每个模型都可以独立设置各功能的参数。使用此功能可以激活一个新的模型，操作如下：

1. 进入到功能菜单（同时按住“Exit”和“Enter”键一秒钟），模型选择界面被选中。
2. 按动“Enter”键，当前模型号开始闪烁。
3. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”来激活其他模型号，选中的模型号开始闪烁。



4. 按动“Enter”键，选中的模型号停止闪烁，模型号被选中。
5. 按“Exit”键，返回初始界面。

2.4 单边舵量

当进行左右方向的轮盘转动角度调节时使用此功能，在连接时进行节气阀、刹车量调节和3通道伺服上下方操作量调节。当转弯半径与机车正常状态有偏差时，应左右调节，最大限度地纠正操纵盘角度。

此功能用于分别调节各通道两边的行程量，默认均为100%，调节范围为0%至120%，若将舵机通道（一通道）左侧设为0%，右侧设为120%，转动转向轮时观察舵量显示界面会出现一端输出为0，一端输出为120的情况。单边舵量的设置方法如下：



1. 同时按住“Exit”和“Enter”键一秒钟，进入遥控器功能菜单，用屏幕下方的“Inc(+)”键将光标移动到“3.单边舵量”，再按“Enter”键进入该功能设置界面。



2. 开关设置：设置一个开关或按键用来切换不同的舵量比率。

2.1 可以选择 SWA，SWD 两个开关按键，或者这两个开关按键的自锁模式 LK-A，LK-D。

2.2 “NULL”表示不占用任何开关，用屏幕下方的“Dec(-)”或“Inc(+)”按键来设置对应通道的舵量比率参数后，遥控器即默认始终执行设置的舵量比率功能。

2.3 UP（向上）/DOWN（向下）：表示表示按键开关对应的状态，不同的状态可分别设置不同的舵量比率值。

2.4 设置方法：用屏幕下方的“Dec(-)”或“Inc(+)”键将光标移动到开关旁边的“NULL”处，然后按“Enter”键，对应设置开始闪烁，再用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来选择需要设置的开关或按键，选择完毕后按“Enter”键来确认选项，对应的开关设置停止闪烁，开关设置完成。

3. 各通道的舵量比率值设置：用“Dec(-)”或“Inc(+)”键将光标移动到需要设置的通道旁边的比率值，然后按“Enter”键，对应数值开始闪烁，再用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整比率值。设置完毕后按“Enter”键，比率值停止闪烁，该通道比率值设置完毕。

4. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。

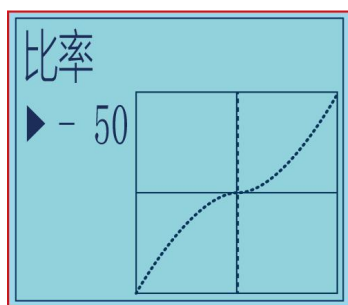
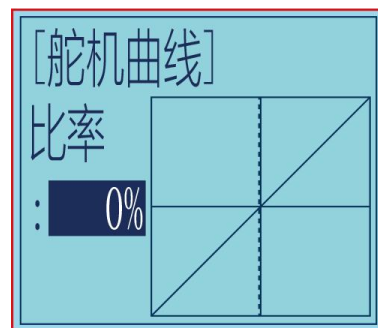
2.5 舵机曲线

此功能用于调整舵机在中立位置时左右转向的灵敏度。对于舵机最大行程量没有影响。调整转向轮中立点及两端动作灵敏度，使其动作变化更灵敏或更迟钝。

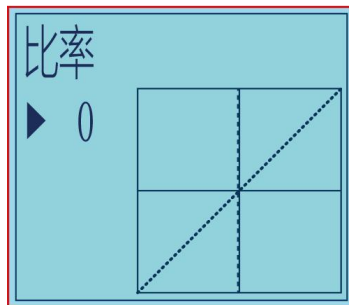
舵机曲线的比率可调节区间为-100%至+100%。比率设置为正值或负值或默认值时对应的曲线形状如下列三幅图片所示。

当比率设置为负值时，负值越大，转向轮在中立位的敏感度就越低，在两端的敏感度就越高。

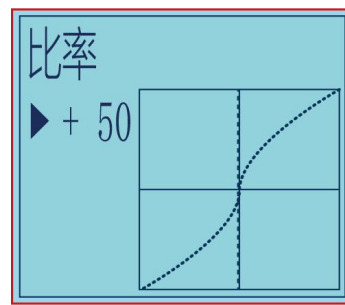
当比率设置为正值时，正值越大，转向轮在中立位的敏感度就越高，在两端的敏感度就越低。



负比率



默认 0 比率



正比率

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单（同时按住“Exit”和“Enter”键一秒钟），按动“Inc(+)”键来选择舵机曲线功能。

2. 按“Enter”键进入到舵机曲线功能界面，再按一次“Enter”键比率初始值将会闪烁，接下来用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整比率值，图形中的比率曲线也会相应改变。

（备注：在调整数值的界面下，同时按住“Dec(-)”和“Inc(+)”键一秒钟可返回到初始值“0”）

3. 按“Enter”键，调整比率值停止闪烁，比率值设定完成。

4. 按动“Exit”键，返回初始界面。

备注：图形中的纵向光标随着舵机盘调整作出相应变化。

2.6 舵机延迟

此功能主要用于对转向舵机通道（一通道）进行延迟设置，使舵机缓慢运动。地面湿滑时快速操控将会导致车体瞬间性的失控或者出现打滑的危险，舵机延迟功能可有效预防这些现象的发生。

此功能可单独针对转向和回中进行延迟设置，转向延迟针对舵机由中立点向两边运动时的过程，回中延迟针对舵机由两边向中立点运动时的过程。默认设置为 100%，可调范围 0%-100%。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单（同时按住“Exit”和“Enter”键一秒钟），按



动“Inc(+)”键来选择舵机延迟功能。

2. 按“Enter”键进入到舵机延迟功能界面，用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来选择所要修改项目，然后按“Enter”键，所选项目初始值将会闪烁。

3. 用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来调整所选项目值。

(备注: 在调整数值的界面下，同时按住“Dec(-)”和“Inc(+)”键一秒钟可返回到初始值“100”)

4. 按“Enter”键，所选设置项目的调整值将停止闪烁，设定完成。

5. 按“Exit”键，返回初始界面。

2.7 油门曲线

此功能使得油门加速及刹车指向伺服的运行会更加灵敏或者平缓。对伺服的最大行程量没有影响。

油门曲线可分为五点油门曲线调节，油门单点曲线调节，指数曲线调节，刹车指数曲线调节。对于油门加速来说，也可选择（指数曲线/单点曲线/五点曲线）中的其中一种曲线。

2.7.1 油门五点曲线

油门五点曲线共有 5 个点可以单独设置，起始点和终点与这五个点的连线决定油门线性输出的变化。每个点的调节范围都是 0%到 100%，此曲线仅作用于油门扳机由中立点向内扳动的过程，不对向外推动的过程有效。

