



**RC8X**

( FHSS )

# 使用说明书



乐迪电子八通道车触摸屏遥控器

( 车/船/机器人/机甲 )

CE FC RoHS



14+

# 目录

第一章 RC8X 遥控器简介	4
1.1 安全使用注意事项	4
1.1.1 遥控器安全使用注意事项	4
1.1.2 SD 卡安全使用注意事项	4
1.2 遥控器基本介绍	4
1.2.1 功能特点介绍	4
1.2.2 技术参数	5
1.2.3 标配清单	6
1.2.4 开关和按键示意图	7
1.2.5 遥控器开关和按键介绍	8
1.2.6 遥控器二段开关设置	8
1.2.7 遥控器三段开关设置	9
1.2.8 遥控器开机	10
1.2.9 遥控器菜单图标介绍	12
1.2.10 遥控器低电压提醒	13
1.2.11 兼容接收机型号	13
1.3 接收机基本介绍	13
1.3.1 接收机介绍	13
1.3.2 接收机对码	14
1.3.3 接收机的连接	14
1.3.4 接收机工作模式	17
1.3.5 接收机陀螺仪功能	17
1.3.6 接收机天线安装	18
1.3.7 RSSI 值测试	19
第二章 RC8X 遥控器基本功能菜单	20
2.1 系统设置	20
2.1.1 语言选择	20
2.1.2 主题设置	20
2.1.3 背光设置	21
2.1.4 声音设置	21
2.1.5 电池设置 ( 遥控器电池电压 )	22
2.1.6 振动设置	23
2.1.7 LED 设置	23
2.1.8 HOME 键设置	23
2.1.9 外部输入输出设置	23
2.1.10 校准设置	27
2.1.11 版本信息	28
2.2 基础菜单	29
2.2.1 舵机正反向 ( 舵机相位 )	29
2.2.2 通道速度	29
2.2.3 舵量设置	29
2.2.4 辅助微调	30
2.2.5 通道设定	30
2.2.6 通道限位	30
2.2.7 微调/按键 设定	30

2.2.8 开关/按键 设定 .....	32
2.2.9 双比率 ( 一键切换大小舵功能 ) .....	34
2.2.10 失控保护 .....	35
2.2.11 接收机设置 .....	35
2.2.12 子 ID 模式 .....	36
2.3 回传设置 .....	37
2.3.1 接收机信号 .....	37
2.3.2 遥控器电压 .....	37
2.3.3 接收机电压 .....	37
2.3.4 动力电池电压 .....	38
2.3.5 回传播报 .....	38
2.4 竞赛菜单 .....	38
2.4.1 转向舵曲线 .....	38
2.4.2 油门曲线 .....	39
2.4.3 刹车曲线 .....	40
2.4.4 加速度 .....	40
2.4.5 转向延迟 .....	40
2.4.6 油门延迟 .....	41
2.4.7 定速巡航 .....	42
2.4.8 怠速调整 ( 油门怠速 ) .....	42
2.4.9 扳机设置 .....	42
2.4.10 牵引控制 ( TRC ) .....	43
2.4.11 间歇刹车 ( A.B.S ) .....	44
2.4.12 油门启动 .....	45
2.4.13 发动机熄火 .....	45
2.5 混控设置 .....	45
2.5.1 转向混控 .....	45
2.5.2 刹车混控 .....	46
2.5.3 陀螺仪混控 .....	47
2.5.4 4WS 混控 ( 攀爬车模式 ) .....	48
2.5.5 双电调 .....	49
2.5.6 CPS 混控 ( 车灯混控 ) .....	50
2.5.7 坦克混控 .....	51
2.5.8 程序混控 ( 可编程混控 ) .....	51
2.5.9 侧倾混控 .....	52
2.6 配件菜单 .....	52
2.6.1 截图设定 .....	52
2.6.2 计时器 .....	53
2.6.3 指数表 .....	54
2.6.4 齿轮比例表 .....	54
2.7 模型选择 .....	54
2.7.1 选择模型 .....	55
2.7.2 复制/粘贴模型 .....	55
2.7.3 模型重命名 .....	55
2.7.4 重置模型数据 .....	55
2.7.5 删除模型 .....	55

2.7.6 模型数据拷贝 .....	56
2.8 SD 卡文件夹 .....	56
2.8.1 SD 卡文件名解释 .....	56
2.8.2 SD 卡文件拷贝方法 .....	56
2.8.3 SD 卡内容修改注意事项 .....	60
2.9 更换左右手轮 .....	60
2.9.1 取下转向轮 .....	60
2.9.2 取下外接口主板 .....	61
2.9.3 安装转向轮 .....	61
2.9.4 安装外接口主板 .....	62
2.10 机械手感调节 .....	63
2.10.1 扳机刹车行程调节 .....	63
2.10.2 扳机弹簧的弹力调节 .....	63
2.10.3 扳机前后位置调节 .....	64
2.10.4 转向轮弹簧的弹力调节 .....	64
2.11 固件升级 .....	65
2.11.1 固件拷贝方法 .....	65
2.11.2 固件升级方法（2 种） .....	65
2.12 用户语音制作方法 .....	69
第三章 售后服务条款 .....	71
感谢 .....	71

# 第一章 RC8X 遥控器简介

## 1.1 安全使用注意事项

### 1.1.1 遥控器安全使用注意事项

- 1) **请勿**在雨雪天气使用遥控器！雨水或者湿气可能会通过按键或开关的缝隙进入遥控器内部而导致车辆不稳定甚至失去控制。而且这样的天气环境也会对遥控器产生干扰，从而导致失控而产生意外！如果不可避免的要在潮湿的天气里使用本产品（诸如比赛），请一定要用塑料袋或者防水布遮盖您的遥控器及接收机，如果出现闪电请绝对不要飞行。
- 2) **禁止**在人群密集区及国家法规禁止的场所内使用此设备！
- 3) **请勿**让儿童接触本产品，本产品并非玩具，不适合未满 14 岁的人士使用。在有儿童出现的场景操作时请务必特别小心注意。
- 4) 操作模型时需严格遵守飞行！
- 5) **务必**确保开机前油门扳机及微调设置在中立位置，然后打开遥控器电源，检查遥控器的油门舵量，确保它在中立位置，再检查遥控器的电量是否符合工作要求，后再接通接收机电源！
- 6) **务必**在操作模型之前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！例如：让朋友握住模型，或将模型夹紧，或将其放置在轮子或道具不能接触任何物体的地方。人走开并检查舵机是否跟随遥控器的操作移动。如果您发现任何异常操作，请勿操作该模型。同时检查以确保模型内存与使用的模型相匹配。遥控器的问题以及模型安装不当都可能导致失控。
- 7) **禁止**先关闭遥控器再断开模型电源，停止使用前请先关闭接收机及受控设备动力电源，再关闭遥控器电源，如果操作反向可能导致失控，从而产生意外！
- 8) **请勿**使用此范围以外的电池。RC8X 遥控器工作电压为 7.0V~17V，您可以选择使用 8 节 7 号 1.5V 干电池，2S~4S 锂电池，或 6S 镍氢电池作为遥控器供电电池。
- 9) **请勿**使用充电器连接遥控器的 USB 接口进行充电。RC8X 遥控器的左侧设有 Type-C 头的 USB 接口，此接口可以用于升级固件、拷贝数据、给 5.8G 图传接收机供电、以及给 RC8X 进行临时供电，但不能连接充电器进行充电。

### 1.1.2 SD 卡安全使用注意事项

1. 请务必在遥控器关机状态下拔插 Micro SD 卡。如果在读写数据时移除 SD 卡，可能会损坏 SD 卡和丢失数据。
2. RC8X 需要有 SD 卡插入才能正常使用，使用前请确保 SD 卡已插入。

## 1.2 遥控器基本介绍

### 1.2.1 功能特点介绍

RC8X 是一款 8 通道全功能枪式电容触摸屏遥控器，标配 R8FG 接收机内置专业漂移车用陀螺仪，且自带 RSSI 信号强度值和动力电池电压回传功能。遥控器支持 200 组模型存储和 16 组子 ID 数据存储，人声自定义语音播报、遥控器背景和主题颜色均可自定义设置。支持多种高级混控，如：4WS、4WD、坦克、双引擎船模、CPS 车灯混控等。完整的油门曲线，刹车曲线等竞赛曲线功能。4.3 英寸彩色电容触摸屏，功能页面切换无延迟，手机级刷屏体验。地面或水面稳定遥控距离 600 米，支持越野车，拖头车，大脚车，短卡，街车，货柜车，漂移车，房车，蚊车，履带车、单/双引擎打窝船，救援船等所有车/船模型。

## 1.2.2 技术参数

RC8X 遥控器	
遥控器 尺寸	121*163*209mm (长*宽*高)
遥控器 重量	438.5g
模型应用	车、船、机器人、机甲
遥控器通道数	8 通道
遥控器屏幕	4.3 英寸 800*480 彩色 IPS 电容触摸屏
遥控距离	稳定地面遥控距离 600 米
遥控器工作电流	250mA±10mA@8.4V (屏亮状态下) ; 190mA±10mA@8.4V (屏灭状态下)
遥控器工作电压	7V ~ 17V DC ( 6S 镍氢电池 / 一节 2S-4S 锂电池 / 8 节 7 号电池 ) ; 5.5V ( 通过 Type-C 线连接至电脑或充电宝给 RC8X 供电 )
Type-C 口电压电流	输入电压 : 5V ( 可通过 Type-C 线连接至电脑或者充电宝给 RC8X 供电 ) 输入电流 : 额定电流 500mA 输出电压 : 4.6V-5.0V 输出电流 : 最大电流 1A
DSC 口电压范围	输入电压 : 0-5V ; 输出电压 : 0-3.3V
遥控器天线长度	内置天线
传输频率	2.4GHz ISM 波段 ( 2400MHz~2483.5MHz )
调制模式	GFSK
遥控器射频功率	<20dBm
遥控器扩频方式	FHSS 67 信道伪随机跳频
数据分辨率	4096 级, 每级 0.5us
响应速度	3ms, 4ms, 14ms 可选
报警	发射机电压, 接收机电压, 动力电池电压, RSSI 值均可自定义报警值
语音播报	支持, 语音播报内容, 形式等均可自定义
菜单自定义	支持, 背景颜色, 字体颜色, 功能按钮, 显示图片等均可自定义
遥控器电池仓尺寸	92*52*14.5mm (长*宽*高)
模型存储数量	200 组模型数据
子 ID 数据	16 组
支持的接收机	R8FG (标配), R8FGH, R7FG, R6FG, R6F, R8EF, R8F, R8FM, R8SM, R8XM, R4F, R4FGM
支持的控制板硬件型号	ardupilot, pix4, beta, arduino, Raspberry Pi ( 树莓派 ), 用 sbus 信号连接即可
外置黑羊高频头	支持
工作环境温度	-30°C 至 85°C

R8FG 接收机	
接收机尺寸	35×24×13.5mm (长*宽*高)
接收机重量	10.5g
天线长度	205mm
接收机通道数	8 通道
遥控距离	稳定地面遥控距离 600 米
接收机工作电流	35mA(5V)
接收机工作电压	3-12V

接收机信号输出	SBUS+PWM
回传信息	接收机集成信号、信号强度 RSSI、接收机电压、动力电池电压信息回传
陀螺仪	接收机集成专业车用陀螺仪
防水等级	IPX 4，国际电工委员会(IEC)推荐的 IP××等级标准，IPX 4 等级指液体由任何方向泼到外壳没有伤害影响
响应速度	3ms, 4ms, 14ms 可选（如果需要选择 3ms 或 4ms 数字舵机响应速度，确保 R8FG 为 V2.1 版本或出厂日期为 2023/4/26 及之后，且遥控器为 RC8X）
兼容遥控器	RC8X, RC6GS V3, RC4GS V3，RC6GS V2, RC4GS V2, RC6GS, RC4GS, T8FB, T8S

### 1.2.3 标配清单



RC8X 遥控器×1



R8FG 接收机×1



32G SD 卡×1  
(已插入 SD 卡槽)



挂绳×1



Type-C 线×1



动力电池电压回传线×1



六角螺丝×2



备用油门扳机×1



快速入门指南×1



屏幕保护贴膜×1



零配件收纳盒×1



箱包×1

## 1.2.4 开关和按键示意图



RC8X Type-C 口除了用于升级固件、拷贝数据、给 5.8G 图传接收机供电，还可用于给 RC8X 临时供电。当遥控器电池没电或操控模拟器时，可以将移动电源或电脑等供电设备连接至遥控器的 Type-C 口，给遥控器 5V 供电，然后将遥控器正常开机即可使用。

**注意：**

1. 使用 Type-C 口进行临时供电时，电池仓内请勿连接电池，避免电池过放。
2. RC8X Type-C 口的输入电压最大为 5V。

### 1.2.5 遥控器开关和按键介绍

开关按键型号	英文全称	功能	操作方式
DT1	Digital Trim 1	转向数字微调按键	前推和后拉，数值增减； 按下，一键清零微调数据； 4 个 DT 按键也可以通过设置，当作 4 个 3 档开关使用，具体设置方法请参考章节： <a href="#">1.2.7 遥控器三段开关设置</a>
DT2	Digital Trim 2	油门扳机数字微调按键	
DT3	Digital Trim 3	双比率切换按键	
DT4	Digital Trim 4	刹车 1 比率 (ATL*) 数字按键	
DL1/PS3 组合按键	Digital Dial 1	编码开关，陀螺仪增益	顺时针和逆时针旋转调整数值
	Push Switch 3	按键开关，默认控制背光灯开启和关闭，可进行自定义设置	按下才能触发，旋转无使能
PS1	Push Switch 1	按键开关，默认控制 4 通道，可进行自定义	分自锁和点动形式运动
PS2	Push Switch 2	按键开关，默认控制 5 通道，可进行自定义设置	遥控器左右两边各有 1 个 PS2，主要方便不同左右手用户操作习惯
PS4	Push Switch 4	按键开关，默认控制 6 通道，可进行自定义设置	在遥控器底座后边
PS5	Push Switch 5	按键开关，默认控制 7 通道，可进行自定义设置	遥控器左右两边各有 1 个 PS5，主要方便不同左右手用户操作习惯
VR	Vary resistor	旋钮开关，默认控制 3 通道，可进行自定义设置	
HOME		电源开关按键/返回主界面的快捷键	
转向轮	Steering Switch	转向开关，默认控制 1 通道，实现车体左右转向，也可自定义设置同时控制 1 通道和其他功能。	
油门扳机	Throttle Switch	油门开关，默认控制 2 通道，实现车体前进和后退以及刹车，也可自定义设置同时控制 2 通道和其他功能。	

### 1.2.6 遥控器二段开关设置

RC8X 的 PS1、PS2、PS3、PS4、PS5、转向开关、扳机开关可以通过设置当做 7 个 2 段开关使用。设置方法如下：

(1) 先在“通道设定”菜单里将需要设置的通道选择为 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/扳机开关任意 1 个按钮（通道 4 至通道 7 默认开关分别为 PS1/PS2/PS4/PS5，见下图）；

(2) 再到“开关/按键设定”菜单，将对应的开关/按键最右侧的阶级设置为自锁（见下图），这样按一下开关，通道输出值会由初始值跳变至最大值（或最小值）；再按一下开关，通道输出值会跳变至最小

值（或最大值）。

(3) 设置完，该开关/按键就可以当一个 2 段开关使用了，可以返回遥控器主界面，按键查看舵量效果。



注意：如果将开关/按键最右侧的阶级设置为点动，按下开关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 PS1 后该通道输出+100 舵量，松开 PS1 后该通道输出将恢复至-100 舵量。更多设置请参考章节 [2.2.7 开关/按键设定](#)。

二段开关设置教程：<https://www.bilibili.com/video/BV1Bh411P7Xp>

### 1.2.7 遥控器三段开关设置

RC8X 的 4 个 DT 按键可以通过设置当作 4 个 3 段开关使用。设置方法如下：

(1) 先在“通道设定”菜单里将需要设置的通道选择任意 1 个 DT 按钮（以通道 4，DT1 按钮为例，见下图）；

(2) 再到“微调/按键设定”菜单，将对应的 DT 按钮最右侧的阶级数值设置为 100，这样每拨动一下 DT 按钮，它的舵量会直接到 100。也可以根据个人需要设置不同的数值。

(3) 设置完，该 DT 按钮就可以当一个 3 档开关使用了，可以返回遥控器主界面，拨动对应的 DT 按钮查看舵量效果。



三段开关设置教程：<https://www.bilibili.com/video/BV13N411Q7pS>

## 1.2.8 遥控器开机

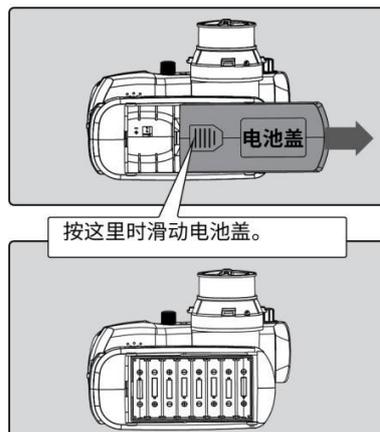
### 1.2.8.1 遥控器供电：

RC8X 遥控器工作电压范围 7.2V-17V，出厂自带电池盒，可装 8 颗 1.5V 的 AAA 电池；也支持 2S-4S 锂电池和 8 个 1.2V 镍氢电池供电。RC8X 具有电子防反插功能，输入正负极插反不会损坏遥控器。如果正负极插反，遥控器无法开机，请再正确插入电池，再长按开机键开机即可。