具体设置方法如下：

进入到功能菜单，按“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择油门曲线，然后选择“A. 油门五点曲线”

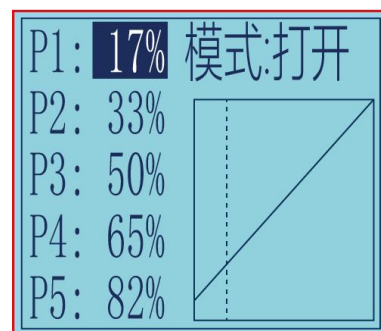
曲线点调节（选择曲线点 P1-P5）

(1) 按“Enter”键，当前曲线点值将开始闪烁，然后使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来调整起点值。

(备注: 在调整数值的界面下，同时按住“Dec(-)”和“Inc(+)”键一秒钟可返回到初始值)

(2) 按“Enter”键，调整起点值停止闪烁，设定完成。

(3) 按动“Exit”键，返回初始界面。



2.7.2 油门单点曲线

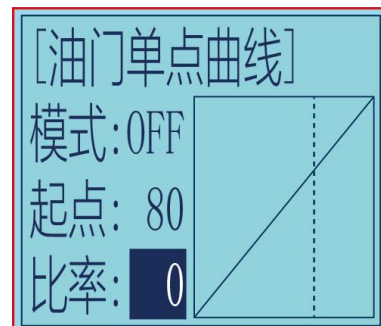
油门单点曲线仅有 1 个点可以单独设置，起始点和终点与这个点的连线决定油门线性输出的变化。

起点设置：调整起点值可设置油门曲线单点的位置。

比率：比率值为点两端的油门斜率，调节范围是 0%到 100%。

通过调整起点和比率可以观察到油门曲线图的变化，选择最适合您的设置。此曲线仅作用于油门扳机由中立点向内扳动的过程，不对向外推动的过程有效。

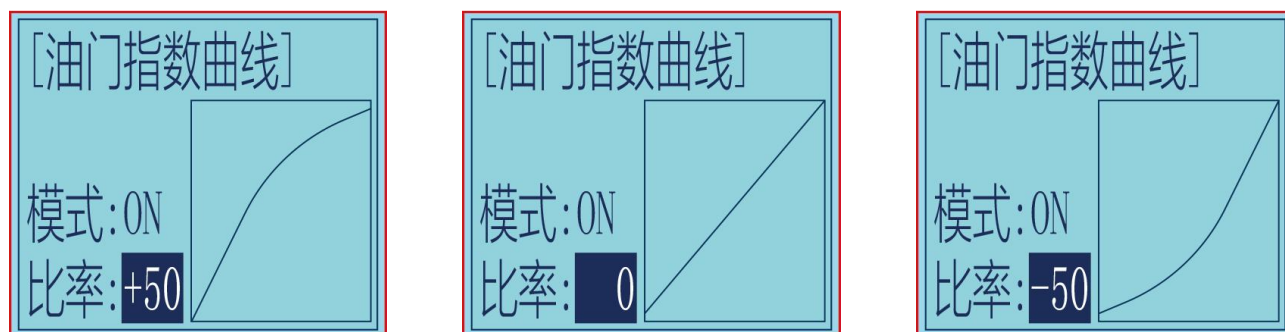
具体设置方法如下：



1. 进入到功能菜单，按“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择油门曲线功能。
2. 选择进入到油门单点曲线功能界面，要想油门单点曲线起作用，请将“模式”设置为“ON(开)”（设置为“OFF(关)”单点曲线不生效）。

2.7.3 油门指数曲线

油门指数曲线可以改变油门变化的平缓 and 灵敏程度，通过修改指数的比率大小，可达到油门平缓加速和灵敏加速的目的，比率的设置范围是-100至+100。比率为负值时，负值越大油门的加速越平缓；比率为正值时，正值越大油门的加速越灵敏。此曲线仅作用于油门扳机由中立点向内扳动的过程，不对向外推动的过



程有效。具体情况可参考下列示意图。

具体设置方法如下：

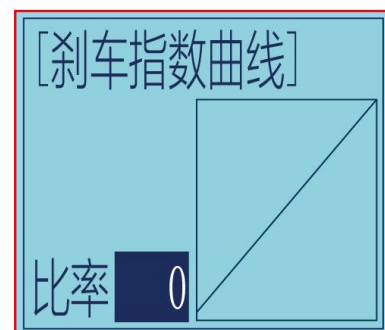
1. 进入到功能菜单，按“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择油门曲线功能，按Enter键进入油门曲线设置界面，再按Enter键选择进入油门指数曲线功能界面。
2. 要想油门指数曲线起作用，请将“模式”设置为“ON(开)”（设置为“OFF(关)”单点曲线不生效）。调整曲线的比率，比率为0的时候显示为一条直线。可以通过观察曲线图查看调整的效果，调整过程中可以扳动油门观察所调整的比率对应的油门变化的情况，选择最适合您的设置。

建议：当路面打滑，车轮抓地力度不够时，将曲线设置在“0 ~ -100”。

2.7.4 刹车指数曲线

刹车指数曲线可以改变刹车变化的平缓 and 灵敏程度，同油门指数曲线类似，通过修改指数的比率大小，可达到平缓刹车和灵敏刹车的目的，比率的设置范围是-100至+100。比率为负值时，负值越大刹车越平缓；比率为正值时，正值越大刹车越灵敏。此曲线仅作用于油门扳机由中立点向外推动的过程，不对向内扳动的过程有效。具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，按“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择油门曲线功能，再选择进入刹车指数曲线功能界面。
2. 比率调节：当比率值为0时，曲线显示为一条直线，（可以通过观察曲线图查看调整的效果，调整过程中可以扳动油门观察所调整的比率对应的油门变化的情况，选择最适合您的设置。
3. 按“Exit”键，返回初始界面。



2.8 油门延迟

油门延迟功能可以降低油门的灵敏程度，设置此功能后，在光滑的路面上突然剧烈操作油门扳机，可以避免轮子打滑而无法顺利完成加速动作。同时可以减少电池电量的消耗，使启动更加自然流畅。此功能仅作用于油门扳机由中立点向内扳动，以及从前进位置到扳机中立位置的过程，若执行突然刹车或后退操作，此功能不被执行。

油门延迟功能有两种模式，SPEED1 和 SPEED2，其中 SPEED1 模式直接作用于全部油门行程，而 SPEED2 模式可以对油门进行分段延迟。

SPEED2 模式中，油门的行程是 0-100，界点就是低段和高段的分界点，界点设为 30，那么油门 0-30 就是低段，30-100 就是高段。低段和高段的设定值是油门的延迟速率，100 为没有延迟，数值越小，延迟越高。

SPEED1 模式设置方法：

1. 进入到功能菜单，按 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键来选择油门延迟功能。

2. 按 “Enter” 键进入到油门延迟功能界面。

3. 如果初始 “模式” 设置项目是 SPEED 1，用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键来选择 “全部” 设定项目，然后按 “Enter” 键，初始值将闪烁，然后使用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键来调节油门前进的全部区间的延迟。（如果初始 “模式” 设置项目是 SPEED 2，用 “Dec(-)” 或

“Inc(+)” 键首先将选择光标移至 “模式” 项目，然后按 Enter 键，“模式” 项目下的 SPEED 2 将闪烁，之后按 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键，闪烁的 SPEED 2 项目将变成 SPEED 1，现在 SPEED 1 已被选定）

（备注：在调整数值的界面下，同时按住 “Dec(-)” 和 “Inc(+)” 键一秒钟可返回到初始值 “100”）

按 “Enter” 键，调整值停止闪烁，设定完成。

4. 按 “Exit” 键，返回初始界面。

SPEED2 模式设置方法：

1. 进入到功能菜单，按 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键来选择油门延迟功能。

2. 按 “Enter” 键进入到油门延迟功能界面。

3. 如果初始 “模式” 设置项目是 SPEED 2，用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键来选择 “低段” 或者 “高段” 延迟调整，或者选择 “界点” 速度切换点调整。

（如果初始 “模式” 设置项目是 SPEED 1，用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键首先将选择光标移至 “模式” 设置项目，然后按 Enter 键，“模式” 设置项目下的 SPEED 1 将闪烁，之后按 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键，闪烁的 SPEED 1 项目将变成 SPEED 2，现在 SPEED 2 已被选定）

4. 然后按 “Enter” 键来确认已选 “低段” 或 “高段” 或 “界点” 设置项目，所选设置项目值将闪烁，之后使用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键来调整值的大小。

（备注：在调整数值的界面下，同时按住 “Dec(-)” 和 “Inc(+)” 键一秒钟可返回到初始值（“高段” 和 “低段” 的初始值为 “100”，“界点” 的初始值为 “30”））



按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

5. 按“Exit”键，返回初始界面。

2.9 间歇刹车

间歇刹车指利用点刹的拉与放，以防止轮胎在执行刹车时完全被锁死，导致失去有效控制行走的能力。使用间歇刹车功能可以使失控的延续减少并使角度平缓过渡。

行程：刹车返回量。解除刹车动作时，所对应舵机位置返回比例。当设置到 0%，间歇刹车功能不启动，即为普通刹车，设置到 50%，为扳机运动量的二分之一；当设置为 100%时，伺服返回到中间位置。

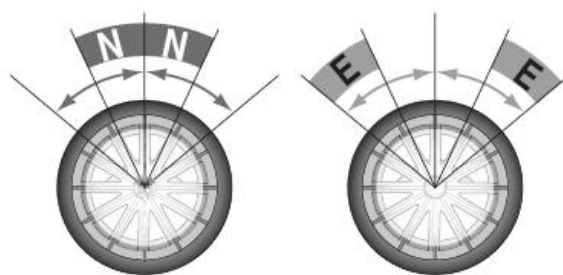
延迟：延迟量。设置从刹车启动到间歇刹车启动的延迟。当设置为 0%，间歇刹车功能立即激活；50%时，间歇刹车功能延迟大约 0.7 秒钟启动。100%时，间歇刹车功能延迟 1.4 秒钟启动。

周期：间歇时间。周期设置的越大，每两次间歇刹车所间隔的时间越长。设置值越小，每两次间歇刹车之间的间隔时间越短。

起点：油门延迟功能扳机触发点。间歇刹车开始动作的扳机点位置。

比率：周期任务比率。设置暂停运行的时间为刹车启动的时间或者刹车释放的时间。可设定为 3 到 0 到负 3。

舵量：触发间歇刹车功能开启的转向舵量，设置为“*E 10”或更大值时表示当车辆正在执行刹车操作同时进行转向时，且转向操作的舵量大于此设定值，将触发间歇刹车功能开启；若刹车时转向舵量小于此设定值，不触发间歇刹车。若设置为“*N 10”或更大值时，与“*E 10”作用相反，具体情况可参考下图：



转向轮操作

具体设置方法如下：

1.行程（刹车弹回行程量调整）：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“行程”设置项目，然后按“Enter”键，“反馈”初始值将开始闪烁。之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行弹回量调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

注：“0”：间歇刹车功能不启动；

“50”：伺服返回到刹车操作量的 50%位置；

“100”：伺服返回到中立位置；

刹车回弹行程量受刹车指数曲线比率的影响。

[间歇刹车]	周期:	5
模式:	关闭	起点: 30
行程:	50	比率: 0
延迟:	0	舵量: OFF

2.延迟（延迟了设置）：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“延迟”设置项目，然后按“Enter”键，“延迟”初始值将开始闪烁。之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行延迟量调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

注：“0”：间歇刹车功能立即激活；

“50”：间歇刹车功能延迟大约 0.7 秒钟启动；

“100”：间歇刹车功能延迟 1.4 秒钟启动。

3.周期调整：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“周期”设置项目，然后按“Enter”键，“周期”初始值将开始闪烁。之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行间歇周期调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

4.起点（扳机触发点）：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“起点”设置项目，然后按“Enter”键，“触点”初始值将开始闪烁。之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行扳机点调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

5.比率设置：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“比率”设置项目，然后按“Enter”键，“比率”初始值将开始闪烁。之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行周期任务比率调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

注：-3：刹车启动时间为最短，刹车锁定困难；

+3：刹车启动时间为最长，刹车锁定容易；

6.舵量设置（转向触发设置）：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“舵量”设置项目，然后按“Enter”键，“舵量”初始值将开始闪烁。之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行混合操控范围调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

当混合操控功能已被设定，操纵盘运行进入到设置区域，*将被显示在数字前端。当舵量设置为关闭后，间歇刹车功能可以在整个操纵盘区域内运行。

设置结束后按“Exit”键返回起始界面。

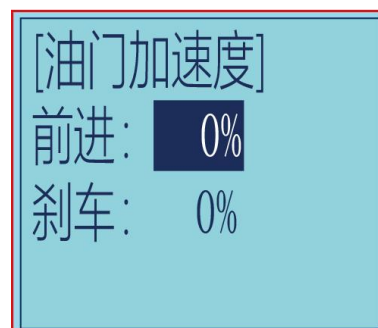
2.10 油门加速度

油门加速度功能可分别调整油门加速及刹车中点附近产生的瞬间动作量。

最大的速度下，伺服将跳至输入位置，而不是线性变化至输入位置，不像指数那样调节油门曲线运动，油门提速仅仅“跳”离中心位置并且离开之前的回应线性。使用油门加速度可以明显提高前进和刹车的反应速度。

前进加速比率和刹车加速比率的设置范围都是 0%-100%

具体设置方法如下：



进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“油门加速度”设置项目，然后按“Enter”键进入到“油门加速度”功能界面。

1.前进加速调节：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“前进”项目，按“Enter”键确认，“前进”初始值将开始闪烁，然后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行加速量调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

注：“0%”：代表没有加速

“100%”：代表最大加速量。接近于操作角度向前的 1/2。

2. 刹车加速调节

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“刹车”项目，按“Enter”键确认，“刹车”初始值将开始闪烁，然后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行加速量调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