**注意：**如果不小心把电池插反，同时又使用 USB 线给遥控器供电，这时则会损坏遥控器。

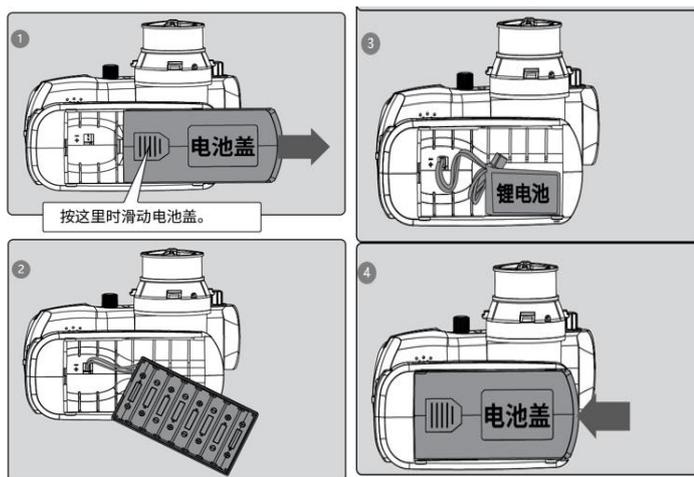
#### ① AAA 电池：

- 1.按照右图中箭头方向滑动，从遥控器上取下电池盖；
- 2.装入 8 颗新的 AAA 电池，请注意正负极标识；
- 3.安装完电池注意逐颗检查电池是否松开；
- 4.将电池盖滑回到外壳上。



#### ② 锂电池：

- 1.按照右图中箭头方向滑动，从遥控器上取下电池盖。
- 2.把电池盒取下来；
- 3.插入锂电池，请注意正负极标识；
- 4.将电池盖滑回到外壳上。



若使用锂电池供电，需要取下 RC8X 自带的电池盒，可参考以下两种方法取下电池盒：

- a. 用大拇指将电池盒一端下压，另一端自动上翘，即可取出电池盒。



b. 用镊子等工具将电池盒一端往上撬，即可取出电池盒。



若需要将电池盒装回电池仓，请注意电池盒有缺口的一端朝向 PS4 开关方向。



注意：如果接入电池后，遥控器仍然无法开机，请检查：

- 1) 电池盒里的 AAA 电池正负极是否装反；
- 2) 电池盒的插针正负极是否插反；
- 3) 锂电池插针正负极是否插反；
- 4) 所使用的 AAA 电池或锂电池是否有足够的电量；
- 5) 如果输入电压低于 5V，遥控器无法开机。

### 1.2.8.2 遥控器开机

长按遥控器正面的 HOME 键约 1.5 秒，遥控器屏幕会出现 RadioLink 图标，同时发出 “welcome to RadioLink” 欢迎提示音，然后屏幕会显示如下图。

①当前使用的模型名称。您可以在 ‘模型选择’ 菜单里选择不同的模型，最多可以支持 200 组模型存储，车辆行驶之前或启动发动机之前，一定要查看显示屏上的模型是否和实际使用的模型一致。如果选错模型，舵机的动作、大小、方向和中立位设置会发生错误，此时行驶将可能会导致车辆受损。

②  接收机信号强度显示。遥控器与接收机成功对码后，遥控器会显示此信号塔图标。

③遥控器的电池电压。

④8 个通道的舵量行程显示。当给遥控器各通道分配好对应的控制开关或按键后，操作对应的开关和按键，对应通道的舵量条显示会随之发生变化。

⑤混控状态显示。当混控功能开启，对应的混控图标会亮起；混控功能关闭，对应的图标呈灰色。

⑥计时器，点击计时器可以触发“开始计时/关闭计时/复位”。

点击一次开始计时，点击第二次暂停计时，点击第三次清零复位。

具体功能设置方法：可参考 [2.6.2 计时器](#)。

⑦回传信息：

RX：接收机的供电电压；

EXT：车/船模型设备上的动力电池电压；

RSSI：接收机的信号强度值，“NULL”表示无信号或接收机和遥控器没有对码成功。RSSI 值越接近 0，则信号越强，RSSI 负数数值越大，则信号越弱。例如：遥控器和接收机间距 60 厘米左右时，RSSI 值在-30dbm 以内，表示信号正常；如果遥控器和接收机间距 60 厘米左右时 RSSI 值为-45dbm，则表示信号异常了，具体测试方法参照 [1.3.7 RSSI 值测试](#)。

⑧ 按键功能的数值状态显示，可快速查看 DT1/DT2/DT3/DT4/DL1 这 5 个按键的当前的设置数值。

⑨进入所有设置菜单的图标。点击该图标可查看所有的功能及菜单设置。



### 1.2.8.3 语言选择

菜单界面支持简体中文和繁体中文，出厂默认为简体中文。

将遥控器开机，即可进入遥控器主界面，点击遥控器主界面左下角的  图标进入菜单设置，点击右侧的“语言选择”即可切换语言。

### 1.2.9 遥控器菜单图标介绍

	进入菜单设置		模型选择
	系统设置		SD 卡文件夹
	基础菜单		在任一菜单，点击即可返回上一级菜单
	回传设置		增加数值
	竞赛菜单		减少数值
	混控设置		将当前数值恢复到出厂默认数值
	配件菜单		

点击以上图标，即可进入设置菜单，点击该菜单下的各功能进行设置（查看该说明书目录，了解各菜单下的功能）。

示例：如何设置“舵量设置”功能？

答：将遥控器开机，即可进入遥控器主界面，点击遥控器主界面左下角的  图标进入菜单设置，然后点击左边的  图标，再点击右侧的“舵量设置”菜单，进行各通道的数值，通过屏幕下方出现的[+]和[-]按钮来调整数值，点击屏幕下方的“复位”键，对应的设置数值会恢复到出厂默认值。设置完成后，点击屏幕左下角的  图标返回上一级菜单，或短按开机按键返回遥控器主页。

### 1.2.10 遥控器低电压提醒

RC8X 默认遥控器报警电压为 6.8V，当输入的电池电压低于 6.8V，遥控器会自动发出人声语音提示“遥控器电压过低”，请及时更换电池。遥控器的最低电压报警可根据个人实际使用的电池规格自行设置。

**设置方法：**将遥控器开机，即可进入遥控器主界面，点击遥控器主界面左下角的  图标进入菜单设置，然后点击左边的  图标进入“系统设置”，点击“电池设置”进入电池设置界面，再点击报警电压旁边的 6.8V，即可对“报警电压”进行设置。可使用屏幕下方[+]和[-]按钮来调整电压参数，如果您使用的是 2S 锂电池，建议最低报警电压设置不低于 7.4V；如果您使用的是 3S 电池，建议不低于 11.1V，4S 不低于 14.8V。



**复位：**表示将当前数值恢复到出厂默认数值。

**返回：**可点击左下角的  图标或短按开机按键，返回上一级菜单。

**注意：**此菜单里的其他选项设置方法，请参照 [2.1.5 电池设置](#)。

### 1.2.11 兼容接收机型号

RC8X出厂标配的接收机型号为R8FG。除R8FG外，RC8X还兼容八通道内置陀螺仪高压接收机R8FGH、七通道内置陀螺仪高压接收机R7FG、六通道内置陀螺仪高压接收机R6FG、六通道高压接收机R6F、迷你四通道内置陀螺仪高压接收机R4FGM、迷你四通道高压接收机R4F等。

**注意：**因为乐迪遥控器和接收机均为自主研发，不属于开源产品，所以乐迪的遥控器只支持乐迪的接收机，暂时不支持其他品牌的接收机，乐迪接收机也只能用于乐迪遥控器。

## 1.3 接收机基本介绍

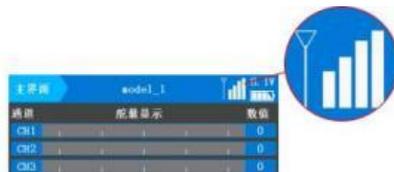
### 1.3.1 接收机介绍

RC8X遥控器出厂标配的R8FG接收机，8通道高压内置专业级漂移陀螺仪陀螺仪，自带动力电池电压回传功能，2.4G FHSS扩频算法，67信道伪随机跳频7通道接收机，可同时输出PWM，SBUS两种信号。

R8FG 接收机出厂默认为关闭陀螺仪功能（绿灯），如需开启陀螺仪功能，请参照说明书 [1.3.5 “接收机陀螺仪功能”](#)。

### 1.3.2 接收机对码

RC8X 遥控器和标配的 R8FG 接收机出厂前已经完成对码，所以如果您购买的是套机无需重新对码，即：遥控器和接收机通电后，无需任何额外操作，遥控器主界面会有信号柱显示（如下图），表示已经对码成功，请正确连接电调、舵机、电机等设备就可以使用。



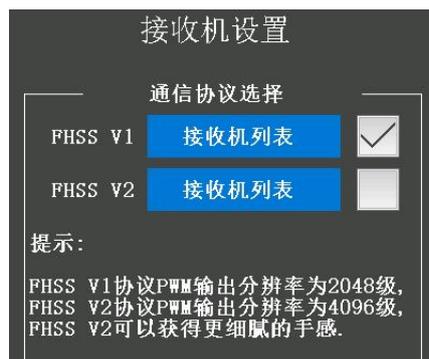
如果您是单独购买新的 R8FG 接收机或其他型号的接收机，则需要重新和遥控器对码，否则接收机将无法正常使用。

开始使用设备前，请确认遥控器和接收机是否对码成功。因每个遥控器都有独立的 ID，编码对码完成后，ID 编码则储存在接收机内，且不需要再次对码。

#### 对码步骤如下：

- 1) 将遥控器和接收机间距 60 厘米放置（注意：遥控器和接收机的间距过近易造成信号堵塞，导致对码不成功或信号断开）。
- 2) 打开遥控器电源开关，再给接收机通电。
- 3) 按下接收机侧面的 ID SET 对码键 1 秒钟以上，指示灯开始快速闪烁，表示开始对码。
- 4) 当接收机指示灯停止闪烁变为常亮，表示对码完成，此时在遥控器屏幕上会出现信号柱标识（如上图）。如果没有出现信号标识，则表示没有对码成功，接收机指示灯会慢闪提示，请继续参考上述步骤重新对码。

**注意：**如果您使用的接收机不是 R8FG，而是其他型号如 R7FG, R6FG 等，需要到遥控器“基础菜单” - “接收机设置”中选择 FHSS V1（如右图），然后再进行对码。点击此处的接收机列表可查看该接收机属于 FHSS V1 还是 FHSS V2。如果接收机通信协议选择错误，会无法对码。



R8FG 对码、工作模式切换教程：

<https://www.bilibili.com/video/BV1Jz4y1q7sx>

### 1.3.3 接收机的连接

#### 1.3.3.1 接收机上各通道插针的连接



图一

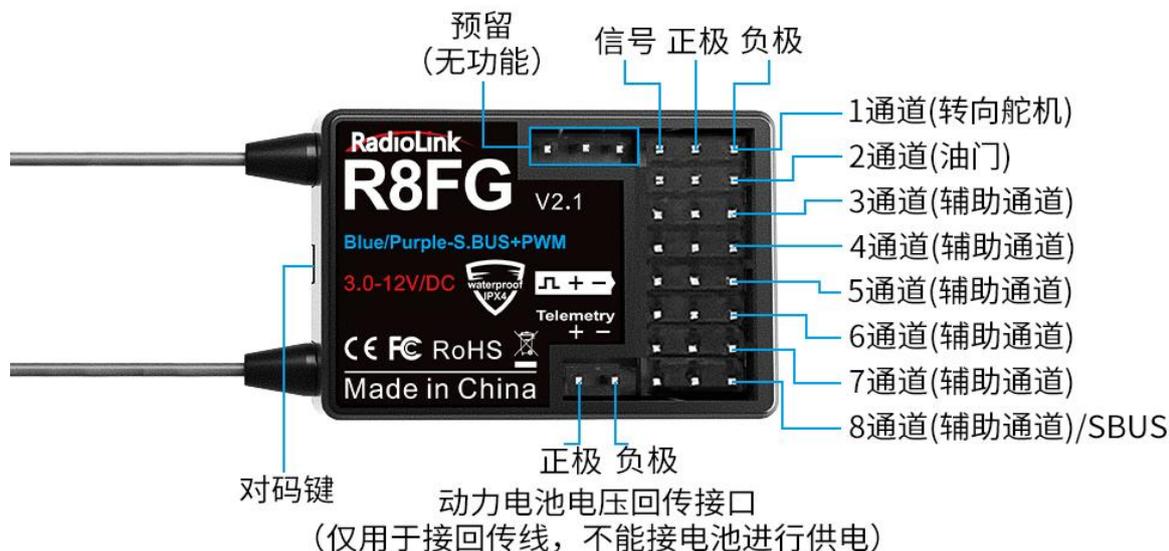


图二

接收机的连接通常使用上图杜邦线，常见为白/红/黑色线（如图一）或者黄/红/棕色线（如图二）。两种舵机线都是浅色线（白或黄）为信号线，深色线（黑或棕）为地线（-），中间红色线为 5V 供电（+），

三根线分别与接收机标签 “  $\perp$  + - ” 相对应，连接舵机和电调线时，信号线（浅色线）向上，地线（深色线）朝下插入接收机对应的通道。

**注意：**乐迪接收机都有电子防反插功能，电池接反乐迪接收机不会损坏，但此时如果连接舵机，会导致舵机损坏。

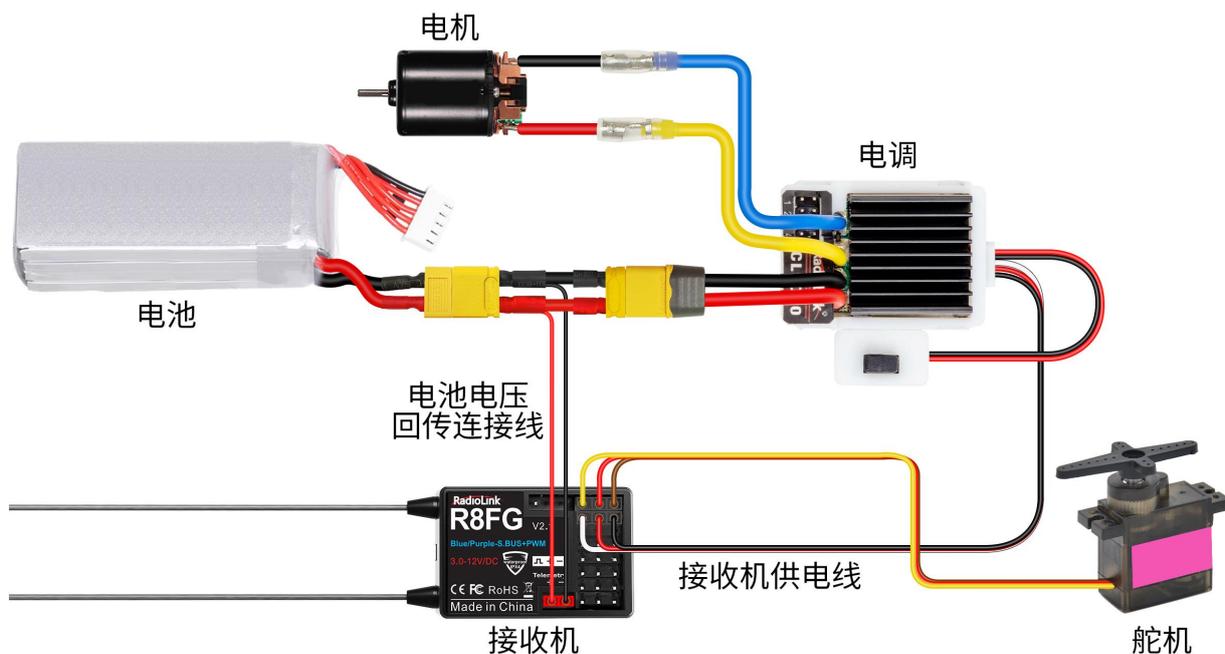


**注意：**开始操作设备前，请务必做以下使用安全检查：

1. RSSI 值检查（遥控器信号强度）。RSSI 值测试方法可参考说明书 [1.3.7 RSSI 值测试](#)。
2. 天线检查：接收机上的灰色线为同轴电缆，顶端 4-5 厘米长的透明线为天线，如果透明线折断或破损会直接影响遥控距离。如发现异常，请及时更换接收机天线。

### 1.3.3.2 电压回传口的连接

R8FG 接收机除了支持接收机的电压和信号强度回传，还支持动力电池电压信息回传（最高可支持 8S，即：33.6V 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。R8FG 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，再将电压回传线的 JST 头线插入 R8FG 的 Telemetry 口即可在遥控器主界面显示动力电池电压信息。



**R8FG 接收机电压回传连接示意图**

**注意：**

1. R8FG 接收机所有通道具备电子防反插功能，但 Telemetry 动力电压回传接口不能反插，反插会导致动力回传电压功能异常，请严格按照下图所示连接动力电池正极和负极。
2. Telemetry 端口仅限于动力电池电压检测，不可用于给接收机供电。

R8FG 动力电池电压回传功能连接使用教程视频请点击下面的链接查看：

[https://v.youku.com/v\\_show/id\\_XNDM1NzA0MjY0OA==.html](https://v.youku.com/v_show/id_XNDM1NzA0MjY0OA==.html)

### 1.3.3.3 动力电池电压报警设置

RC8X 遥控器出厂默认动力电池电压报警值为 6.6V，锂电池一般设置单片电压为 3.7V，如车辆模型使用的是 3S 锂电池，则设置的动力低压报警值建议为 11.1V ( 3.7V×3S )。

**设置方法：**将遥控器开机，即可进入遥控器主界面，点击遥控器主界面左下角的 图标进入菜单设置，然后点击左边的 图标，再点击右边的“动力电池电压”即可进行设置。可使用屏幕下方[+]和[-]按钮来调整电压参数。如果您使用的是 2S 锂电池，建议最低报警电压设置不低于 7.4V；如果您使用的是 3S 电池，建议不低于 11.1V，4S 不低于 14.8V。

**复位：**表示将当前数值恢复到出厂默认数值。

**返回：**可点击左下角的 图标或短按开机按键，返回上一级菜单。

**当前值：**默认为 0.0V，如 R8FG 接收机和 RC8X 遥控器已对码成功，并正确连接动力电池及回传线后，此处会显示当前的动力电池电压。

**报警声音类型：**指报警提示声音的类型。可选人声语音播报提示和 20 种提示音提示。默认“无”，表示当动力电池电压低于设定的报警值时无任何提醒。

**报警电压：**动力电池的报警电压，默认动力电池电压低于 6.6V 时，



遥控器发出报警提醒，最小可设置 6V，最大可设置 60V，具体设定值可根据您的设备所使用的电池参数进行自定义设置。例如：如果您使用的是 2S 锂电池，建议最低报警电压设置不要低于 7.4V；如果您使用的是 3S 电池，建议报警电压不低于 11.1V，4S 不低于 14.8V。