注：“0%”：代表没有加速。

“100%”：代表最大加速量。油门后退最大角度。

设置结束后按“Exit”键返回起始界面。

2.11 空档速度

2.11.1 空档速度

此功能用于调整油门扳机位于中立位时的空档速度，使用此功能可改善活塞式引擎（油车发动机）的启动性能，通过在汽车引擎启动时提高空档速度实现，设置比率为-100%到+100%。

具体设置方法如下：

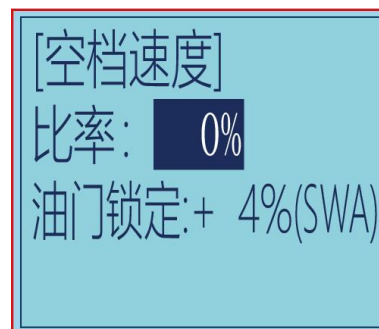
1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“空档速度”设置项目。

2. 按“Enter”键进入到“空档速度”功能界面。

3. 再次按“Enter”键，“比率”初始值将开始闪烁，然后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整速度值。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

4. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。



2.11.2 油门锁定

空档速度功能除了可以调整油门扳机位于中立位时的油门速度外，还可以设置油门锁定，选择需要锁定的油门值大小，设置范围为-100%至+100%，打开油门锁定后，不论当前油门扳机处于什么位置，油门输出都将跳变到设定的值。

此功能受 SWA 点动开关的触发控制，按下锁定，再次按下解除锁定，控制开关默认为 SWA 无法修改。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“空档速度”设置项目。

2. 按“Enter”键进入到“空档速度”功能界面。

3. 移动光标至“油门锁定”，再次按“Enter”键，“油门锁定”将开始闪烁，然后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整油门锁定的油门量。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

4. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面，按SWA开关可在锁定油门和解除锁定之间切换。

2.12 中点微调

中点微调可以对通道所连接的舵机的“中立位”进行精细的调整，默认值为0，可调范围为-100至+100，默认设置为0，正值和负值所对应的微调方向相反。用此功能可分别为油门，方向，通道三至通道五的中立点动作量做补偿。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“中点微调”设置项目。

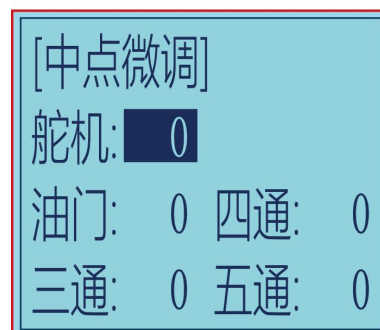
2. 按“Enter”键进入到“中点微调”功能界面。

3. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“舵机”通道，然后按“Enter”键，“舵机”初始值将开始闪烁，之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整中心。

4. 按“Enter”键，调整值停止闪烁，当前“舵机”中心已被设定。

5. 其它通道也可以用同样方法设置。

6. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。



2.13 舵机相位

舵机相位功能用来改变舵机或者油门的动作方向。设置通道反向后，应检查模型上相应通道的控制来确定该通道连接设备的响应方向是否正确，确定每个通道的舵机随遥控器做出的响应都是正确的。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“舵机相位”设置项目。

2. 按“Enter”键进入到“舵机相位”功能界面。

3. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“舵机”通道，然后按“Enter”键，字符“NOR(正向), REV(反向)”将开始闪烁，之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来选择舵机动作相反方向。

4. 按“Enter”键，字符“NOR(正向), REV(反向)”停止闪烁，现在舵机操作方向已被改变。

5. 其他通道也可以用同样方法设置。

6. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。



2.14 舵量设置

舵量设置可对所有通道的整体比率进行减小，不能进行增大，同时它不同于单边舵量需要单独设置通道两侧的舵量，设置此功能的比率将会同时影响左右两边的舵量，如较小油门比率后，控制模型前进和刹车的比率将会被同时减小，设置范围为 0-100，默认为 100。

具体设置方法如下：

1.同时按住“Exit”和“Enter”键一秒钟，进入遥控器功能菜单，用屏幕下方的“Inc(+)”键将光标移动到“13 舵量设置”，再按“Enter”键进入该功能设置界面。



2.开关设置：设置一个开关或按键用来切换各通道的舵量双比率。

2.1 可以选择 SWA，SWD 两个开关按键，或者这两个开关按键的自锁模式 LK-A，LK-D。

2.2 “NULL”表示不占用任何开关，用屏幕下方的“Dec(-)”或“Inc(+)”按键来设置对应通道的舵量比率参数后，遥控器即默认始终执行设置的舵量比率。

2.3 UP（向上）/DOWN（向下）：表示按键开关对应的状态，不同的状态可分别设置不同的舵量比率值。

2.4 设置方法：用屏幕下方的“Dec(-)”或“Inc(+)”键将光标移动到开关旁边的“NULL”处，然后按“Enter”键，对应设置开始闪烁，再用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来选择需要设置的开关或按键，选择完毕后按“Enter”键来确认选项，对应的开关设置停止闪烁，开关设置完成。

3. 各通道的舵量比率值设置：用“Dec(-)”或“Inc(+)”键将光标移动到“需要设置通道旁边的比率值”，然后按“Enter”键，对应数值开始闪烁，再用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整比率值。设置完毕后按“Enter”键，比率值停止闪烁，该通道比率值设置完毕。

4. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。

举例：

1、开关选择的是 SWA 或 SWD 点动开关，按下可设置一种设置，松开可设置另一种设置。

2、开关选择 LK-A，LK-D，对应的是 SWA，SWD 开关，相当于是把这 2 开关变为 2 段开关使用，按一下启动 1 种比率值，再按一下启动另一种比率值。

2.15 刹车量设定

刹车量设定可以减小刹车的行程量，在刹车效果较强的情况下此功能可用来减弱刹车效果；在刹车功能弱的情况下增强刹车效果。此功能方便调节油门刹车的行程。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“刹车量设定”设置项目。

2. 按“Enter”键进入到“刹车量设定”功能界面。

3. 按“Enter”键，“比率”初始值将开始闪烁，之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整比率值。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。



4. 设置结束后按 “Exit” 键返回起始界面。

2.16 混合控制一/二

RC4GS V3 包含两个混控，使用一个混合控制或同时使用两个混合控制可以达到一个开关同时控制两个或三个通道的效果。混合控制一和混合控制二的设置方法一样。

1. 同时按住 “Exit” 和 “Enter” 键一秒钟，进入遥控器功能菜单，用屏幕下方的 “Inc(+)” 键将光标移动到 “15.混合控制一”，再按 “Enter” 键进入该功能设置界面。通过屏幕下方的 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 按键来选择开关和需要设置的数值，用 “Enter” 键确认选项。



2. 参数设置：

模式：禁止，表示禁用该功能。无论该功能下是否有设置控制开关或数值都不启用。

打开（关闭），表示开启和关闭功能。将模式设为打开，当前混控可生效；

开关：可以选择 SWA，SWD 两个开关按键，或者这两个开关按键的自锁模式 LK-A，LK-D。

位置：表示按键开关对应的状态，不同的状态可分别设置不同的舵量比率值。UP（向上）、DN（向下）；

主机：主控制通道，用来控制从机设置的通道，所有通道均可作为主机通道；

从机：被控通道，受主机设置通道的控制，所有通道均可作为从机通道；

左边/右边：设置主控为舵机时，被控通道中立点两侧的最大行程量，设置范围为 0-100；

前进/刹车：设置主控为油门时，被控通道中立点两侧的最大行程量，设置范围为 0-100；

往上/往下：设置主控为三通道至六通道时，被控通道中立点两侧的最大行程量，设置范围为 0-100；

注：左边/右边，前进/刹车以及往上/往下的比率符号为 “+” 时，从机动作与主机方向一致，符号为 “-” 时，从机动作与主机方向相反。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用 “Dec(-)” 或，“Inc(+)” 键选择 “混合控制” 设置项目，按 “Enter” 键进入到 “混合控制” 功能界面。

2. 使用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择 “模式” 设置项目，然后按 “Enter” 键，初始通道将开始闪烁，之后用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择禁止，开启或关闭，按 “Enter” 键确定。以同样的方法设置 “开关” 和 “位置”

3. 使用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择 “主机” 设置项目，然后按 “Enter” 键，初始通道将开始闪烁，之后用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择需要调整的主通道，按 “Enter” 键，选定的主通道将停止闪烁。

4. 使用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择 “从机” 设置项目，然后按 “Enter” 键，初始通道将开始闪烁，之后用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择需要调整的从通道，按 “Enter” 键，选定的从通道将停止闪烁。

5. 使用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择 “左边” 或 “右边” 设置项目（不同的主通道对应不同的设置项目），然后按 “Enter” 键，设置项目 “左边”，“右边” 的初始值将开始闪烁，之后用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键调整左边，右边的混合量。
6. 使用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择 “混合” 设置项目，然后按 “Enter” 键，初始模式 “关闭” 将开始闪烁，用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键切换 “关闭” 到 “打开”，按动 “Enter” 键，闪烁的 “打开” 停止闪烁，此时混合控制功能打开。
7. 设置结束后按 “Exit” 键返回起始界面。

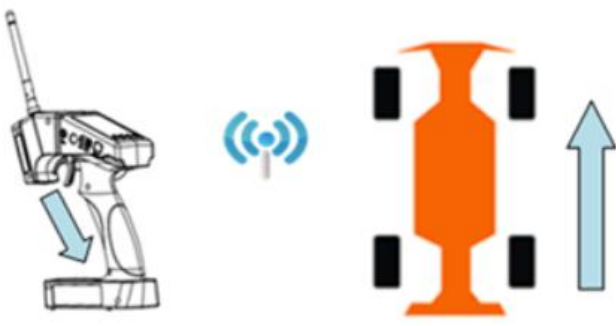
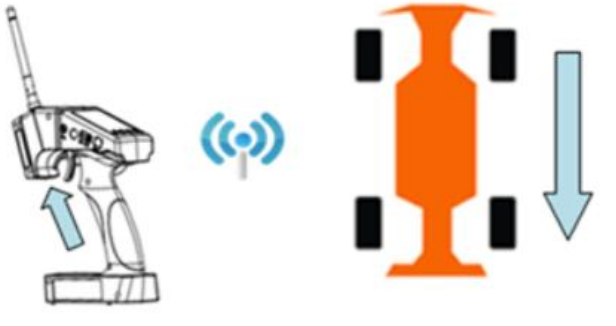
2.16.1 双引擎混控设置教程

双引擎混控设置教程可点击下面的链接查看：<http://www.radiolink.com.cn/docc/hkjc.html>

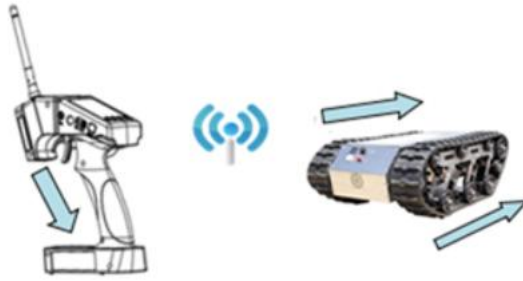
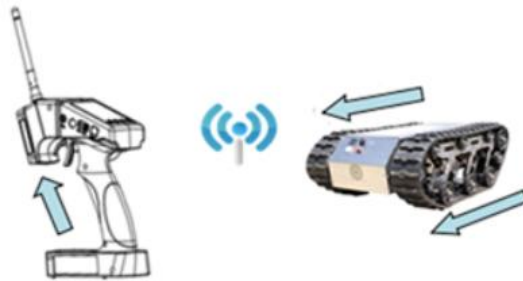
普通车的转向和前后运动分别由舵机和电机完成，即一个动作一个执行机构。而双引擎车，如坦克转向和前后需要左右两个执行机构（左右双电机）组合完成。一般这样的组合动作需要在遥控器上设置实现，把这种一个动作由两个或以上的执行机构完成的设置叫混控。下面通过普通车和双引擎车的对比我们来认知混控。

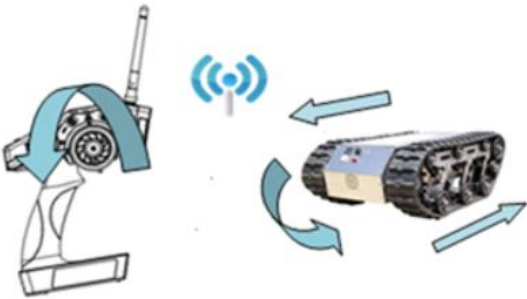
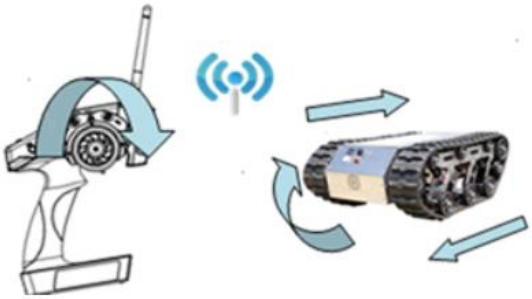
普通车遥控操作：普通车是一个电机一个舵机执行机构

遥控器 操作	车体执行机构		车体动作	说明	图示
	方向舵机	前 后 电机			
左转方向轮	向左	/	左转	一对一操作	
右动方向轮	向右	/	右转	一对一操作	

扣拉油门扳机	/	前转	车体向前	一对一操作	
前推油门扳机	/	后转	车体后退	一对一操作	

双引擎车操作（以坦克为例）
车体上是左右并列两个电机带动履带转动

遥控器操作	车体执行机构		车体动作	说明	图示
	左电机	右电机			
扣拉油门扳机	前转	前转	车体前进	一对二操作	
前推油门扳机	后转	后转	后退	一对二操作	