**报警间隔：**指报警提示的间隔周期，当动力电池电压低于设定的报警值时，默认每隔 10 秒报警提醒一次，可自定义设置间隔周期。

### 1.3.4 接收机工作模式

R8FG 内置陀螺仪，不仅能输出八路 PWM 信号还可以输出 SBUS 信号，因此其工作模式有四种包括普通 PWM 模式、PWM+SBUS 模式、PWM+陀螺仪模式、PWM+SBUS+陀螺仪模式。每种模式对应的通道信号如下图：

R8FG 接收机工作模式						
工作模式	PWM 模式	PWM+SBUS 模式	PWM+陀螺仪模式	PWM+SBUS+陀螺仪模式	备注	
指示灯颜色	绿色	蓝色	红色	蓝色/紫色		
通道信号	Telemetry	动力电池电压检测接口 (+ -) 此端口仅用于动力电池电压检测，不可给接收机供电				
	1	PWM	PWM	PWM	PWM	方向
	2	PWM	PWM	PWM	PWM	油门
	3	PWM	PWM	PWM	PWM	辅助通道
	4	PWM	PWM	PWM	PWM	辅助通道
	5	PWM	PWM	PWM	PWM	辅助通道
	6	PWM	PWM	PWM	PWM	辅助通道
	7	PWM	PWM	PWM	PWM	辅助通道
8	PWM	S.BUS	PWM	S.BUS	辅助通道	

### 工作模式设置

1. 陀螺仪功能打开和关闭：快速短按对码键 3 次实现陀螺仪打开和关闭的切换，指示灯颜色会如上文表格所示作相应切换。
2. 陀螺仪相位设置：快速短按对码键 2 次实现陀螺仪相位切换。
3. SBUS 功能打开和关闭：短按对码键 1 次（按键持续时间不超过 1 秒）实现 SBUS 功能打开和关闭，指示灯颜色会作相应切换。

### 1.3.5 接收机陀螺仪功能

R8FG 接收机内置漂移级专业陀螺仪，用户可设置其使能和不使能，当其使能时用于比赛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。

## 陀螺仪使能

R8FG 出厂设置时默认无陀螺仪，但上电时陀螺仪有自检提示。R8FG 为多色指示灯，绿灯常亮为常规接收机工作模式；红灯常亮为陀螺仪工作状态指示灯，灭为无陀螺，打开为有陀螺。快速短按对码键三次（每次间隔需小于 1 秒），红色灯连续闪烁三次，红色灯产生亮灭变化，用于指示陀螺仪是否使能。

**注意：**初次使用，如接上舵机后，在没有操作遥控器的情况下，舵机会随接收机移动出现摆动，属于正常情况，说明此时陀螺仪在工作，陀螺仪会自动修正舵机角度，如果不要陀螺仪功能，请短按对码键三次关闭陀螺仪功能即可。

如未移动接收机，舵机仍出现抖动，有两种原因：

- (1) 舵机接在了接收机的 S.BUS 信号通道了，请将舵机接到其他通道，因为普通舵机仅支持 PWM 信号；
- (2) 陀螺仪感度过大，请通过 DL1 旋钮开关进行陀螺仪感度大小调节。

## 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，即：向左转动车体时，车轮向右矫正；车体向右时车轮向左矫正。如车轮反向矫正，快速短按对码键两次（每次间隔需小于 1 秒），红色灯连续闪烁两次，陀螺仪相位矫正完成。

## 陀螺仪灵敏度调节

陀螺仪灵敏度调节默认为 8 通道对应 DL1 旋钮开关，可用遥控器上的 DL1 旋钮开关实时调整，转动 DL1 旋钮开关时，遥控器主界面上方会出现黄色背景条提示，屏幕下方的 DL1 按键状态栏的数值也会随之发生变化，比率值越大，陀螺仪灵敏度越高，比率值为 0，陀螺仪无使能。

如果 DL1 旋钮开关需做他用，也可以在“通道设定”菜单里再指定其他开关和按键来控制陀螺仪感度调节功能，或者直接用“陀螺仪混控”菜单设置界面下方的[+]和[-]按钮调节陀螺仪感度。

**设置方法：**将遥控器开机，即可进入遥控器主界面，点击遥控器主界面左下角的  图标进入菜单设置，然后点击左边的 ，再点击右边的“陀螺仪混控 1/2”，再点击“增益调整按键”，即可进行陀螺仪控制按键开关选择设置（如上图）。

**返回：**可点击左下角的  图标或短按开机按键，返回上一级菜单。

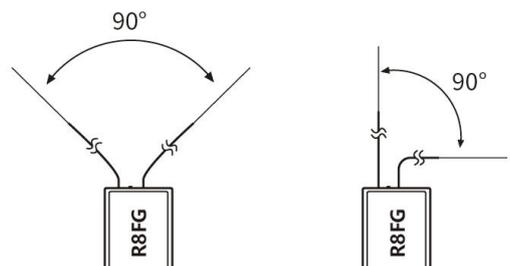


### 1.3.6 接收机天线安装

在模型上正确安装接收机天线非常重要，因为天线安装错误会影响信号。

接收机天线安装需要注意以下要求：

- (1) 接收机的两根天线不能重叠，否则会相互干涉。两根天线请保持 90 度角（如右图）
- (2) 天线不应靠近金属物，因为金属导体平面的反射会让信号急剧变差。



- (3) 天线不应与地面平行，应竖直向上放置。
- (4) 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。
- (5) 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。
- (6) 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。
- (7) 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。
- (8) 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。
- (9) 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。

请参考以下链接查看 R8FG 的天线安装图示：

<https://www.radiolink.com/newsinfo/886600.html>

### 1.3.7 RSSI 值测试

RC8X 如果出现遥控距离近的情况，可参考此说明对设备进行测试，具体流程如下：

1) 打开遥控器，再给接收机通电，遥控器与接收机连接（若未连接需要进行对码），遥控器界面出现右图红框内信号塔标志，表示对码成功。然后还可以在屏幕下方的“数据回传”位置看到 RSSI 信号强度值，这个值会随接收机和遥控器的间距及周围的无线信号干扰源情况而发生边，非恒定值（如右图）。

2) 将接收机天线和遥控器天线保持平行，接收机按下图所示，保持与遥控器 60 厘米的距离，再观察遥控器主界面的 RSSI 值，RSSI 值处于 0dBm 到-30dBm 之间为正常，若 RSSI 值负值大于-30dBm 说明信号强度异常（如下图）。



RSSI 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。

## 第二章 RC8X 遥控器基本功能菜单

### 2.1 系统设置

系统设置中可以对 RC8X 遥控器的语言设置、主题设置、背光设置、声音设置、电池设置、振动设置、LED 设置、HOME 键设置、外部输入输出设置、校准设置、及版本信息进行相应的设置。

#### 2.1.1 语言选择

菜单界面支持简体中文和繁体中文，出厂默认为简体中文。

#### 2.1.2 主题设置

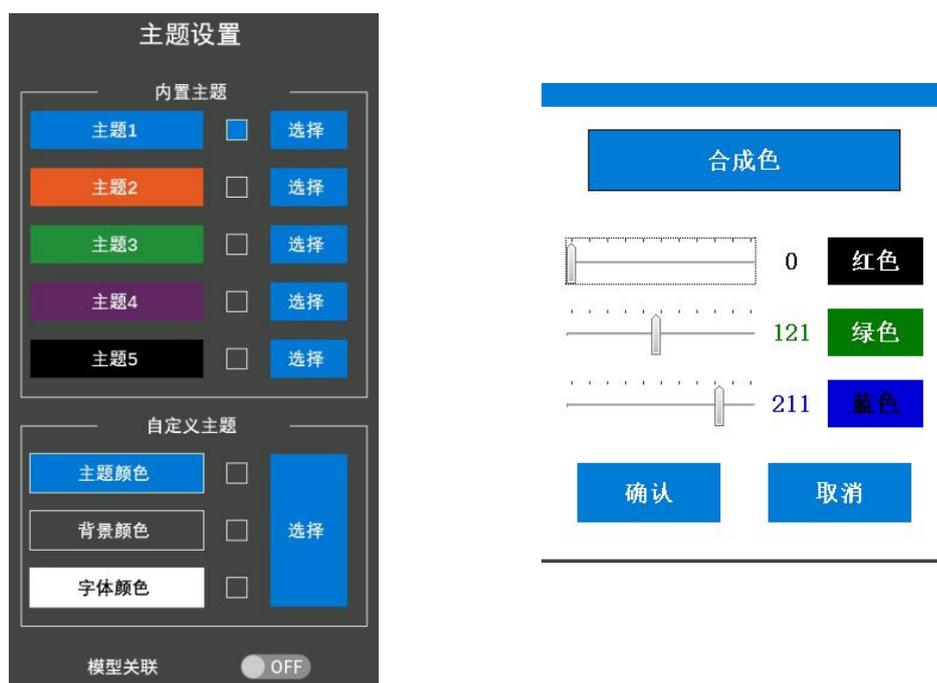
此功能可以对遥控器屏幕的主题颜色（大背景颜色）、背景颜色（菜单底色）、字体颜色进行自定义设置。

**内置主题**：系统默认固定可选的遥控器背景颜色。系统默认的 5 组主题颜色可选，点击每个主题右侧的“选择”按钮，可快速选择其中一组主题颜色。

**自定义主题**：个人自定义设置的遥控器主题颜色。可以对遥控器的大背景颜色、设置菜单的背景颜色以及字体颜色进行自定义设置。所有颜色均由红，绿，蓝三个主色进行调色而成，例如：三个颜色的数值都调整为 0 时，当前背景颜色为黑色。

**模型关联**：ON 表示开启模型关联，OFF 表示关闭模型关联，默认为关闭状态。当模型关联开启时，可以为不同的模型设置不同的主题，且主题会跟随模型切换；当模型关联关闭时，所有模型都使用当前设置的主体。

**设置方法**：点击“自定义主题”下面的“主题颜色”、“背景颜色”、“字体颜色”可分别进行自定义配色设置。可直接用手指拖动每种颜色的标尺来调整配色。设置好“主题颜色”、“背景颜色”、“字体颜色”的颜色后，点击“确定”，系统会保存此配色方案，再点击“自定义主题”下面的“选择”按钮，遥控器会马上更换为预设的背景及字体颜色。如果不喜欢当前配色方案，可以直接点击上面“内置主题”的 5 种默认颜色组合，进行快速恢复。



### 2.1.3 背光设置

**背光开关按键**：系统默认 PS3 按键来控制背光灯开启和关闭。也可以自定义设置 1 个按键开关来一键关闭或开启背光功能，如果暂时不使用遥控器，可以更好的节省遥控器电量。可选择的按键有：PS1、PS2、PS3、PS4、PS5、转向开关、扳机开关。

**背光亮度（常亮）**：即屏幕亮度，默认最大亮度 100%，可根据当前使用环境进行遥控器屏幕背光亮度调节。

**背光亮度（变暗）**：当达到预先设置好的“背光变暗时间”遥控器背光灯会自动调整至此处设置的屏幕亮度比例。默认 50%，最小可设置 0%，屏幕最暗；最大可设置 100%，屏幕最亮。

**背光变暗时间**：默认为无效。可设置 1 个时间，当遥控器停止操作达到这个设定的时间后，屏幕亮度自动按上述“背光灯亮度（变暗）”里设定的亮度比例变暗。



### 2.1.4 声音设置

#### 声音模式：

**静音**：关闭整个设备的所有提示音。

**仅报警**：仅语音播报其他菜单预先设置好的报警提示。当遥控器及配件当前数值达到之前设置的报警数值后才会有声音提示，正常操作无声音提示。例如：接收机的当前 RSSI 信号值大于之前设置的报警限位值且接收机信号报警菜单也设置了语音播报，这时遥控器就会语音播报“接收机信号过低”。声音设置菜单要开启，接收机信号报警设置那里也要设置开启，才能实现报警提示。

**无按键音**：仅操作按键和开关时，没有提示音，其他功能提示音正常。

**所有**：默认正常开启设备所有的提示音。

**全局音量**：这个音量设置适用遥控器里所有的提示音，包括按键操作提示音，报警提示音，人声语音播报音等。出厂默认 60%，最小音量 1%，相当于声音关闭，最大音量 100%。

**蜂鸣音量**：指拨动开关按键时发出的声音和系统发出的报警提示音，出厂默认 100%音量最大，可根据个人习惯调节音量大小。

**语言提示音量**：指人声语音播报内容的音量设置。出厂默认 100%，最小音量 20%。

**蜂鸣长度**：指单次提示音持续时间的长短，L\*1 持续时间最短，L\*4 持续时间最长。

**蜂鸣频率**：指提示音的柔和度，出厂默认最小 F+0Hz，最大 F+200。数值越小声音越柔和，数值越大声音越尖锐。

#### 按键播报：

**播放所有操作内容**：当连续或者同时按下几种发出不同模式声音的按键时，所有不同内容将依次播放。

**播放首尾操作内容**：只播放当前正在播放的内容以及当前播放内容结束后的最新内容（出现在正在播放时产生的 N 个内容，只播放最后一个）。

**仅播放最新内容**：只会播放最新的一个消息内容。例如：其他刚触发的语音播报正在进行中，这时如果有新触发的语音播报内容，那么正在播报的内容会被中断，直接开始播报最新的内容。



## 2.1.5 电池设置 ( 遥控器电池电压 )

### 电池设置 1/2

**当前电压**：RC8X 遥控器当前的输入电压。当遥控器正确接入供电电池时，遥控器会自动识别当前使用的电池电压。

**校准误差电压**：当前使用的电池的实际测量电压和遥控器显示的电压不一致时，可设置两者的电压差，进行一致性校准。

**电池最低电压**：遥控器最低工作电压。默认 6.0V，当电池电压低于所设定的电池最低电压时，遥控器会关机。可根据当前使用的电池电压参数进行设置，例如：您使用的 2S 锂电池，建议设置最低电压为 7.4V；使用 3S 时，建议设置最低电压为 11.1V。

**电池最高电压**：遥控器输入的电池最高电压，默认 8.4V，最低可设置 5V，最高可设置 17V，如果输入的电池电压超过这个最高电压值，可能会损坏遥控器。

**报警电压**：RC8X 默认遥控器报警电压为 6.8V，当输入的电池电压低于 6.8V，遥控器会自动发出人声语音提示

“遥控器电压过低”，请及时更换电池。遥控器的最低电压报警可根据个人实际使用的电池电压范围自行设置。

**报警声**：默认遥控器电压低于设置的报警电压时，遥控器会有语音播报或声音提醒。“无”表示没有声音提醒。“语音”表示人声播报提醒，也可以选择其他 20 种类型的遥控器报警提示音。

**注意**：如果“声音设置”菜单的声音模式设置为“静音”这里即使设置了语音播报，也不会有报警语音提示。

**报警间隔**：报警声音的提示间隔，出厂默认 10 秒，每隔 10 秒遥控器会自动进行一次低电压语音播报提醒，您可以根据自己的需要进行间隔时间设置，最大可设置为 3600 秒。

**自动关机**：“ON”表示当遥控器电池电压达到下面设定的“自动关机电压”值时，遥控器会自动关闭，避免电池过放；“OFF”表示不启用自动关机功能。

**自动关机电压**：当遥控器供电电压达到这里设定的电压值时，且上面的自动关机开关设置为 ON，遥控器会自动关机。如果有设置语音播报提示，会在语音播报提示“设备即将关机”2 分钟后遥控器自动关机。默认 6.6V，可根据您实际使用的电池电压来设定关机电压，最低可设置 5V，最高可设置 17V。

**注意**：请不要设置太高的自动关机电压，避免遥控器过早关机导致模型设备损坏。



### 电池设置 2/2

#### 无操作

**警告声**：当遥控器长时间待机无操作时，可以设置开启警告声来提示用户，避免遥控器长时间待机造成电池过放。ON 表示开启无操作的警告声，OFF 表示关闭无操作的警报声。

**报警时间**：遥控器无操作的报警时间。M 表示分钟，最短设置为 1 分钟，默认为 12 分钟，表示遥控器无操作 12 分钟时，会响起警告声。

**报警类型**：可选择语音或蜂鸣。当选择为语音时，当达到无操作的报警时间，遥控器会语音播报“设备长时间无操作”。

**自动关机**：“ON”表示当遥控器无操作的时间达到下面设定的“关机时间”时，遥控器会自动关闭，



避免电池过放；“OFF”表示不启用自动关机功能。

**关机时间**：当遥控器待机无操作的时间达到这里设置的关机时间，且上面的自动关机开关设置为 ON，遥控器会自动关机。最短设置 3 分钟，默认为 15 分钟。

### 2.1.6 振动设置

**触摸振动**：ON 表示打开振动功能；OFF 表示关闭振动功能，默认为开启此功能。

**触摸振感**：当触摸遥控器屏幕时，除了有预先设置好的提示音，还会同时伴有振动感。默认 20%，最小可调 10%，几乎无振感；最大可调 100%，振感最强。数值越大，振感越强，可点击屏幕下方的[+]和[-]按钮来调节振感大小。

**警报振感**：当出现报警功能提示时，除了有预先设置好的报警提示音，还会同时有振动感。默认 20%，最小可调 10%，几乎无振感；最大可调 100%，振感最强。数值越大，振感越强，可点击屏幕下方的[+]和[-]按钮来调节振感大小。



### 2.1.7 LED 设置

LED 灯指的是遥控器左右两侧的红色 LED 灯带。

**LED 亮度**：当 LED 模式选择“常亮”时，可对遥控器左右两侧的 LED 灯带亮度进行调节，默认 90%，最大可调 100%，最小可调 0%，数值越大灯光越亮，数值越小，灯光越暗。此设置对“呼吸和背光亮度”模式无作用。

**LED 模式**：分常亮，呼吸，背光亮度三种模式。

**常亮**：LED 灯会按上面设置好的 LED 亮度保持一直常亮；

**呼吸**：LED 灯会有规律地自动变亮和变暗；

**背光亮度**：选择此模式后，遥控器两侧的 LED 灯会跟随屏幕背光的亮度设置保持一致，如果背光灯关闭，LED 灯也会自动关闭。



### 2.1.8 HOME 键设置

**短按**：短按可作为快捷键在当前设置菜单页面和遥控器主界面之间进行切换。

**长按**：长按 1.5 秒开机或关机。



### 2.1.9 外部输入输出设置

#### 外部输入输出设置 1/2

该功能主要针对 RC8X 遥控器的 DSC 多协议端口（模拟器，教练线，头追，高频头，5.8G 图传接收机等设备时的信号输出模式设置）、USB 端口、多媒体端口的工作模式选择。