左 转 方 向 轮	后转	前转	左转	一对二操作	
右 转 方 向 轮	前转	后转	右转	一对二操作	

像双引擎车这样，遥控器上操作杆和车体执行机构非一对一操作称之为混控，即遥控器上一个操作反应到车上有多个机构联动，如控制遥控器方向轮则坦克的左右电机齐动。

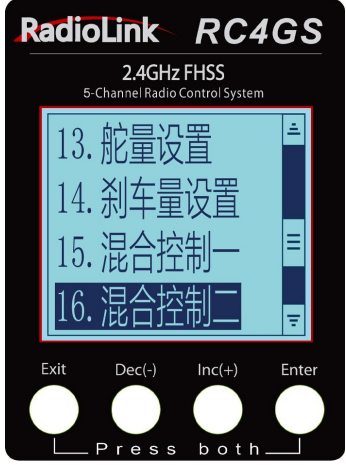
混控设置前的通道相位设置

设置混控前，方向和油门分别对应坦克左右独立的电机。确保混控前操控逻辑正确，决定电机正反转的由通道控制信号，电调，电机线焊接正反。

遥控器通道相位	车体执行机构连接	相位检测操作	相位正确动作	备注
遥控器方向(一通道)相位	左电机接至接收机一通道	左转方向轮	左 边 车 轮 后 转，右边车轮不动	如果左边车轮前转，请在菜单“舵机相位--舵机”中修改相位
遥控器油门(二通道)相位	右电机接至接收机二通道	扣拉油门扳机	左 边 车 轮 不 动，右边车轮前进	如果右边车轮后退，请在菜单“舵机相位--油门”中修改相位

混控设置

混控包含主控通道，被（从）控通道输出量，混控方向和大小、其用正负百分比表示。
如+100%为被控通道舵量输出与主控通道操作机构同方向满幅变化，-100%为被控与主控反方向变化。
这里主控指的是主控摇杆量不是主控通道的舵量，与摇杆 VR，舵量大小，摇杆中点微调等属性有关。
与舵机行程量，通道中点，正反相等单个通道属性无关。

混控操作	混控菜单	混控设置				图示	备注
方向混控 前后 (油门)	混控一 (打开)	主从控设置		混控量设置			混控量是方向轮转动时油门通道相应的输出量。 大小在 0~100 之间任意设置，+-号是从控通道方向。
		主控通道	从控通道	左混控量	右混控量		
		舵机	油门	默认 +100%	默认 +100%		
油门(前后) 混控方向	混控二 (打开)	主从控设置		混控量设置			混控量是扣动油门扳机时方向通道对应输出量。
		主控通道	从控通道	前进混控量	后退混控量		
		油门	舵机	默认 +100%	默认 +100%		

				扣动油门扳机，左右车轮不同步前进，该混控前进和刹车的百分比值均需设置为-100%		
--	--	--	--	--	--	--

2.17 辅助通道

RC4GS V3 除了舵机通道（一通道）和油门通道（二通道）两个基础通道外，还有三个辅助通道，三个辅助通道均可以自定义分配控制开关。

辅助通道的控制开关可以选择为 ST，TH，VR，SwA，SwD，LK-A，LK-D，NULL。

当通道设置 NULL 时，该通道不会受到任何开关的控制；

当通道设置 ST 作为控制开关时，该通道将会受到转向轮的控制；

当通道设置 TH 作为控制开关时，该通道将会受到油门扳机的控制；

SwA 和 SwD 为点动开关，点动开关在按下时通道输出值会由初始值跳变至最大值（或最小值），松开开关时会恢复到初始值（例如按下 SwA 后通道输出+100 舵量，松开 SwA 后通道输出将恢复至-100 舵量）；

LK-A 为 SwA 的锁定模式，通道设置 LK-A 为控制开关时，按下 SwA 后该通道的输出将会跳变至最大值（或最小值），松开开关时不会恢复至初始值（例如按下 SwA 后通道输出+100 舵量，松开开关后将保持+100 舵量不变，再次按下 SwA 后通道将输出-100 舵量，松开后舵量保持不变）。

LK-D 为 SwD 的锁定模式，使用方法与 LK-A 一致，可参考 LK-A 开关说明。

注：锁定模式为点动开关和三段开关的另一种工作逻辑，通道控制开关设为 LK-A 或 LK-D 后，同样使用 SwA 或 SwD 开关来控制当前辅助通道，但是达到的效果与 SwA 和 SwD 不同，设为 LK-A 和 LK-D 时松开开关不会恢复至初始值，设为 SwA 和 SwD 时松开开关会恢复至初始值。

具体设置方法如下：

1. 长按屏幕下方的“Exit 和 Enter”1 秒钟进入遥控器的功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键将光标移动到“17.辅助通道”设置项目。再按“Enter”键进入到“辅助通道”功能界面。

2. 用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择设置项目。用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择设置项目，按“Enter”键，选择值开始闪烁，然后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择。按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成后，按“Exit”键返回起始界面。

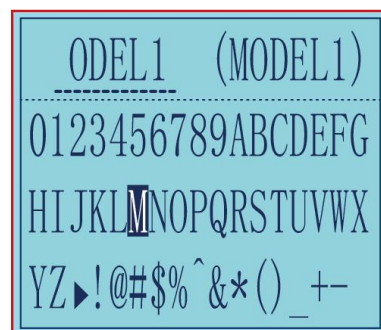


2.18 名字设定

RC4GS V3 可存储 30 组模型数据，其中每一组模型的名字可以按使用者的需要重新单独命名。此功能方便在有多个模型时，便于通过名字切换至对应模型进行控制，出厂默认名字: MODEL1。

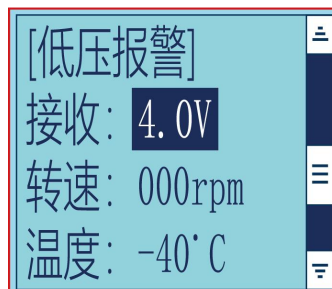
具体设置方法如下：

1. 长按屏幕下方的“Exit 和 Enter” 1 秒钟进入遥控器的功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键将光标移动到“18.名字设定”设置项目。再按“Enter”键进入到“名字设定”功能界面。
2. 当前名字的第一位字符闪烁，说明可以进行第一位字符的设定。
3. 屏幕的下方列出常用的字、数字、符号，用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择，在选定第一位的符号后按下“Enter”键进入下一位的设定。
4. 在完成名字的设定后，所有字符停止闪烁，系统会自动保存新的命名。
5. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。（新设定模型名会显示在起始界面）



2.19 低压报警

每个模型都能独立设置电压和 RSSI 值报警，转速和温度报警功能暂未开放。

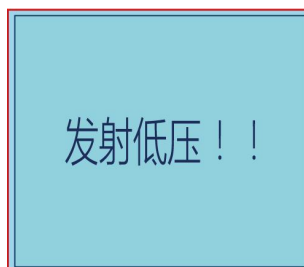


遥控器低电压报警 / 接收机低电压报警

为了防止您的锂电池或者其他种类的电池过放电而损伤电池，可以在“低压报警”功能界面里设置遥控器报警电压和接收机报警电压，当遥控器电池电压低于设置的发射电压报警值时会发出“滴滴滴”的报警声，屏幕将显示发射低压警告，按下 Enter 键后，遥控器主界面将出现“TX”字样并闪烁；当接收机供电电压低于设置的接收电压报警值时会发出“滴滴滴”的报警声，屏幕将显示接收低压警告，按下 Enter 键后，遥控器主界面将出现“RX”字样并闪烁。