**多协议输出开关**：用于开启或关闭多协议输出。开关可设置为 PS1、PS2、PS3、PS4、和 PS5。无表示无需开关控制。

**多协议输出模式**：主要针对遥控器 DSC 端口上连接的设备需要的信号类型。

**PPM\_IN**：当遥控器 DSC 端口连接具有头追功能的 FPV 眼镜时，选择这个信号模式；RC8X 支持二轴和三轴头追。

RC8X 连 SKYZONE 头追视频教程：

<https://www.bilibili.com/video/BV1qG411F7CA>

RC8X 连 DJI 头追视频教程：

<https://www.bilibili.com/video/BV1yG411F7mn>

RC8X 使用头追功能时请注意：

1. 通常需要在“通道设定”界面将头追通道设置为“无”。例如，当头追设备连接至 5,6,7 通道时，需要将 5,6,7 通道的开关设置为“无”（如下图）



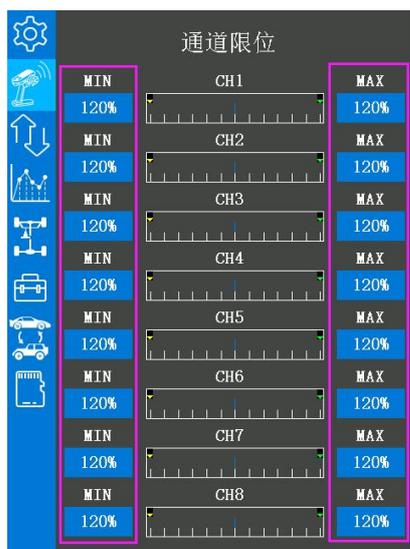
2. 由于各个头追设备的兼容问题，在成功连接头追后，RC8X 各通道舵量可能会自动增加微调值(如下图)。

通道	舵量显示	数值
CH1		+7
CH2		+8
CH3		+7
CH4		+107
CH5		+7
CH6		+7
CH7		-92
CH8		+7

此时，请调节“外部输入输出设置”下的 PPM（如下图）。



先调中间值，使微调接近 0；再调最大值和最小值，确保头追通道的最大舵量和最小舵量为正负 100%，如果最大或最小舵量超过了正负 100，可设置通道限位为 100%（如下图）。



PPM\_OUT：当遥控器 DSC 端口连接模拟器或者教练线时，选择这个信号模式；

RC8X 连接模拟器视频教程：<https://www.bilibili.com/video/BV1b7411K7to>

SBUS：当遥控器 DSC 端口连接需要用 SBUS 信号控制的设备时，选择这个信号模式；

CRSF：当遥控器 DSC 端口连接黑羊高频头/ELRS 高频头时，选择这个信号模式。

RC8X 连接 ELRS 高频头方法：

- 1、先将遥控器的“外部输入输出设置” ---- “多协议输出模式” 设置为 “CRSF” ；
- 2、再将“外部输入输出设置” ---- “USB 电源输出” 设置为 “开启”
- 3、ELRS 的信号线接入 RC8X 的 DSC 口；
- 4、给 ELRS 高频头供电。



注意：

1、如果需要用 RC8X 的 Type-C 口（5V 输出）给 ELRS 高频头供电，需要单独购买一个 5V 升压模块来给高频头供电。



2、如果用遥控器给 ELRS 高频头供电，为了不影响遥控器的正常使用，请不要在遥控器低于 7V 后继续用遥控器给高频头供电。

**多媒体模式**：主要针对 RC8X 遥控器的多媒体耳机插孔的工作模式设置。

**音频输出模式**：当耳机插孔插入耳机时，选择这个模式。

**视频输入模式**：当耳机插孔插入 5.8G 图传模块或其他 AV 模拟视频信号设备时，选这个模式。

注意：当 5.8G 图传接收模块连接线成功插入耳机插孔和 USB 端口，且该图传接收模块已和带有 5.8G 图传发射的摄像头成功对码后，RC8X 屏幕会自动进行上下分屏。上屏是遥控器的菜单界面，下屏是 FPV 摄像头的拍摄画面，一屏两用，且互不干涉，具体见下图。

一屏双用功能可参考以下视频教程：

<https://www.bilibili.com/video/BV1X84y1C7Wv>

**USB 电源输出**：默认为自动，当遥控器的 USB 端口用于连接 USB 数据线来给遥控器升级固件或拷贝数据时，就是普通的 USB 模式。当耳机插孔插入 5.8G 图传接收时，这时 USB 端口开启 5V 输出，可以给 5.8G 图传接收模块供电。

**插入检测弹窗**：耳机插孔接入耳机等设备时，遥控器屏幕会跳出弹窗提示，多协议模式选择（PPM 等）或者 多媒体模式选择（音频输出或者视频输入），按实际需要点击选择就好。

**PPM**：PPM 信号输入输出的脉宽调整。

## 外部输入输出设置 2/2

**视频输入设置**：RC8X 连图传接收模块时，屏幕显示的视频的的参数调节。

亮度：视频的亮度。

对比度：视频的对比度。

饱和度：视频的饱和度。

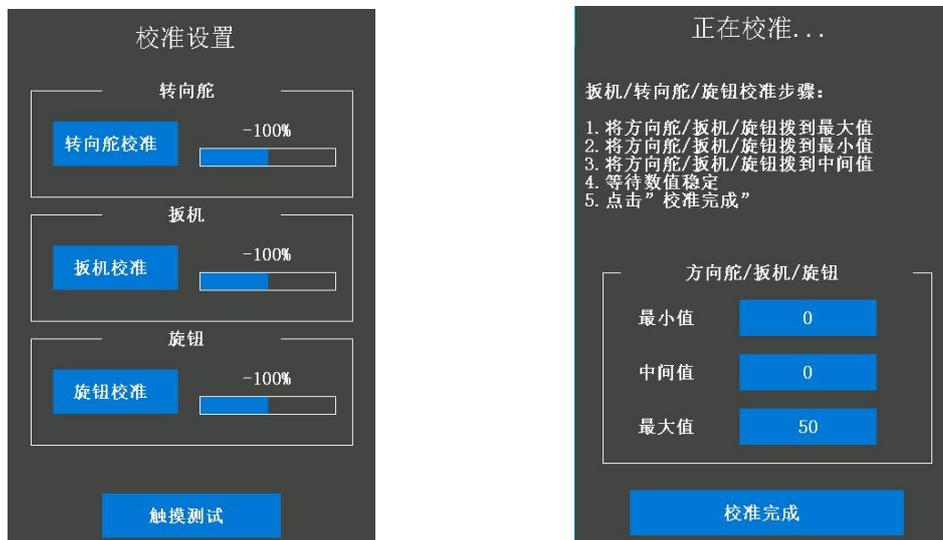
色调：视频的色调。



### 2.1.10 校准设置

此功能用于修正遥控器的转向舵、油门扳机及 VR 旋钮。由于某些原因舵量发生机械偏移时，也可使用此功能。

RC8X 校准视频教程：<https://www.bilibili.com/video/BV1z8411L755>



**转向舵校准：**遥控器的转向轮行程校准。点击“转向舵校准”，将遥控器的转向轮顺时针向前转到底，再松手，再逆时针向后转到底松手（如右图），等最小值/中间值/最大值的数值都稳定后松手，再点击“校准完成”，然后遥控器会自动再回到“校准设置界面”。



**扳机校准：**油门扳机行程校准。点击“扳机校准”，将遥控器的扳机往回扣到底再松手，再向前推到底（如右图），等最小值/中间值/最大值的数值都稳定后，再点击“校准完成”，然后遥控器会回到“校准设置界面”。



**旋钮校准** 指的是遥控器右侧灯带旁边的 VR 旋钮行程校准。点击“旋钮校准”，将遥控器的 VR 旋钮顺时针向前转到底，再逆时针向后转到底（如右图），等最小值/中间值/最大值的数值都稳定后，再点击“校准完成”，然后遥控器会回到“校准设置界面”。



**注意：**校准过程中变化的数字是对应开关的机械量，所以每台遥控器有些许不同，请忽略。

**验证是否校准成功：**再像校准操作一样把转向轮/油门扳机/VR 旋钮像校准时一样，打到最大和最小，同时观察“旋钮校准”旁边舵量条数值是否达到+100 和-100，如果达到表示校准成功，未达到+100 和-100 表示故障。

**触摸测试：**此功能可检测遥控器触摸幕是否有异常。例如：使用过程发现屏幕某处无法点击，可进入触摸测试界面，用指腹在出现无法点击的区域缓慢滑动，如果红点无法跟随手指移动，说明触摸屏异常。

如果测试原来无法点击或者不灵敏的地方可以正常出现红点，则说明可能是天气干燥，请保持手指湿润。

测试完成，请点击屏幕中间的“点击此处退出测试”，即可返回校准菜单界面。

### 2.1.11 版本信息

#### 用户名

默认 RADIO LINK，可以设置个人名称，修改方法可参照 [2.7 模型选择 重命名](#)。

#### 语言

菜单界面支持简体中文和繁体中文，默认为简体中文。

#### 重置系统设置

可重置“系统设置”菜单里除了“语言选择”及“校准设置”以外的所有参数。

点击“重置系统设置”，屏幕会出现“是否重置所有系统设置？”，点击“确认”，即可重置系统设置。



## 2.2 基础菜单

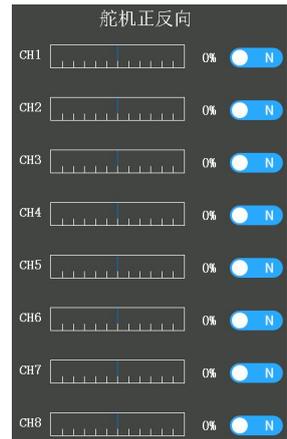
### 2.2.1 舵机正反向（舵机相位）

舵机正反向功能用来改变各通道设备的动作方向，出厂默认所有通道为 N（Normal 正向）。

注：“R”：REVERSE 反向，  
“N”：Normal 正向。

通道设置反向后，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。

注意：接收机连接电调（ESC）后，请先按电调说明书方法进行电调和遥控器的行程量校准，再操作油门扳机，如没有响应，请再将 2 通道油门设置反向，再操作油门扳机，并检查油门通道设备是否有响应。

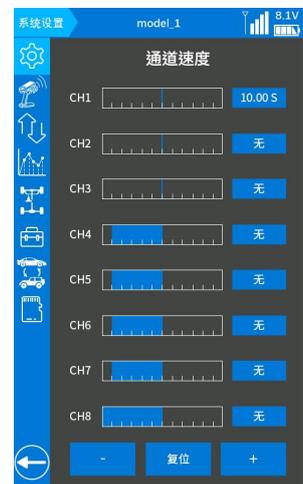


### 2.2.2 通道速度

此功能可用于设置 8 个通道的延迟，每个通道的延迟可独立设置。

默认为“无”，即不延迟。用户可点击该选项，通过调节屏幕下方的+按键，设置通道延迟时间，最高可设置 10 秒的通道延迟。

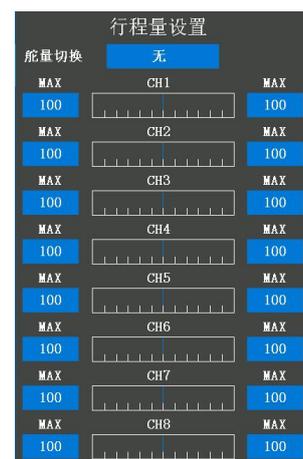
注意：当油门延迟或转向延迟功能开启时，通道速度设置的通道 1 和通道 2 的延迟将失效。



### 2.2.3 舵量设置

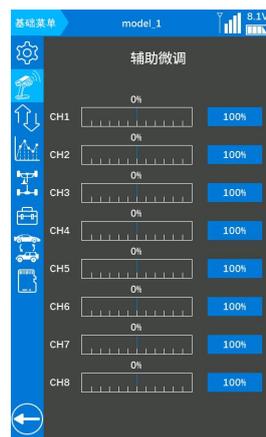
此功能用于分别调节各通道两边的行程量，默认均为 100%，调节范围为 0%至 120%，若将舵机通道（CH1 一通道）左侧设为 0%，右侧设为 120%，转动转向轮时观察舵量显示界面会出现一端输出为 0，一端输出为 120 的情况。

**舵量切换：**用来切换大小舵量的开关按键，可选择 PS1、PS2、PS3、PS4、PS5、转向开关（SS）、扳机开关（TS）、DT1、DT2、DT3、DT4、DL1。“无”表示直接执行当前设置的舵量。



## 2.2.4 辅助微调

辅助微调用于修正机械误差。可以对每个通道所连接的设备的“中立位”进行精细的调整,也可以调整各通道舵机的空档位置。默认值为 0%,可调范围-200至+200%。



## 2.2.5 通道设定

所有通道均可以自定义分配对应不同的控制开关、按键或旋钮。

**通道 1**：默认用转轮控制，将方向舵机接在接收机的 CH1 通道上，即可用遥控器的转轮控制 1 通道的转向舵机。您也可以根据个人设备需要设置其他开关按键或旋钮来控制 1 通道。

**通道 2**：默认用油门扳机控制，将油门电调接在接收机的 CH2 通道，即可用遥控器的油门扳机来控制油门电调。您也可以根据个人设备需要设置其他开关按键或旋钮来控制 2 通道。

**通道 3** 默认用 VR 旋钮控制 将需要用旋钮来控制的设备接在接收机的 CH3 通道上，即可用遥控器右侧的旋钮开关来控制。您也可以根据个人设备需要设置其他开关按键或旋钮来控制 3 通道。

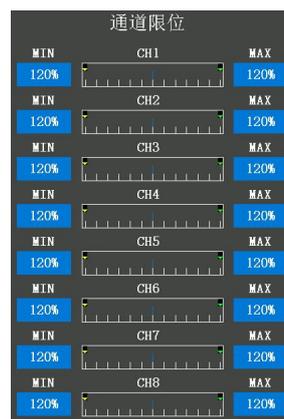
**通道 4-7**：默认用 PS1/PS2/PS4/PS5 按键控制，使用方法同上述“通道3”一样。

**通道 8**：默认用 PS3 编码旋钮来控制陀螺仪增益（即陀螺仪灵敏度）。可直接顺时针或逆时针转动旋钮来调节陀螺仪感度大小，+100 感度最大，最灵敏，修正力也最强；0+感度最小，相当于陀螺仪功能关闭，无感度，无修正力。您也可以根据个人设备需要设置其他开关按键或旋钮来控制 8 通道。



## 2.2.6 通道限位

通道限位可以分别限制左右舵量的最大和最小行程。1 到 8 通道均可设置，默认左右舵量都是 120%，最小可调至 0%。



## 2.2.7 微调/按键 设定

### 微调/按键功能设定 1/2

此功能主要针对遥控器的所有微调功能按键进行功能分配设置。点击右上角的 1/2 进行不同设置页面切换。

**按键**：DT1/DT2/DT3/DT4：遥控器转轮旁边的 4 个数字微调按键；  
具体按键所在位置，可查看 [1.2.5 开关和按键示意图](#)。

**方向**：正向和反向，表示向前或向后拨动该按键时，数值呈正数或负数进行递增或递减；

**阶级**：表示每拨动该按键 1 次，数字变化的间隔，例如：设置阶级数值为 6，每拨动一次 DT1 按键，数值会递增或递减 6 个。

**回中**：DT1、DT2、DT3、和 DT4 可设置自动回中功能，作为复位开关使用。勾选该微调按键，即表示该微调按键会自动回中，该功能常用于 DT 按键作为三段开关时。

**功能 1**：DT1/DT2/DT3/DT4/DL1 按键均可自定义设置，可以用来控制以下任一功能：转向微调、油门微调、VR 旋钮微调、襟翼、双比率、CH1 至 CH8 通道的辅助微调、加速度（前进/刹车 1/刹车 2/刹车 3）转向曲线、油门曲线、转向速度（正/反）、油门速度（正转/中/高/低）、油门速度（反转高//中/低）、ABS（返回刹车 1-3、延迟刹车 1-3、循环刹车 1-3）、牵引控制（恢复/延迟/循环）、刹车比率（刹车 1-3）、刹车 EXP（刹车 1-3）、刹车延迟（刹车 1-3）、刹车 2,3 比率、侧倾混控（方向舵→压浪板）、侧倾混控（压浪板→方向舵）、怠速调整、程序混控 1-8（A-B）供 16 组、4WS 前侧比率，4WS 后侧比率、双电调、双电调驱动力比率、陀螺仪增益、阿克曼、条件、舵量切换。“无”表示该按键不使能。



**功能 2**：4 个 DT 按键也可以通过设置当作 4 个三段开关使用。设置方法可参考 [1.2.7 遥控器三段开关设置](#)

**注意**：在此菜单对各微调按键进行功能分配后，如果在设置其他功能时，微调按键再次被选中，会出现如下“是否进行替换？”的提示。如果需要该微调按键仍旧控制最初设置的功能，请点击“否”；如果需要该微调按键控制新设置的功能，请点击“是”。



以上图为例，DT1 微调按键最初默认控制转向微调，在设置怠速调整功能的微调按键时，再次选中 DT1，则会出现如上“是否进行替换？”的图示。若点击“是”，则 DT1 将控制怠速比率，不再控制转向微调；若点击“否”，DT1 仍旧控制转向微调，不控制怠速比率。

## 微调/按键 语音设定 2/2

在上述“微调/按键功能设定”设置界面，点击右上角的 1/2 可翻页进入“微调/按键语音设定”的设置界面。DT1/DT2/DT3/DT4 微调按键向前和向后拨动和 DL1 旋钮顺时针和逆时针旋转都可以分别设置不同的提示音。

**DTxA**：按键向前推；

**DTxB**：按键向后拉；

**自动**：表示默认出厂设置的声音类型；

**NONE**：表示无声音；

**设置方法**：点击“自动”会弹出可选择的声音选项，再点击不同声音编号即可选定。

**试听**：ON 表示选择声音后会自动播放试听，OFF 表示选择声音后不会播放试听。

**声音源**：指声音类型，可选择 4 种类型“蜂鸣声”、“警告声”、“系统语音”、“用户语音”。

**“蜂鸣声”**：有 8 种声音可选，Beep1~Beep8；

**“警告声”**：有 20 种声音可选，warning1-20；

**“系统语音”**：默认有 55 种功能语音提示，当该按键被设定的功能和这里的语音功能一样时，就可以在这里选择对应的语音播报提示。例如：选择用 DT1 微调键来控制四轮转向功能，先在该菜单下面的“声音源”选择“系统语音”，然后再点击 DT1 旁边的 DTxA 选择框，选择“4wd double”，选择后遥控器会播报该语音中文“四轮驱动双驱”。

**用户语音**：用户可以通过文字转语音软件进行自定义提示语音制作，然后将语音文件复制到遥控器里，使用自己制作的语音提示。制作方法请查看 [2.12 用户语音制作方法](#)。

**停止试听**：如语音正在播放过程，可以点击此按钮停止播放，目前仅支持设置界面的语言停止试听，不可以对外部开关启动的语音进行停止播放。



## 2.2.8 开关/按键 设定

### 开关/按键 功能设定 1/2

此功能主要针对遥控器的所有 PS 开关按键、转向轮，油门扳机进行功能分配设置。点击右上角的 **1/2** 可翻页进入“开关/按键声音设置”页面界面。具体每个按键所在位置，可查看 [1.2.5 开关和按键示意图](#)。

**功能**：PS1、PS2、PS3、PS4、PS5、转向开关、扳机开关 均可自定义设置用来控制以下功能。可自定义设置的功能如下：

条件 1/2 切换、条件 1-4、程序混控 1-8、A.B.S(刹车 1-3)、牵引控制、4WS 类型切换、4WS 类型 1(前)、4WS 类型 2(反相)、4WS 类型 3(相同)、4WS 类型 4(后)、双电调(前)、双电调(4WD)、双电调(后)、陀螺仪混控、陀螺仪增益、陀螺仪增组、CPS 混控 1-4、转向刹车、开始、发动机熄火、怠速调整、中立刹车、计时器开、计时器复位、画面保存、背景光，语音播报、停止播报、“无”表示该按键无功能。

**PS1**：转轮下方的功能按键，默认控制 4 通道，可进行自定义。

**PS2**：手柄左右两侧下边的 2 个功能按键，左右功能一样，主要方便不同左手和右手的用户使用习惯，默认控制 5 通道，可进行自定义设置。

**PS3**：转轮前方的旋钮，和 DL 为组合按键。该按键设定为 PS3 时，按下才能触发，旋转无使能；设定为 DL1 时，顺时针和逆时针可调整数值，按下无使能。相当于 1 个按键可分别设置 2 种不同的功能。PS3 默认控制屏幕背光灯，按下 1 次背光灯关闭，再按 1 次背光灯打开。也可进行自定义设置。



PS4：遥控器底座后方的按键，默认控制 6 通道，可自定义。

PS5：手柄中间凹下去的左右两边的 2 个功能按键，左右功能一样，主要方便不同左手和右手的用户使用习惯，默认控制 7 通道，可自定义。

转向开关 (SS)：默认转向轮控制 1 通道的转向舵机，这里可以再自定义叠加设置来同时控制另 1 个功能，即：转轮在控制舵机转向时，同时还可以控制其他功能，例如：当转动转轮，车辆转向的同时再启动车上的转向灯功能。

扳机开关 (TS)：默认扳机控制 2 通道的油门前进/刹车/后退，这里还可以自定义设置在控制油门扳机时，同时控制其他功能的打开和关闭，例如：车辆刹车时同时启动车上的刹车灯。

(SS)：Steering Switch 转向开关

(TS)：Throttle Switch 油门开关

方向：分正向和反向，当按动该按键，对应的舵量呈+100 或-100 显示。设置为正向，按下按键数值为+100，松开为-100；如设置为反向，按下按键设置为-100，松开为+100。

阶级：自锁/点动

自锁：可以把这个按键当做 1 个 2 段开关使用，按一下为 1 档，再按一下为另 1 档；

点动：按下开关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 PS1 后该通道输出+100 舵量，松开 PS1 后该通道输出将恢复至-100 舵量；

正向+点动：如设置为正向，且阶级设置为“点动”，当按动该按键时，该通道的舵量会先+100，松开时-100；

反向+点动：如设置为反向，且阶级设置为“点动”，当按动该按键时，该通道的舵量会先-100，松开时+100；

正向+自锁：如设置为正向，且阶级设置为“自锁”，按动 1 次该按键时，该通道的舵量会停留在+100，再按 1 次时舵量会停留在-100；

反向+自锁：如设置为反向，且阶级设置为“自锁”，按动 1 次该按键时，该通道的舵量会停留在-100，再按 1 次时舵量会停留在+100。

注意：在此菜单对各按键进行功能分配后，如果在设置其他功能时，该按键再次被选中，会出现如下“是否进行替换？”的提示。如果需要该按键仍旧控制最初设置的功能，请点击“否”；如果需要该按键控制新设置的功能，请点击“是”。



以上图为例，PS1 按键最初默认控制通道 4，在设置截图按键时，再次选中 PS1，则会出现如上“是否进行替换？”的图示。若点击“是”，则 PS1 将控制截图功能，不再控制通道 4；若点击“否”，DT1 仍旧控制通道 4，不控制截图功能。

## 开关/按键 语音设定 2/2

针对上述“开关/按键功能设定”，PS1、PS2、PS3、PS4、PS5、PSS、PTS 这些按键抬起和按下都可以分别设置不同的提示音。点击右上角的 2/2 可返回“开关/按键功能设定”的设置界面。

PSxUP：PS1-PS5 开关松开的声音选择

PSxDOWN：PS1-PS5 开关按下的声音选择

PSS(Push steering switch)：转动转向轮

PTS(Push throttle switch)：推动油门扳机开关

自动：表示默认出厂设置的声音类型；

NONE：表示无声音；

设置方法：点击“自动”会弹出可选择的语音选项，再点击不同声音编号即可选定。

试听：ON 表示选择声音后会自动播放试听，OFF 表示选择声音后不会播放试听。

声音源：指声音类型，可选择 4 种类型“蜂鸣声”、“警告声”、“系统语音”、“用户语音”。

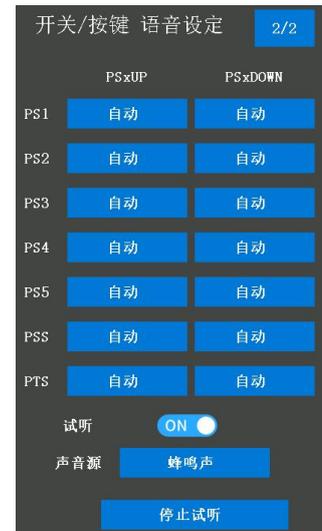
“蜂鸣声”：有 8 种声音可选，Beep1~Beep8；

“警告声”：有 20 种声音可选，warning1-20；

“系统语音”：默认有 55 种功能语音提示，当该按键被设定的功能和这里面的语音功能一样时，就可以在这里选择对应的语音播报提示。例如：选择用 DT1 微调键来控制四轮转向功能，先在该菜单下面的“声音源”选择“系统语音”，然后再点击 DT1 旁边的 DTxA 选择框，选择“4wd double”，选择后遥控器会播报该语音中文“四轮驱动双驱”。

用户语音：用户可以通过文字转语音软件进行自定义提示语音制作，然后将语音文件复制到遥控器里，使用自己制作的语音提示。制作方法请查看 [2.12 用户语音制作方法](#)。

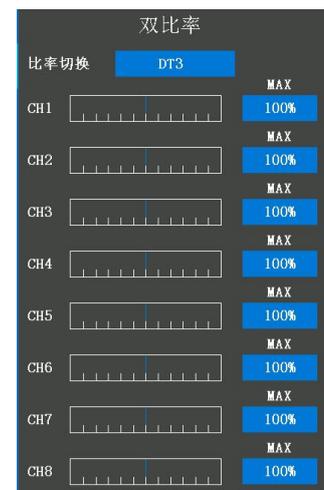
停止试听：如语音正在播放过程，可以点击此按钮停止播放，目前仅支持设置界面的语言停止试听，不可以对外部开关启动的语音进行停止播放。



### 2.2.9 双比率 (一键切换大小舵功能)

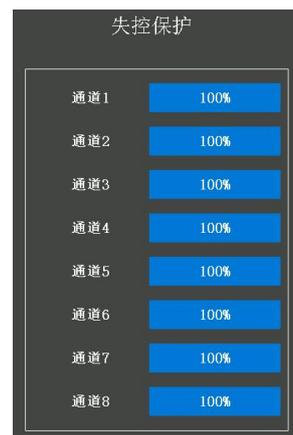
双比率可对所有通道的整体比率进行减小，不能进行增大，同时它不同于舵量设置需要单独设置通道两侧的舵量，设置此功能的比率将会同时影响左右两边的舵量，如较小油门比率后，控制模型前进和刹车的比率将会被同时减小，设置范围为 0-100，默认为 100。

舵量切换：用来切换大小舵量的开关按键，可选择 PS1、PS2、PS3、PS4、PS5、转向开关(SS)、扳机开关(TS)、DT1、DT2、DT3、DT4、DL1。“无”表示直接执行当前设置的舵量。



## 2.2.10 失控保护

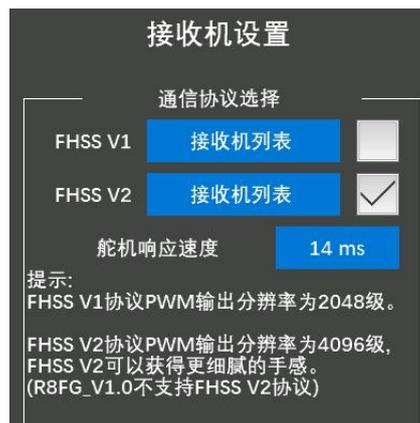
此功能可设置当接收机失去控制时各个通道执行的输出值。通常通道 1(转向)和通道 2(油门)默认设置为 0%，即：当接收机失去控制时，油门将关闭为 0 输出，舵机保持最后 1 个动作，以此避免车辆或其他模型受到损害，可调节范围为-100 至+100。若改变失控保护的油门值设定，当接收机失去控制时，油门通道将会自动输出这里所设定的固定油门量，这可能会导致模型失控后继续前进或不断后退，修改此通道失控保护值请务必小心。



## 2.2.11 接收机设置

RC8X 遥控器出厂默认标配 R8FG 接收机，出厂前会先对好码，遥控器和接收机上电开机即可使用。如更换其他的接收机，需要重新对码，对码方法参考说明书的 [1.3.2 接收机对码](#)。

接收机选择：FHSS V1 系列接收机为 2048 分辨率，FHSS V2 系列接收机为 4096 分辨率，分辨率越高，舵机运动的角度越细腻。



可点击“接收机列表”查看你当前使用的接收机是否属于这个系列，如果是，请点击旁边的方框来确认当前使用的接收机类型，如果不在，请不要选择这个列表。



FHSS V1 列表



FHSS V2 列表

如果这里选择的接收机列表不包括你实际使用的接收机型号，会出现无法对码的现象。例如：你使用的是 RC8X 遥控器和 R7FG 接收机对码，需要选择 FHSS V1 才能对码。反之如果选择的是 FHSS V2，就会无法对码。

舵机响应速度：

1、遥控器：需要将 RC8X 遥控器固件升级至 V1.1.5 或以上版本，然后选择 FHSS V2 通讯协议才会显示该选项。舵机响应速度可选择 14ms，4ms，3ms。出厂默认舵机响应速度为 14ms（模拟舵机响应速度），4ms 和 3ms（数字舵机响应速度）。

2、接收机：如果您使用的是数字舵机，需要选择 4ms 或 3ms 响应速度，请确认所使用的接收机是否支持数字舵机。目前乐迪支持数字舵机的接收机包括 R8FG V2.1 版本、R4FGM V2.1 版本、以及出厂日期为 2023/4/26 及之后的 R8FG 和 R4FGM 接收机，其他版本接收机暂不支持，即使选择的 4ms 或 3ms，也还是默认输出 14ms。乐迪电子后续还会继续增加其他支持数字舵机的型号接收机，请留意乐迪电子官网。

3、状态指示：切换舵机响应速度时，接收机 LED 绿灯会闪烁 2 次，代表响应速度切换成功；如果切换舵机响应速度时，接收机 LED 绿灯没有闪烁，表示舵机响应速度切换不成功或者当前接收机不支持数字舵机。

注意：

1. RC8X 标配 R8FG 接收机。R8FG V1.0 版本（出厂日期为 2023 年 2 月 3 日前）只支持 FHSS V1 协议，不支持 FHSS V2 协议；R8FG V2.0 及之后的版本（出厂日期为 2023 年 2 月 3 日及之后）支持 FHSS V2 协议。操控模型前，请务必确保接收机通讯协议选择正确，否则会影响部分功能使用。

2. 后续如果我司再新增新款接收机，您可以到我们官网下载和升级新固件来更新此处的接收机型号。如更换接收机直接对码即可，这里不需要做设置，这里只是展示 RC8X 遥控器可以兼容的所有接收机型号，方便您来选择不同的接收机。

## 2.2.12 子 ID 模式

遥控器可以和 N 个接收机对码。RC8X 和多个接收机已经对码成功的情况下，同时开启 RC8X 及所有已成功对码的设备，有以下 2 种使用方式：

1. 不使用子 ID 功能，RC8X 可同时控制多个设备。

2. 使用子 ID 功能，RC8X 可根据选择的子 ID 控制指定设备。

RC8X 具有 16 组子 ID 功能，每个 ID 对应一个接收机。提前设置好子 ID，在所有设备均开机的情况下，可通过子 ID 功能控制其中一个设备，此时其他设备均处于待命状态。

例如：用 RC8X 和一台拖车和一台小车都对码并且开机，先用 RC8X 控制小车开到拖车的拖斗上，然后再切换拖车上的接收机 ID，将拖车把小车拖回目的地。

子 ID 设置方法：

1，将模式由 OFF(关闭)改为 ON(打开)，根据您的车/船的数量设置对应的子 ID 号，并将对应设备上的接收机和 RC8X 完成对码及其他参数的设置即可。

2，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）。

详细的设置步骤可在乐迪官网上查看视频教程。



## 2.3 回传设置

### 2.3.1 接收机信号

接收机的信号强度值显示及弱信号值报警设置。

**当前值**：出厂默认 NULL，当 RC8X 遥控器和有信号回传功能的接收机对码成功后，这个数值会随接收机与遥控器的距离远近而相应变化。

**报警声音类型**：默认“无”，也可选 1 种人声语音播报提醒和 20 种 warning 提示音报警。当接收机 RSSI 值低于设定的报警值时会有声音提醒。

**振动类型**：除了可以设置声音报警，还可以同时增加振动报警。默认“无效”，另有三种类型供选择。当接收机 RSSI 值低于设定的报警值时会有振动提醒。如果同时设置声音报警和振动报警，会同时生效，有提示音伴随振动。

**报警限位**：RSSI 报警值，默认当接收机 RSSI 信号强度值大于 -40dbm 时，遥控器发出报警提醒，最大可设置 -100dbm，具体设定值，可用遥控器和接收机来实地拉距测试得出。

**报警间隔**：指报警提示发出的间隔周期，当 RSSI 值达到设定的报警值后，默认 10 秒报警提醒一次，可自定义设置

**注意**：

- 1、如果这里已经设置完毕，但遥控器和接收机未正常连接，遥控器也会发出报警提示。
- 2、RSSI 值是相对值，不是绝对值。即，遥控器和接收机的间距越远，RSSI 的负数值就越大。
- 3、此功能除了可以在接收机信号较弱时进行安全报警提示，还可以用于测试遥控器和接收机设备通讯是否正常，即：RSSI 信号强度值测试。RSSI 测试方法参照 [1.3.7 RSSI 值测试](#)



### 2.3.2 遥控器电压

请参照 [2.1.5 电池设置](#) 设置方法。

### 2.3.3 接收机电压

接收机的输入电压显示和低压报警设置。

**当前值**：默认为 0，当接收机和 RC8X 遥控器通电对码成功后，此处会显示接收机的当前电压。

**报警声音类型**：默认“无”，表示当接收机电压低于设定的报警值时无任何提醒。可选 1 种人声语音播报提示和 20 种 warning 提示音提示。

**振动类型**：默认无效关闭，可选 3 种振动类型。

**报警电压**：默认接收机当前电压低于 4.5V 时，遥控器发出报警提醒，最小可设置 3.3V，最大可设置 12V，具体设定值可根据设备使用需要自定义设置。



**报警间隔**：指报警提示的间隔周期，当接收机电压低于设定的电压值时开始报警，默认 10 秒报警提醒一次，可自定义设置。

### 2.3.4 动力电池电压

请参照 [1.3.3 接收机的连接](#)。

### 2.3.5 回传播报

**自动播报**：人声语音播报之前设置好的各传感器报警信息及报警类型，例如：接收机当前信号强度值、接收机当前的电压、遥控器当前的供电电压、模型设备上的动力电池电压等。ON 表示选择开启此功能，OFF 表示关闭此功能。

**播报按键**：可选择 1 个按键来开启人声语音播报当前各传感器的数值信息。如果自动播报开启，则按菜单排列顺序依次播报。可选按键有 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/ 扳机开关。

**停止播报按键**：可选择 1 个按键使正在播报的语音停止。可选按键有 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/ 扳机开关。

**语音报读间隔**：默认每隔 1 分钟播放一次上述传感器的当前数值信息，也可根据个人需求自定义设置间隔时间。



## 2.4 竞赛菜单

### 2.4.1 转向舵曲线

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

**曲线类型**：EXP (Steering Exponential)和 VTR。EXP 曲线的舵量递增是成曲线增长的，而 VTR 是成直线增长的，VTR 曲线的临界点是可以设置的，EXP 曲线不能设置。

**EXP 曲线**：用于在弯曲的曲线上操作从中间点到终点的转向。以单边舵量的中心线为分界点，快速的 EXP 曲线可以看到在前半部分舵量的范围有 80%，而后半部分则只有 20%，从而达到了前半部分舵量的变化比后半部分快的效果，缓慢 EXP 刚好相反。