注：

RC4GS V3 可针对各个模型设置不同的低电压报警值，但是遥控器的发射低压报警值一旦设定，将适用于所有模型。一旦更改，更改后的发射低压报警值也适用于所有模型。



动力电池低电压报警/RSSI 信号强度报警

为了防止模型因为动力电池电压过低或无信号导致无法正常返回，可以同时设置动力电池报警电压，RSSI 信号强度报警。当动力电池电压低于设置的动力电压报警值时会发出“滴滴滴”的报警声，屏幕将显示动力低压警告，按下 Enter 键后，遥控器主界面将出现“EX”字样并闪烁；当

遥控器与接收机之间的信号强度低于设置的 RSSI 报警值时会发出“滴滴滴”的报警声，屏幕将显示 RSSI 报警，按下 Enter 键后，遥控器主界面将出现“RSSI”字样并闪烁。

由于锂电，镍氢，镍镉可使用电压范围不同，请根据您使用的电池类型设置对应的电压值。

注意：动力电池电压回传功能及动力电池低电压报警只有在使用 R7FG/R8F 接收机时才生效。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“低压报警”设置项目。
2. 按“Enter”键进入到“低压报警”功能界面，可分别对发射、动力、RSSI 和接收报警进行设置
3. 遥控器默认的发射报警电压为 7.2V，默认接收报警电压为 4.0V，默认动力电压报警为 11.1V，默认 RSSI 报警为 OFF，转速和温度报警功能暂未开放。

行驶时，如果遥控器电池或动力电池的电量用尽，或者 RSSI 信号强度低，会有车体失控的可能。因此当警报声响起时，请立即停止行驶，将车收回，并检查报警原因，妥善处理。

2.20 陀螺感度

此功能可对接收机的陀螺感度进行调整，混控开启后可以对陀螺仪的感度进行调节；如混控关闭，陀螺仪感度调节功能失效。混控开启时，可通过模式选择“STD”或“VR”模式调整陀螺感度，VR 模式可通过直接转动 VR 旋钮对陀螺仪感度进行调整，STD 模式需要移动光标至比率，手动通过 Dec(-) 或 Inc(+) 进行调整陀螺仪感度，出厂默认“模式”为 VR，普通模式(VR)下，陀螺感度比率调节范围：0%-100%。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“陀螺感度”设置项目。
2. 按“Enter”键进入到“陀螺感度”功能界面。
3. 用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择要修改的项目。用 Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“混控”设置项目，按“Enter”键，初始值开始闪烁，然后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来调整该项目值。
4. 按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。
5. “模式”和“比率”也可以用同样的方法来设置。
6. 按动“Exit”键返回起始界面。

2.21 失控保护

此功能可设置接收机失去控制时，各个通道的输出值，通常设置为 0，当接收机失去控制时，油门将关闭，舵机将回到中立位，以此避免车辆或

动力低压！！

RSSI报警！！

[陀螺感度]
混控: 打开
模式: VR
比率: 49%

[失控保护]
舵机: 0
油门: 0 四通: 0
三通: 0 五通: 0

其他模型受到损害，可调节范围为-100 至+100。

若改变失控保护的油门值设定，当接收机失去控制时，油门通道将输出所设定的固定油门量，这可能会导致模型失控后继续前进或不断后退，修改此通道失控保护值请务必小心。

具体设置方法如下（以舵机为例）：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“失控保护”设置项目。
2. 按“Enter”键进入到“失控保护”功能界面。
3. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“舵机”通道，然后按“Enter”键，“舵机”初始值将开始闪烁，通过转动手轮来调整数值。
4. 转动手轮到需要设定的值时，按“Enter”键，光标停止闪烁，当前“舵机”数值设定成功。
5. “油门”通道通过扳动油门扳机来调整数值；
“三通”通道通过旋钮开关来调整数值；
“四通”通道通过按键开关来调整数值；
“五通”通道通过按键开关来调整数值；
7. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。

2.22 子 ID 设置

独立子 ID 是指可以指定多个已经和 RC4GS V3 对码完成的其中一个接收机来控制。RC4GS V3 总共有 10 组独立的子 ID 可以设置，屏幕下方显示的四组数字是这台遥控器的独立 ID 码。

以 10 艘帆船为例，您的 RC4GS V3 已经同 10 艘不同的帆船对码成功，并且设置了对应的参数。打开子 ID 功能，并且开出 1 号帆船到水中央，但此时帆船因为电池电量不够而熄火，您可以将 RC4GS V3 的 ID01 更改成 ID02-ID10 中的任意一艘船，以 ID02 为例，您可以将 RC4GS V3 由原来的 ID01 改为 ID02，则此时您的 RC4GS V3 就操控 2 号船去进行救援。不像传统的对码模式，在 1 号船还有少量电量的时候，可能您在操控 2 号船的时候 1 号船也同时在被操控，从而加大了救援的难度，而使用独立子 ID 功能就不会有这种担忧，轻松实现水中船只因为各种原因导致的熄火援救。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“子 ID 设置”菜单界面。
2. 将模式由关闭改为打开，根据您的车/船的数量设置对应的子 ID 号并完成对码及其他参数的设置即可。
3. 设置完成之后，遥控器主界面会显示对应的 ID 号。

设置完子 ID 号后，遥控器主界面模型名称下方将会出现子 ID 的标号（如 ID01）。详细的设置步骤可点击下面的链接查看视频教程：<https://www.bilibili.com/video/BV1n7411K71u>。



2.23 DSC 设置

遥控器左侧 DSC 端口有 2 种用途：

1、连接模拟器或黑羊高频头；2、连接具有头部追踪功能的 FPV 眼镜。

DSC 设置是针对遥控器左侧的 DSC 端口的功能进行设置。有两种模式可选：模拟器模式和头追模式。

模拟器模式：如果你需要在遥控器的 DSC 端口连接模拟器或黑羊高频头，请将模式选择为：模拟器。连接模拟器时，将模拟器标配的音频头一端插入遥控器的 DSC 端口，参照模拟器使用说明书步骤在模拟软件里进行遥控器校准和操作即可，下图供参考。（RC4GS V3 连接黑羊高频头的方法请参考视频

https://www.bilibili.com/video/BV1SL4y1477t?spm_id_from=333.999.0.0）



头追模式：如果你需要在遥控器的 DSC 端口连接具有头部追踪功能的 FPV 眼镜，请将模式设置为：头追。然后直接将 FPV 眼镜标配的音频头一端插入遥控器的 DSC 端口，另一端插入 FPV 眼镜的 Track out 口即可。



[DSC设置]
模式: 模拟器

[DSC设置]
模式: 头追

当遥控器的 DSC 模式选择为头追时，遥控器的 DSC 端口默认输出 5 通道和 6 通道。将用于控制云台的横滚舵机和俯仰舵机连接到 R6FG 接收机的 5 通道和 6 通道插针上，然后上下或左右摆动 FPV 眼镜，对应通道的舵机会随之摆动。

注意：如果要实现头追功能，请确认所使用的 FPV 眼镜具备头追功能。

RC4GS V3 连接头追的方法请参考视频：

https://www.bilibili.com/video/BV1o34y1D7LR?spm_id_from=333.999.0.0

2.24 计时器

计时器功能主要用于比赛计时，日常训练也会用到。

进入设置界面：同时按住“Exit”和“Enter”键一秒钟，进入遥控器功能菜单，用屏幕下方的“Inc(+)”键将光标移动到“24.计时器”，再按“Enter”键进入该功能设置界面。通过屏幕下方的“Dec(-)”或“Inc(+)”按键来移动遥控器里的光标到需要设置的项目或需要调整的参数值上，然后按“Enter”键确认设置。

模式：计时方式，可选择“向上计数”和“向下计数”。

向上计数：触发计时功能后，计时数字会向上递增计时。

向下计数：触发计时功能后，计时数字会向下递减计时。

报警：触发报警时间，计时开始后达到这个设定的时间，遥控器开始报警提醒，倒数 20S 开始每 1S 一声报警，倒数 10S 开始每 1S 报警两声，到达报警时间时长报警一声，如果不切换开关，计时会继续进行。默认到 8 分钟报警，可按实际需要进行时间设置。

开始：选择用来触发计时功能的开关或按键。可选择 SWA，SWB，SWC，SWD，TH（油门扳机），以及四个开关按键的自锁模式。

NULL 表示不启用计时功能。如果触发开关选择的是 SWA，SWB，SWC，SWD 或它们对应的自锁模式，可以将旁边的位置选择 UP（上）、CNT（中）、DOWN（下）来触发计时功能。

如果触发开关选择的是 TH（油门扳机），则可以设置旁边的油门比例 0%-100%，当油门扳机操作到设置的比例时立即触发计时功能。

停止：用来触发停止计时功能，设置方法和上述“开始”设置一样。当选择圈数大于 1 时，每停止一次，圈数会自动加 1 圈。

复位：通过拨动此处设置好的开关可将之前产生的所有计时数值全部清除。报警数值和圈数都会保留。开关按键设置方法和上述“开始”设置一样。

注：

1. 触发计时功能时，请不要将开关置于停止或者复位的位置，否则计时功能不能启用。

2. 当开关不够用时，有 2 种方法可以让所有计时复位：1、可通过设置“报警”值，可以让所有计时都复位。2、可以通过设置“模式”值，可以让所有计时都会复位。

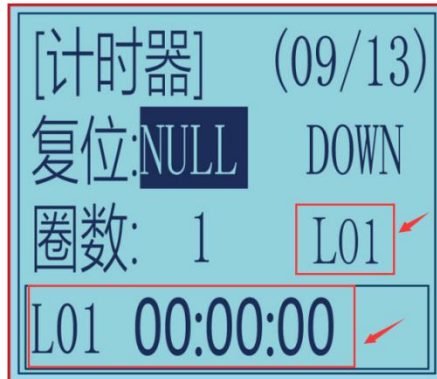


建议：选择一个 SWB 或 SWC 3 段开关，开关打到最上启动计时，开关打到中间停止计时，开关打到最下计时复位。

圈数：1-30，用于设置所需要的计时的圈数，可设置 1-30 圈数字；

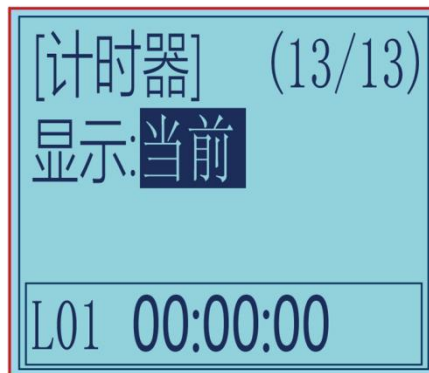
显示圈数：L01-L30，用于显示需要显示每圈的计时时间。每操作一次停止计时开关，圈数也会随之增加 1 圈，这里的计数圈数不超过左侧设置的圈数。

查看每圈计时时间方法：把光标移动到：L01-L30，按“Enter”键，光标开始闪烁，再用屏幕下方的“Dec(-)”或“Inc(+)”按键来选择需要查看第几圈的计时时间，对应的计时圈数和计时时间会显示在下方的横框里。



显示：当前，仅在“计时器”的功能菜单里显示计时功能开启或停止状态。

主页，可同时在遥控器的“主界面”和“计时器”功能菜单里显示计时功能开启或停止状态。

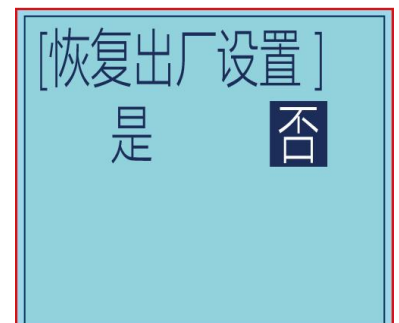


2.25 出厂设置

遥控器存储的任意一个模型的所有数据都可被重新设置回出厂默认初始值，这个功能经常被用在要设定新的模型数据前或清理以前保存的数据。

具体恢复出厂设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“出厂设置”设置项目。
2. 按“Enter”键进入到“恢复出厂设置”功能界面，字符“是”将闪烁。
3. 按动“Enter”键，确定要恢复出厂设置，会三声滴滴滴声响，模型数



据被重新设置成出厂默认值，恢复出厂设置后会自动返回起始界面。

重要提示：恢复出厂设置将永久删除这个模型的所有信息，数据将不能恢复，不要轻意执行重置功能，除非您确定要清除那个模型数据并从头开始。

第三章 常用功能使用教程

3.1 乐迪 RC4GS V3 遥控攀爬车设置教程

<https://www.bilibili.com/video/BV1G54y1q7Jh>

3.2 乐迪 RC4GS V3 设置双引擎车船教程

<https://www.bilibili.com/video/BV1GA411i7JL>

3.3 乐迪 RC4GS V3 舵机曲线设置教程

<https://www.bilibili.com/video/BV1cA411B7dD>

3.4 乐迪 RC4GS V3 舵机行程量校准

<https://www.bilibili.com/video/BV187411K76Z>

3.5 乐迪 RC4GS V3 升级固件

<https://www.bilibili.com/video/BV1b7411K7GD>

3.6 乐迪 RC4GS V3 子 ID 设置教程

<https://www.bilibili.com/video/BV1n7411K71u>

3.7 乐迪 RC4GS V3 双电池电压回传线连接

<https://www.bilibili.com/video/BV1f64y1C7ik>