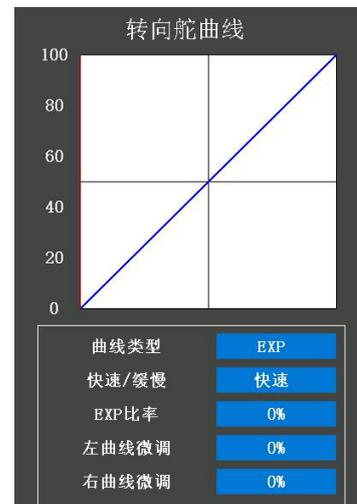
**快速/缓慢**：-100%为缓慢比率，+100%为快速比率。垂直光标线随着方向盘的操作而移动。

**EXP 比率**：随着该项数值的变化，左右转向的灵敏度呈相同比率调整。

当想要加快转向操作时，使用 [+]按钮调整。当您想要使转向操作更温和时，使用[-]按钮调整。当数值不是“0%”时，如果点击“快速”或“缓慢”，则快速/缓慢相反。

**左曲线微调**：可单独调整左边转向的灵敏度；

**右曲线微调**：可单独调整右边转向的灵敏度；左右曲线微调 -200%~+200% 初始值：0%。



**VTR 曲线**：曲线型，它设定油门中立点和高点之间的切换点，并以线性曲线操作油门。以单边舵量的设置点为分界点，快速的 VTR 曲线可以看到在前半部分舵量的范围有 80%，而后半部分则只有 20%，从而达到了前半部分舵量的变化比后半部分快的效果，缓慢 VTR 刚好相反。

**快速/缓慢**：-100%为缓慢比率，+100%为快速比率。垂直光标线随



着方向盘的操作而移动。

**EXP 比率**：和上述 EXP 比率设置方法一样。

**左曲线微调**：可单独调整左边转向的灵敏度；

**右曲线微调**：可单独调整右边转向的灵敏度；

**VTR 点**：VTR 曲线开始的中心点位置。

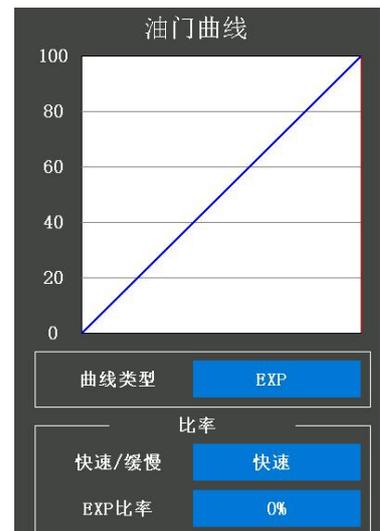
## 2.4.2 油门曲线

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。曲线类型选择：EXP / VTR / 多点 三种曲线。

**EXP**：在曲线上从中心点到高点操作油门的曲线类型。

**快速/缓慢**：点击即可反转设置的比率。-100%为缓慢比率，+100%为快速比率。垂直光标线随着方向盘的操作而移动。

**EXP 比率**：随着该项数值的变化，左右转向的灵敏度呈相同比率调整。当想要加快转向操作时，使用 [+]按钮调整。当您想要使转向操作更温和时，使用 [-]按钮调整。当数值不是“0%”时，如果点击“快速”或“缓慢”，则快速/缓慢相反。



**VTR**：设置油门中立点和高点之间切换点的曲线类型，并以线性曲线操作油门。

**快速/缓慢**：-100%为缓慢比率，+100%为快速比率。垂直光标线与油门触发器的操作一起移动。

**VTR 比率**：随着该项数值的变化，左右转向的灵敏度呈相同比率调整。当想要加快转向操作时，使用 [+]按钮调整。当您想要使转向操作更温和时，使用 [-]按钮调整。当数值不是“0%”时，如果点击“快速”或“缓慢”，则快速/缓慢相反。

**点位**：VTR 曲线开始的中心点位置。

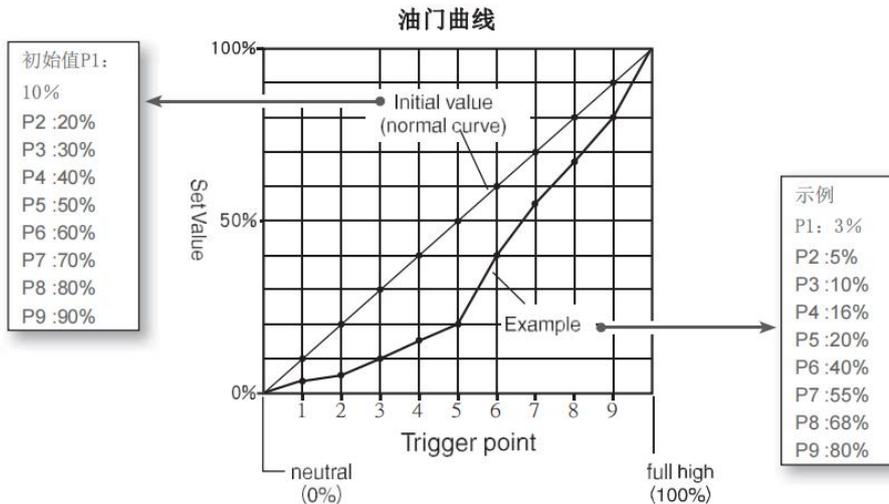
**注意**：当路线条件良好且表面抓地力良好时，将每条曲线设置为正（+）快速。当路面滑滑而驱动轮不抓住时，将每条曲线设置为负（-）缓慢。



**多点**：在油门中立点和高点之间设置 9 点的曲线类型，并操作油门。从点 0 至点 1 的舵量为 10%。即：从点 1 至点 2 的舵量为 20%，以此类推，两个点之间的比率是可以设置的，起始舵量为前一个点的标注位置。

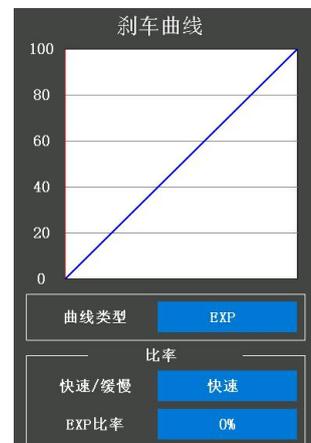
**第 1~9 点 初始值** 1:+10、2:+20、3:+30、4:+40、5:+50、6:+60、7:+70/、8:+80/、9:+90





### 2.4.3 刹车曲线

此功能使油门刹车伺服器操作更快或更温和，对伺服最大操作量没有影响。可选三种刹车曲线设定方法，设置方法是与油门曲线相同，可参考 [2.4.2 油门曲线设置](#)。



### 2.4.4 加速度

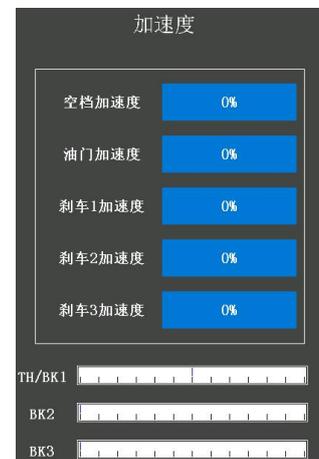
**空档加速度：**此功能用于调整油门扳机位于中立位时的空档速度，使用此功能可改善活塞式引擎（油车发动机）的启动性能，通过在汽车引擎启动时提高空档速度实现，设置比率为-50%到+50%。

**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。

**刹车1加速度/刹车2加速度/刹车3加速度：**同油门加速度工作逻辑一致，只是一个设置前进的加速度，一个设置刹车的加速度。

注：TH/BK1:油门和刹车1的舵量显示条;

BK2&BK3：刹车2和刹车3的舵量显示条。



### 2.4.5 转向延迟

快速打转向轮操作会导致瞬间转向不足，速度减慢或旋转，此时可设置转向延迟。

**转向：**左右打转向手轮时舵机执行的时间。最高可设置为10秒。默认为无，表示没有延迟。

**回中：**打完转向轮再松开手轮，手轮归位的舵机执行时间。最高可设置为10秒。默认为无，表示没有延迟。



注意：

- 1、该功能限制了转向伺服（舵机）的最大速度。可以独立设置转轮转向和转轮返回时的转向速度。
- 2、如果方向盘转速低于设定转速，则转向伺服不受影响。
- 3、当转向延迟开启时，通道延迟功能将会失效。

## 2.4.6 油门延迟

在光滑路面上的突然油门触发操作只会导致车轮旋转，车辆不能平稳地加速。设置油门延迟功能可以减少电池消耗，同时保证平稳、愉快地操作。此菜单下有三种油门模式可选。

注意：油门伺服（ESC）操作延迟，即使油门扳机操作超过需要，驱动轮也不会旋转。油门扳机返回和刹车操作时，此延迟功能不执行。

**分段模式：**全段模式，高低段模式，三段模式，区别为把油门的舵量分为几节，对应的高中低部分，可以单独设置每一节的正转向，反转向速度（递增，递减）。设置好延迟时间后，可以操作油门扳机，观察屏幕下方的舵量条反馈情况。

**全段模式：在整个油门范围内设置延迟。**

**前进：**油门加速过程的延迟时间。

最高可设置为 10 秒。默认为无，表示没有延迟。

**回中：**油门扳机返回中点方向的延迟时间。

最高可设置为 10 秒。默认为无，表示没有延迟。

**高低段模式：延迟可以设置在 2 个范围内，以点 1 位边界。**

**前进：**“低”和“高”油门加速过程的延迟时间。

最高可设置为 10 秒。默认为无，表示没有延迟。

**回中：**“低”和“高”油门扳机返回中点方向的延迟时间。

最高可设置为 10 秒。默认为无，表示没有延迟。

**段点 1：**速度切换点调整。点 1：1~100 初始值：30

**三段模式：一个延迟可以在 3 个范围内设置，点 1 和点 2 作为边界。**

**前进：**“低”，“中”或“高”油门加速过程的延迟时间。

最高可设置为 10 秒。默认为无，表示没有延迟。

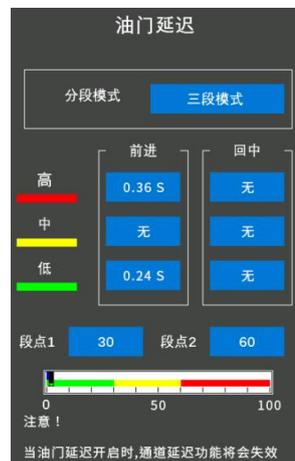
**回中：**“低”，“中”和“高”油门扳机返回中点方向的延迟时间。

最高可设置为 10 秒。默认为无，表示没有延迟。

**段点：**速度切换点调整。

段点 1：1~100 段点 2：1~100

初始值点 1：30 初始值点 2：60



注意：

1. 在返回方向上设置速度功能会减慢车体的减速度，所以请小心谨慎地进行设置。
2. 当油门延迟开启时，通道延迟功能将会失效。

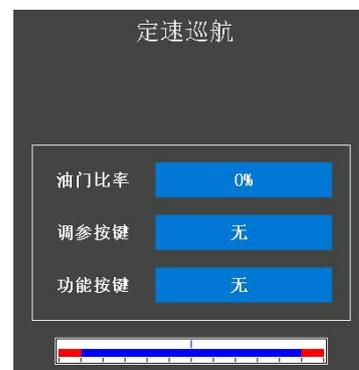
## 2.4.7 定速巡航

定速巡航可以将油门输出设置为一个固定的值。定速巡航开启时，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。例如，当用攀爬车时，可一键开启定速巡航，不用扳动油门，攀爬车即可保持匀速行驶。

**油门比率：**指油门的固定输出值，设置范围为 0 至+100%。

**调参按键：**可选择的调参按键有 DT1/DT2/DT3/DT4/DL1，该按键可用于调节油门比率。

**功能按键：**可选择的控制按键有 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/扳机开关，选择其中任意一个开关来控制定速巡航的开启和关闭。



## 2.4.8 怠速调整（油门怠速）

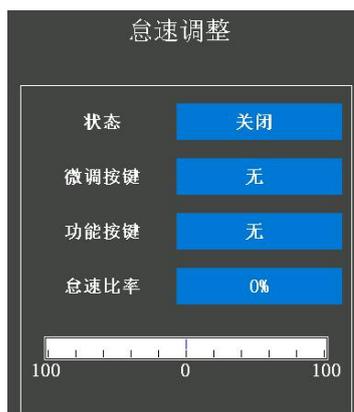
此功能用于调整油门扳机位于中立位时的空档速度，可以理解为汽车在等红绿灯时挂的空档效果，这个功能主要是油动力车，在启动后可以进入怠速。

**状态：**怠速功能开启和关闭。

**微调按键：**可选微调按键有 DT1/DT2/DT3/DT4/DL1，“无”表示不占用任何按键，但还可以在菜单里点击怠速比率旁边的值，然后用屏幕下方的-或+按钮来调整比率值。

**功能按键：**可选按键有 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/扳机开关，通过这个按键可以快速选择开启和关闭油门怠速功能。“无”表示不选择功能按键，如果上面的“状态”设置是开启，功能按键选择“无”，遥控器会默认执行当前设置的怠速比率，不会自动关闭。

**怠速比率：**可设置比率为-50%到+50%，可以用上面设置的微调按键快速调整怠速比率，也可以点击怠速比率旁边的数值，再用屏幕下方的[+]和[-]按钮来调整数值。



## 2.4.9 扳机设置

### 动作比率

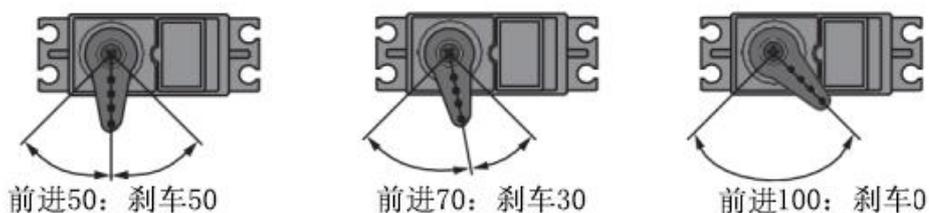
三组可选，通过选择前进和刹车的运转比率来改变油门的中立位置。默认油门刹车舵量是在中点，当选择了不同的前进和刹车的动作比率值选项后，刹车的触发舵量就相应改变。

**前进 50：刹车 50：**我们把油门扳机的整个行程量看做 100%，此选项表示前进和倒车各占 50%，而刹车的起始点在舵量的中点。

**前进 70：刹车 30：**我们把油门扳机的整个行程量看做 100%，此选项表示前进行程量占 70%和倒车行程量占 30%，刹车的起始点在从舵量中点往后位移 20%的位置。



**前进 100：刹车 0**：我们把油门扳机的整个行程量看做 100%，此选项表示前进行程量占 100%和倒车行程量占 0%，此时油门扳机刹车部分无效。



### 中立刹车

这是一个功能选择开关功能，必须设置 1 个开关来开启和关闭刹车比率功能，刹车比率可设置 0%-100%。

**注：**电调（ESC）里自带的中立刹车功能和 RC8X 中立刹车功能可以同时使用，但是如果设置难以理解，建议只使用一个刹车功能。

**刹车比率：**指执行刹车动作的百分比，如果同时设置了“动作比率”，中立刹车比率的值会在之前设置的动作比率值基础上进行累计，具体设置效果可以参考屏幕下方的数值进度条。

**调参按键：**可选的调参按键有 DT1/DT2/DT3/DT4/DL1，该按键可用于调节刹车比率。

**功能按键：**可选的控制按键有 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/扳机开关。“无”表示该功能关闭。

**注意：**选择的 PS1 按键为点动开关，如果需要将 PS1 当做 1 个 2 段开关使用，参考章节 [1.2.6 遥控器二段开关设置](#)将 PS1 阶级设置为“自锁”，即：按一下，中立刹车打开；再按 1 下中立刹车关闭；阶级如果选择“点动”，按下 PS1 开关不放，中立刹车打开；松开 PS1 开关，中立刹车关闭。

### 2.4.10 牵引控制 (TRC)

可以理解为间歇油门，在设定的行程内发生跳变。在湿滑的路面上进行转弯的触发操作难以获得牵引力，无法顺利转弯。通过间歇性地操作油门操作，您可以平滑地导航并在拓扑线上行进。而且在漂移车的情况下，通过在高点方向间歇地操作油门，可以再现伪混响器发动机声音。

**混控开关：**ON 为开启此功能，OFF 为关闭此功能。

**间歇行程：**跳变的范围。如果设置为 0，间歇油门功能将不起作用。设置为 50 时，则在当前舵量的 50%和 100%之间的位置进行跳变。设置为 100 时，则在 0%到 100%之间的位置进行跳变。

**延迟时间：**设定从油门操作到间歇油门功能开始的延迟时间，即：在达到触发条件之后延迟一段时间触发间歇行程功能。设定为 0 时，间歇油门功能无延迟。设定 50 时，间歇油门功能在约 0.5 秒后工作。设定为 100 时，间歇油门功能在 1.0 秒后工作。

**间歇周期：**设定脉冲速度（循环速度）。设定值越小，脉冲周期越快。

**间歇比率：**设定运行时间与高速运行时间的比率，以及运行时间与慢速运行时间的比率。该比例可以设置为 +9 ~ +0 ~ -9，共 9 个步骤



-9 表示通道开启时间 10%关闭时间 90%

0 表示通道开启时间和关闭时间各 50%

9 表示通道开启时间 90%关闭时间 10%

**扳机点**：在油门操作中，设置间歇油门开始工作的触发位置。通道值到达扳机点便会触发间歇控油门功能，前提是已经开启混控功能。触发点 5~95 初始值：30

**触发模式**：正向/反向，以触发点为界线，“正向”为到达扳机点触发间歇控制，“反向”为未到达扳机点触发间歇控制。

### 2.4.11 间歇刹车 ( A.B.S )

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。此功能可以通过“间歇刹车”和“转向触发”两种方式启用，有三组刹车混控设置。

**间歇刹车**：打开 ON 开关后，通过前推刹车扳机触发间歇刹车功能。

**转向触发**：打开 ON 开关后，当车辆正在执行刹车操作同时操作转向，且转向操作的舵量大于“转向触发起点”的设定值，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。

**刹车通道**：间歇刹车 1 为自动设置通道，默认和油门通道是同一个通道；刹车 2，刹车 3，可以单独设置指定通道。

**间歇行程**：刹车返回量，可参考 [2.4.10 牵引控制 \( TRC \)](#)。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。

**延迟时间**：延迟量，可参考 [2.4.10 牵引控制 \( TRC \)](#)。设置从刹车启动到间歇刹车启动的延迟。当设置为 0，间歇刹车功能无延迟激活；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。

**间歇周期**：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。

**间歇比率**：周期任务比率，可参考 [2.4.10 牵引控制 \( TRC \)](#)。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 9 到 0 到 -9。

**转向触发起点**：当转向舵量达到此项值时，触发间歇刹车功能。满足以下条件则触发间歇控制：

1. 间歇刹车功能开启；
2. 刹车方向有舵量；
3. 方向舵通道超过转向触发点。

**间歇刹车起点**：油门延迟功能扳机触发点，可参考 [2.4.10 牵引控制 \( TRC \)](#)。间歇刹车开始动作的扳机点位置。

**触发模式**：可以选择正向或反向触发。

间歇刹车视频教程：<https://www.bilibili.com/video/BV1vw411y7ap>



## 2.4.12 油门启动

如果赛道很滑，并且通过将扳机扳动到全油门开始加速，则车轮将旋转并且车辆不会平稳地加速。此功能启动时，只需慢慢操作油门触发器，油门伺服就会自动从设定的油门位置切换到预设位置，这样轮胎不会失去抓地力，汽车平稳加速。

**注意：**

- 当油门触发器移动到扳机点时，油门伺服器移动到预设点位置。
- 该功能仅对启动时的第一次油门触发操作有效。这个功能必须在每次启动之前将状态改为待机进行激活。
- 当油门触发器稍微返回时，启动功能自动停用，并且返回正常的油门触发器操作。

**模式开关：**ON 表示开启此功能，OFF 表示关闭此功能。

**功能按键：**用于设置开启油门启动的按键，可自定义设置开关。“无”表示无开关控制，可选 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/扳机开关。

**扳机点：**当油门达到扳机点时触发缓慢启动。当操作扳机到预设的扳机点的位置，才启动油门。预设值 0~100% 初始值：0%。

**预设点：**当缓慢启动触发时，启动至预设点将固定该油门值，只要功能按键打开，油门直接启动这个值对应的油门量。预设值 0-100%，初始值：0%

**状态：**显示当前的油门启动状态。有关闭/待机两种状态，会随功能按键动作而改变状态，不可手动调节。



## 2.4.13 发动机熄火

当按下预先设置好的功能按键，油门伺服将移动到预设位置，而不考虑油门触发位置。常用于关闭船的发动机。

**模式开关：**ON 表示开启此功能，OFF 表示关闭此功能。

**功能按键：**用于触发熄火的按键，可自定义设置开关。“无”表示无开关控制，可选 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/扳机开关。

**预设点：**熄火时的舵量。当按下预先设置好的功能按键，油门伺服将直接移动到预设点的位置，而不考虑油门触发位置。预设值 0-100%，初始值：0%

**状态：**发动机熄火状态，有触发/待机两种状态，会随功能按键动作而改变状态，不可手动调节。



## 2.5 混控设置

### 2.5.1 转向混控

该混合功能使用 2 个舵机单独控制左右转向。左右转向可以独立设置，因此可以平滑转弯。通过使用“转向混合比率”功能，可以同时调整转向左右侧的舵机运动。右侧转向舵机或左侧转向舵机连接到接收机的 1 通道，另一侧连接到接收机的辅助通道，左右舵机连接的通道都可以自定义选择 1~8 通道。在左右舵机单独调整后，也可以通过阿克曼率调整。

注意：屏幕下方的舵量条，可以直观查看当前设置的通道运动状态。

混控开关：ON 表示开启此功能，OFF 表示关闭此功能。

阿克曼率：简单的理解为转弯时更顺畅，不容易翻车，该设置比率要根据实际车型自行调整。默认为 0%，可设置 -100%~0~+100%

转向混控比率：左转或右转的幅度。左转默认 100%，可设置 0%~100%；右转默认 100，可设置 0%~100%。

舵机 1/舵机 2：设置单个车轮的左转和右转的幅度；左转默认 100%，可设置 0%~120%。

舵机 1 通道：设置控制左上方舵机 1 的转向功能的通道。“无”表示不指定通道。可选 1~8 通道。

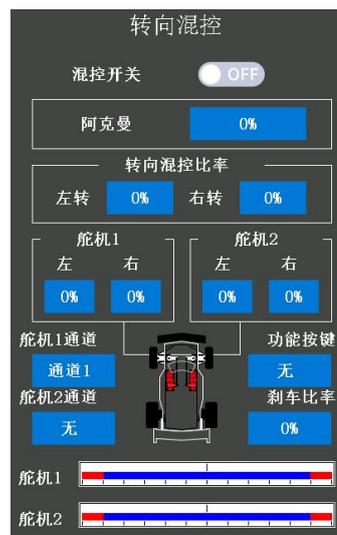
舵机 2 通道：设置控制右上方舵机 2 的转向功能的通道。“无”表示不指定通道，可选 1~8 通道。

注意：舵机 1 通道和舵机 1 通道所选择的通道，不能被其他功能占用。

功能按键：可以设置通过按键触发转向轮内八或外八字刹车；可自定义设置开关。“无”表示无开关控制，可选 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/扳机开关。

刹车比率：左右两边车轮呈内八或外八字刹车幅度。-120%~0~+120%

\*阿克曼 (Ackermann steering geometry)：简单的理解为转弯时更顺畅，不容易翻车，该设置比率要根据实际车型自行调整。更多介绍请访问以下链接：<https://baike.baidu.com/item/%E9%98%BF%E5%85%8B%E6%9B%BC%E8%BD%AC%E5%90%91%E5%87%A0%E4%BD%95/512427?fr=aladdin>



## 2.5.2 刹车混控

这个功能用于前后制动器必须独立调节的场合，例如 al/5 级 GP 车。这种混合使用第二个通道用于后轮制动，辅助通道用于前轮制动，或者通过辅助通道伺服控制前轮制动，或者通过独立油门控制第二个通道，并通过辅助通道控制后轮和前轮制动。另外，也可以与转向操作成比例地改变辅助通道制动率的混合。

刹车 2 和 刹车 3 混控开关：ON 表示打开此混控，OFF 表示关闭此混控。

刹车通道：选择实现刹车功能的通道，刹车 1 通道默认和油门通道为同一个通道，如需设置刹车 1 通道需要前往通道设置中进行设置，“无”表示无开关控制，可选 PS1 /PS2 /PS3 /PS4 /PS5/转向开关/扳机开关。默认 2 通道来控制刹车功能。刹车 2 和刹车 3 可以进行自定义 1~8 通道设置。

刹车比率：刹车 1/刹车 2/刹车 3 的刹车行程设置。

刹车延迟：刹车 1/刹车 2/刹车 3 在进入刹车舵量之前延时一段时间。默认 0，可最大设置 100。

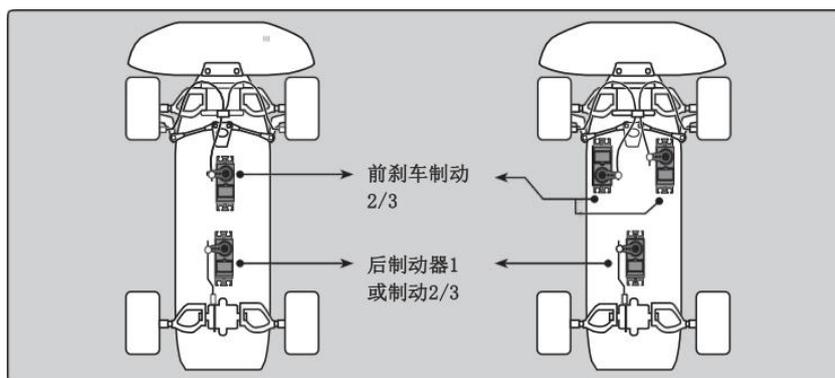
转向混控左：刹车 1/刹车 2/刹车 3 加入转向舵左边的百分比舵量。默认 0，可最大设置 100。

转向混控右：刹车 1/刹车 2/刹车 3 加入转向舵右边的百分比舵量。默认 0，可最大设置 100。

刹车 2/3 比率：刹车 2/3 的舵量整体比率，可通过此功能一起调整刹车 2/3 的比例，一般用于缩小舵量。默认 100%，可最小设置 0%。



注意：设置完后可尝试操作对应设置的通道开关或按键，该才菜单下面的舵量运动变化来确认混控是否设置成功。



### 2.5.3 陀螺仪混控

这个功能可分别设置标配接收机的内置陀螺仪和单独安装在模型里的陀螺仪功能。可使用辅助通道开关或按键来调整陀螺仪灵敏度。点击右上角的 **1/2** 可翻页进入“陀螺仪混控 **2/2**”的设置界面。

#### 陀螺仪混控 **1/2**

**混控开关**：ON 表示陀螺仪混控功能开启；OFF 表示陀螺仪混控功能关闭。

**混控通道**：用于控制陀螺仪功能的通道，默认 8 通道，也可以进行自定义设置 1~8 通道。

**陀螺仪类型**有 4 种：内置陀螺仪/1 增益/2 增益/4 增益。

① **内置陀螺仪**：表示当前使用的是接收机里自带的陀螺仪。标配的 R8FG 接收机内置陀螺仪设置方法，可参考 1.3.5 接收机陀螺仪功能。

② **1 增益/2 增益/4 增益**：表示不同类型的增益组，主要针对独立安装在模型上的陀螺仪。可将陀螺仪连接至接收机的辅助通道。关于单独安装在模型上的外置陀螺设置方法，请参考您单独购买的陀螺仪使用说明书。

**陀螺仪增益**：陀螺仪的灵敏度。可通过增益调整按键来调整陀螺仪灵敏度大小。也可以通过屏幕下方的“+”和“-”按键来调节。

**陀螺仪类型**：

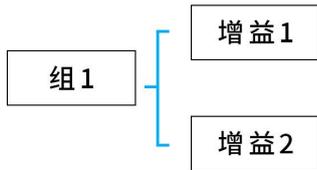
**AVSC 和正常模式区别**：单独安装模型上的外置陀螺仪有 2 种工作模式，即：正常模式和 AVSC 模式。在 AVSC 模式中，与正常模式速率控制（摆动速度）同时控制角度。AVSC 模式比正常模式提高了直线行驶稳定性。由于操作的感觉不同，请选择您喜欢的模式。

\* **AVCS(Angular Vector Control System)**：角度向量控制系统，通俗的理解就是通道的正反舵量对应的两种陀螺仪模。

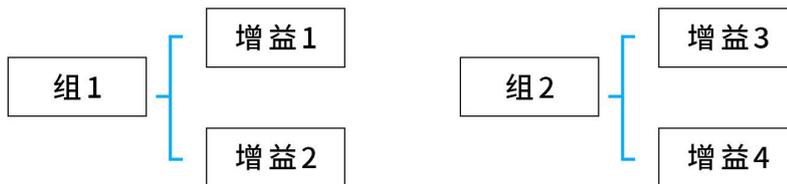
**1 增益**：可对 1 个外置陀螺仪进行设置，可选择正常和 AVSC 两种模式。陀螺增益正常：-0%~120% AVSC：0%~120% 初始值：AVSC 0%

**2 增益**：是增益 1 和增益 2 配合使用设置，可分别设置 1 增益和 2 增益的值。每个增益都可选择正常和 AVSC 两种模式。陀螺增益正常：-0%~120% AVSC：0%~120% 初始值：AVSC 0%





4增益：每个增益都可选择正常和 ASSC 两种模式。陀螺增益正常：-0% ~ -120% AVSC : 0% ~120% 初始值：AVSC 0%



### 陀螺仪混控 2/2

点击右上角的 2/2 可翻页返回“陀螺仪混控 1/2”的设置界面。

当前增益：可选 1 组或 2 组。1 组由 1 增益和 2 增益组成；2 组由 3 增益和 4 增益组成。

增益调整按键：用来单独调节各增益(增益 1/增益 2/增益 3/增益 4)陀螺仪感度大小的开关按键设置，可自定义选择 DT1 /DT2 /DT3 /DT4 /DL1 这几个按键，如果此处选择为“无”，则只能通过当前界面屏幕下方的“+”和“-”按键来调整陀螺仪感度大小。

增益组切换按键：当陀螺仪类型选择 2 增益和 4 增益时，需用此按键在增益 1/增益 2/增益 3/增益 4 之间切换，然后才能分别对每个增益进行感度大小设置。可自定义选择 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/扳机开关这几个开关按键，如果选择为“无”，则只能对增益 1 进行陀螺仪感度调节，无法进行陀螺仪增益组 1 和增益组 2 之间切换。

增益切换按键：当陀螺仪类型选择 4 增益时，需用此按键在增益组 1 和增益组 2 之间切换。可自定义选择 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/扳机开关这几个开关按键，如果选择为“无”，则需要通过当前界面无法进行陀螺仪增益组 1 和增益组 2 之间切换。

陀螺仪混控开关：和上面的混控开关一样的功能。



## 2.5.4 4WS 混控 (攀爬车模式)

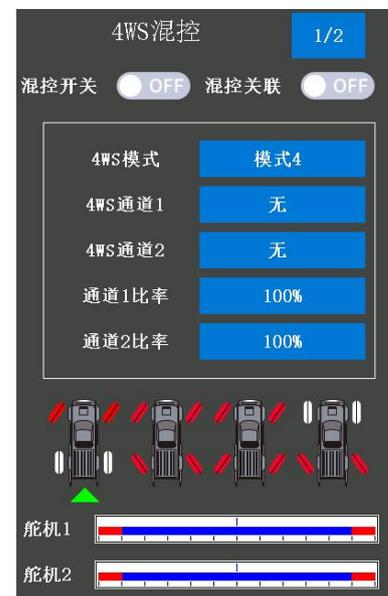
### 4WS 混控 1/2

4WS ( 4 Wheel Steering)：即四轮转向，除了传统的以前轮为转向轮外,此功能下后两轮也可以为转向轮。该功能可用于履带车或其他 4WS 型车辆。正在混合使用第 1 通道控制前方转向和辅助通道控制后方转向。

点击右上角的 1/2 可翻页进入“4WS 混控 2/2”的设置界面。

混控开关：混控功能的开启与关闭，ON 表示混控功能开启；OFF 表示混控功能关闭。

混控关联(主动混控)开关：转向 1、2 通道是否加入转向通道的额外功能，如：除了执行转向动作以外还执行转向 EXP 曲线,舵机延迟，比率



控制等。

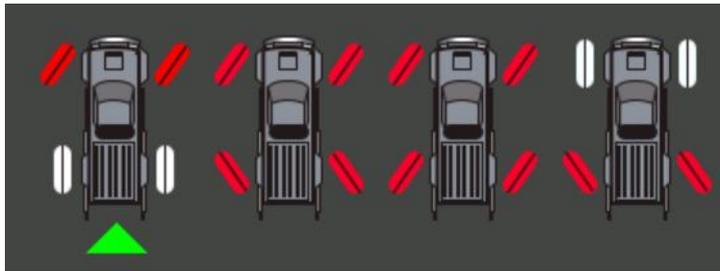
**4WS 模式**：有 4 种模式组合可选，点击模式 1 可进行不同模式的选择。当选择不同 4WS 模式后，可在屏幕下方查看每个模式下红色车轮的方向。也可以通过下方的舵量条观察通道比率。

模式 1：仅前轮转向；

模式 2：前轮转向模式、前轮正转向&后轮反转向；

模式 3：前轮转向模式、前轮正转向&后轮反转向、前轮反转向&后轮正转向；

模式 4：前轮转向模式、前轮正转向&后轮反转向、前轮反转向&后轮正转向、后轮转向模式；



**4WS 通道 1/通道 2**：设置用来控制混控功能的通道。可自定义选择通道 1-通道 8，将控制转向的舵机分别接收机上对应的通道。

**通道 1 比率和 2 比率**：混控通道的比率。

### 4WS 混控功能按键设定 2/2

点击右上角的 2/2 可翻页返回“4WS 混控 1/2”的设置界面，各功能设置控制按键。

**4WS 前侧比率和 4WS 后侧比率**：可以自定义选择 DT1 /DT2 /DT3 /DT4/DL1 这几个按键来调节比率值。如选择“无”则表示该功能不启用。

**4WS 类型切换**：可切换 2 个四轮转向类型：四轮转向（前）/四轮转向（反相）/四轮转向（同向），每按一次设置的按键，可切换 1 个类型。

**4WS 类型 1（前）/4WS 类型 2（后）/4WS 类型 3（相同）/4WS 类型 4（后）**：均可单独设置 1 个开关按键来开启这个混控功能。混控功能按键可以自定义选择，可设置开关按键有 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/扳机开关，如选择“无”则表示该功能不启用。



### 2.5.5 双电调

该功能是将两台爬行器和其他 4WD 型车辆使用的电控单元混合使用，并利用第二通道控制后置电机控制器和辅助通道来控制前置电机控制器。车子一般有：仅前驱动器，仅后驱动器，前驱动器和后驱动器（4WD）

### 双电调混控 1/2

点击右上角的 1/2 可翻页进入“功能按键 2/2”的设置界面。

**混控开关**：ON 表示混控功能开启；OFF 表示混控功能关闭。

**混控关联**：电调 2 通道是否加入转向 1、2 通道是否加入油门通道的额外功能，如油门 EXP 曲线、油门延迟，比率控制等。（电调 1 默认是加入额



外功能的不可取消)

**微调模式**：电调 2 是否加入电调 1 的微调。

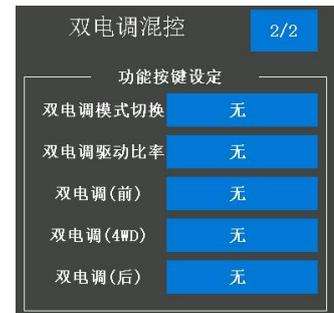
**电调 1 通道/电调 2 通道**：设置用于混控两个通道的微调设置。电调 1 比率、电调 2 比率：设置电调 1、2 的比率，注意：电调 1、2 比率只能有一个是可以低于 100%比率的，也就是说仅可配置为比率一大一小或者相同比率。

### 功能按键设定 2/2

点击右上角的 2/2 可翻页返回“双电调混控 1/2”的设置界面。

**双电调模式切换 / 双电调驱动比率**：可以自定义选择 DT1/DT2/DT3/DT4/DL1 这几个按键来调节比率值。如选择“无”则表示该功能不启用。

**双电调（前）/双电调（4WD）/双电调（后）**：均可单独设置 1 个开关按键来开启这个混控功能。混控功能按键可以自定义选择，可设置开关按键有 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/扳机开关，如选择“无”则表示该功能不启用。



### 2.5.6 CPS 混控（车灯混控）

CPS 混控用于控制车灯通道的电源开关。当使用 CPS-1 单元来点亮车辆装扮和其他照明（LED）时，连接有 LED 的 CPS-1 单元连接到空闲的开关通道，并且通过开关打开和关闭 LED，而车辆在跑。

当使用 CPS 混合功能时，LED 可以在转向和油门操作的同时开启和关闭并闪烁，并且通过开关打开和关闭。闪烁速度（循环）也可以设定。例如，通过操作油门扳机，LED 可以作为刹车灯闪烁。可以使用三条 CPS 混合线。

#### CPS 混控 1 至 4

**混控开关**：混控功能的开启与关闭。

**触发通道**：触发车灯亮灭的通道，可任意选 1 至 8 通道来触发，可以选择触发通道的触发区间。

**执行通道**：车灯所连接的接收机通道，可选 1~8 通道，当车灯功能被触发后，对应这个执行通道的灯会按照下面选择的触发模式亮或灭。

**触发模式**：要设置灯效对应的开关按键的操作位置。有通道中立、通道左侧、通道右侧、通道两侧、PS 按键。

**执行模式**：有 4 种模式可选，触发闪烁/非触发灭、触发灭/非触发闪烁、触发亮/非触发灭、触发灭/非触发亮。

1) 触发闪烁/非触发灭:触发通道到达触发区间时执行通道闪烁动作,未达到触发区间则关闭通道关闭动作。

2) 触发灭/非触发闪烁：与 1.相反。触发通道到达触发区间时执行灯灭，未达到触发区间则灯亮闪烁。

3) 触发亮/非触发灭：触发通道到达触发区间时灯亮，未达到触发区间则灯亮灭。

4) 触发灭/非触发亮：与 3.相反。触发通道到达触发区间时灯灭，未达到触发区间则灯亮。

**循环速度**：在闪烁模式下的闪烁频率。



触发点 1、2 设置：设置触发区间。

执行点 1、2 设置：执行通道将会在点 1 和点 2 中选择跳变。

### 2.5.7 坦克混控

该功能主要适用需要双引擎工作的设备，如：履带车，坦克，打窝船等。把左右引擎的电调分别接在接收机的通道 1 和通道 2，然后开启混控就可以实现操作油门扳机前后同进同退，操作转轮左右差速转向。也可以根据实际需要独立设置左轮和右轮的通道。

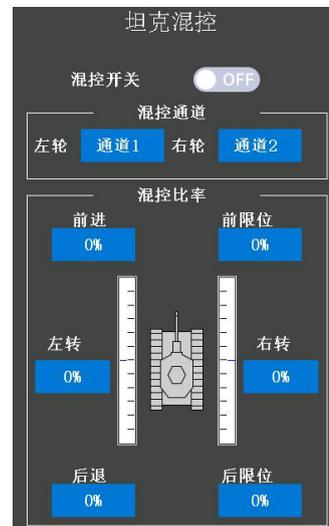
**混控开关**：混控功能的开启与关闭。

**混控通道**：设置用于混控的通道。一般默认左轮电调接接收机的 1 通道，右轮电调接接收机的 2 通道，也可以根据实际需要选择不同的通道。

**混控比率前、后**：油门通道加入混控的比率。前进和后退，用于设置 2 个电机的行程量，如果前进和后台都默认 100%，即左右 2 个电机在前进后退时动力比例 100%，如前进设置为 50%，后退设置 100%，即勾油门扳机左右电机均为 50%的舵量行驶，前推油门扳机，则左右电机 100%的速度形式。

**混控比率左、右**：方向舵通道加入混控的比率，同油门的前进和后退设置方法一样。

**前（后）限位**：限制混控通道的最大前进舵量或后退舵量。



### 2.5.8 程序混控 (可编程混控)

该功能包含八组可编程混控。使用一个混合控制可以达到一个开关同时控制两个通道的效果。

**曲线类型**：EXP,VTR,CRV。

**快速/缓慢**：翻转 EXP，VTR，CRV 曲线比率。

**偏置**：设置将改变被控通道中立位的位置。

**EXP，VTR，CRV 比率**：控制从机舵量的变化率。

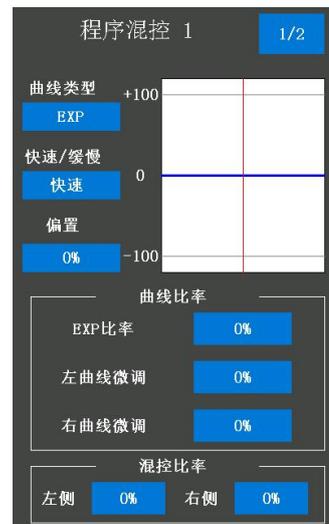
**左（右）曲线微调**：可以使左侧曲线和右侧曲线比率相反。

**混控比率左（右）侧**：用于调节从机通道跟随主机通道的中立点 2 边的舵量比例，如：左侧设置 50%，则操作主机通道时，从机通道执行的舵量仅是主机通道的 50%。正数表示从机和主机同向运动，负数表示从机和主机相反方向运动。

**混控按键**：打开/关闭混控功能的快捷按键，可设置开关按键有 PS1/PS2/PS3/PS4/PS5/转向开关/扳机开关，如选择“无”则表示该功能不启用。

**混控开关**：打开/关闭混控功能。

**混控关联**：是否加入主机通道的额外功能，如油门速度，转向比率等。例如：混控和关联混控都打开后，主机还设置了油门速度功能并打开，当操作主机通道，不仅从机会按设置的舵量相应，主机通道设置的油门加速功能也会同时生效。



**微调模式**：是否加入主机通道的微调。

**主机通道**：从机通道的舵量源。即，当前需要操作的开关或按键对应的通道。

**从机通道**：当操作主机通道开关时，从机通道上的设备也会跟着运动。

## 2.5.9 侧倾混控

**混控开关**：混控功能的开启与关闭

**混控通道 1 ( 2 )**：设置用于混控的通道

**通道 1 ( 2 ) 比率**：混控通道的比率

**襟翼**：在压浪板和方向舵之间必须要一定的间隔

**方向舵->压浪板**：方向舵往压浪板 方向加入襟翼的舵量

**压浪板->方向舵**：压浪板往方向舵 方向加入襟翼的舵量



## 2.6 配件菜单

### 2.6.1 截图设定

对遥控器的菜单界面进行截图，此功能主要方便您获取遥控器菜内容及图片分享。

**截图按键**：可设置 PS1、PS2、PS3、PS4 和 PS5 这几个按键来触发屏幕截图功能。

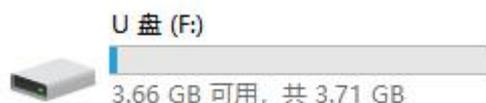


**截图操作**：按下预先设定好的按键开关，等待 3-5 秒，遥控器屏幕右上方会出现黄色的“截图成功! 文字提示，如果您已经开启了语音提示功能，同时也会伴有语音提示“截图完成”。然后就可以在遥控器的“ SD 卡文件夹”菜单的“screenshot”文件夹里看到有新增一个图片文件，说明已经截图成功。一般文件名默认为“Screenshot\_0.bmp”，每增加 1 张图片，文件名的数字会递增 1 个。

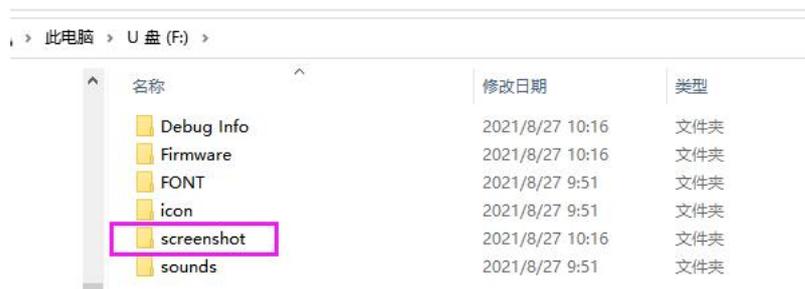
**截图预览查看**：目前不支持在遥控器里直接预览文件，如需预览截图，可用 type-C 头的 USB 线连接遥控器和电脑，然后在电脑的 U 盘里预览该截图。或者把遥控器里的 SD 卡拔出再插入到读卡器，然后将读卡器插入电脑的 USB 口，在电脑的 U 盘里查看截图。

**截图预览方法**：

- 1) 遥控器和电脑连接成功并开机后，在电脑里查看新增加的盘；



- 2) 在新盘里找到“screenshot”文件夹并点击进去；



3) 直接打开需要查看的图片即可。



注意：

1、截图过程请不要拔插 SD 卡。

2、目前不可以直接在遥控器里修改图片文件名称或删除图片，需要用 USB 连接遥控器和电脑，或用读卡器连接电脑，在电脑上进行操作。

3、目前很多 USB 线仅可以充电，不支持数据传输，所以如果 USB 线无法成功连接您的遥控器和电脑，请尝试更换带有数据传输功能的 USB 线重新连接。

4、SD 卡里的所有文件仅支持英文，不支持中文，如果将 SD 卡里的文件名更改为中文文件名，再在遥控器的截图菜单里查看此图片，文件名将显示乱码。

5、如果 SD 卡拔出后再插入遥控器，需要重启遥控器才能看到 SD 里修改的内容。

## 2.6.2 计时器

计时器的显示与控制设置。

**当前计时：**点击计时器后，计时器记录的时间。

**报警时间：**报警时长，当计时时间到达此处设定的时间时，遥控器会开始发出报警，默认提前 5 分钟 0 秒，可进行自定义设置。M 左边的数值表示分钟，S 左边的数值表示秒钟，可根据实际需要进行设置。

**注：**M(Minute)：分钟 S(Seconds)：秒钟

**计时模式：**可以选择“倒数计时”和“正向计时”的方式来开始计时，点击模式进行选择。正向计时：从 0 开始；倒数计时：从设定的时间开始倒数。

**报警声：**可选 2 种类型。

类型 1，当计时时间达到设置的报警时间时，会有持续 2 秒的振动提示。

类型 2，计时功能开启，每秒都有声音提示，计时时间到达设定的时间还会伴有持续 2 秒的振动提示。

**开始按键：**启动计时功能的按键，可选择的控制开关有：PS1、PS2、PS3、PS4、PS5、转向开关、扳机开关，如果选择转向开关和扳机开关，则需要将对应开关的行程打到底才能启动，暂停或复位计时器。

**复位按键：**用于计时暂停和计计时复位。如果计时已经开始了，按 1 下这个复位按键，计时会暂停；再按 1 下这个复位按键计时复位，也就是恢复到之前设置的报警时间。按键设置参考上述“开始按键”设置。

**报警振动：**

“无”，表示禁止振动报警；

类型 1，计时结束时持续振动 1 秒；

类型 2，计时过程，每秒都有振动，计时结束时会持续振动 1 秒。

**扳机触发：**默认为 OFF,不能用油门扳机触发计时器功能。



ON,表示启用此选项，轻触油门扳机即可开始计时器功能。

**注意：**如果开始按键设置的开关也是油门扳机开关，且和扳机触发同时都开启，会优先使用扳机触发方式开启计时器。

**桌面点击计时：**遥控器主界面的计时器，ON 蓝色底表示计时器功能打开，OFF 灰色底表示计时器功能关闭。点击遥控器主界面计时器的数值即可开始/暂停/复位计时。系统默认开启点击计时功能，您也可以在此界面设置为关闭。当此功能开启后，点击计时数值第一次开始计时，点击第二次暂停计时，点击第三次复位清零。

### 2.6.3 指数表

此功能专为平移车设计。滚动图可以根据“小齿/动力齿”、‘大齿/减速齿’和轮胎直径的输入值计算并显示为表格。

**小齿/动力齿：**点击小齿/动力齿下的蓝色选择框选择齿轮的数值，点击“-”可以减小数值，点击“+”可以增加数值，可以选择6到60。

**大齿/减速齿：**点击大齿/减速齿下面的蓝色选择框选择齿轮的齿数，点击“-”可以减小数值，点击“+”可以增加数值，可以选择6到130。

**轮胎直径：**点击轮胎直径下的蓝色选择框选择轮胎直径的数值，点击“-”可以减小数值，点击“+”可以增加数值，可以选择40.0到100.0。

**阶梯：**点击阶梯下的蓝色选择框，设置输入轮胎直径量数值的步长，点击“-”可以减小数值，点击“+”可以增加数值，可以选择0.1mm到1.0mm。

	0.0	0.0	0.0	0.0
0	-1.\$	-1.\$	-1.\$	-1.\$
1	-1.\$	-1.\$	-1.\$	-1.\$
2	-1.\$	-1.\$	-1.\$	-1.\$
3	-1.\$	-1.\$	-1.\$	-1.\$
4	-1.\$	-1.\$	-1.\$	-1.\$
5	-1.\$	-1.\$	-1.\$	-1.\$
6	-1.\$	-1.\$	-1.\$	-1.\$

### 2.6.4 齿轮比例表

齿轮比例图表可以根据“小齿/动力齿”、‘大齿/减速齿’以及第二减速比输入的数值自动计算匹配值，并显示为表格。

**小齿/动力齿：**点击小齿/动力齿下的蓝色选择框选择齿轮的数值，点击“-”可以减小数值，点击“+”可以增加数值，可以选择6到60。

**大齿/减速齿：**点击大齿/减速齿下的蓝色选择框，选择齿轮的数值，点击“-”可以减小数值，点击“+”可以增加数值，可以选择6到130。

**第二减速比：**点击第二减速比下的蓝色选择框，选择第二减速比的数值，点击“-”可以减小数值，点击“+”可以增加数值，可以选择0.0到100.0。

	0	1	2	3
0	-1.#10	-1.#10	-1.#10	-1.#10
1	0.000	0.000	0.000	0.000
2	0.000	0.000	0.000	0.000
3	0.000	0.000	0.000	0.000
4	0.000	0.000	0.000	0.000
5	0.000	0.000	0.000	0.000
6	0.000	0.000	0.000	0.000

## 2.7 模型选择

RC8X 遥控器可以保存 200 组模型数据，并可以对每组模型进行重命名，每 2 组模型之间可以进行数据复制和粘贴，此菜单也可以将单个模型恢复出厂设置。点击需要设置的模型，屏幕会出现模型相关的设置。



### 2.7.1 选择模型

点击需要使用的模型，再点击“选择模型”，屏幕会出现“是否选择模型为当前模型？”，点击“确认”，之后遥控器会显示所选择的模型数据。

### 2.7.2 复制/粘贴模型

将其中 1 个模型数据复制到另一个模型里。这里以复制 model\_1 的数据到 model\_3 数据为例：点击“model\_1”，再点击“复制模型”，屏幕会出现“是否复制模型 model\_1”，点击“确认”，之后会自动会回到模型选择主界面，再点击“model\_3”，点击“粘贴模型”，屏幕会出现“复制 mdel\_1 到 mdel\_3？”，点击“确认”，即可将 model\_1 的数据到 model\_3。

**注意：**必须先点击复制某个模型，粘贴功能才会生效，否则会有错误提示，不可以复制粘贴为同一个模型。

### 2.7.3 模型重命名

可以更改所有的模型名称。点击“需要修改的模型”，再点击“重命名”，即可进行名称修改。

点击“←”和“→”可在模型名称里左右移动修改光标，然后再在进行字符的“删除、增加”。

ABC ( 1 ) 为大写字母，点击“ABC ( 1 )”会出选择 ABC ( 2 ) 小写字母。

点击“?123”可进行数字和标点符号翻页。仅支持英文字母、数字以及标点符号，不支持中文。

### 2.7.4 重置模型数据

将该模型数据恢复到出厂数据，包括“校准设置”。点击“重置模型数据”，屏幕会弹出“是否重置模型？”，点击“确认”，即可恢复出厂设置。

### 2.7.5 删除模型

选中需要删除的模型，点击删除模型，然后确认即可删除该模型。

## 2.7.6 模型数据拷贝

RC8X 的模型数据和系统设置都可以备份，然后拷贝到另一台 RC8X 中。模型数据拷贝方法可查看以下链接：

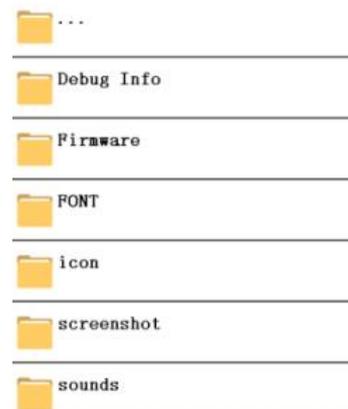
<https://www.radiolink.com/newsinfo/804240.html>

## 2.8 SD 卡文件夹

用户可以自定义更改该目录下的文件内容，实现个性化使用体验，例如：可以增加或删除固件，可以修改遥控器的图标，可以修改遥控器的提示音等。

...文件夹图标，用于返回上一层目录，点击该菜单下面的所有文件夹可进入目录。

若文件夹加载一页显示不全，可以点击屏幕下方的“上一页”和“下一页”进行翻页查看。



### 2.8.1 SD 卡文件名解释

英文	中文		英文	中文
Debug Info	调试信息		ESC	电调图标
Firmware	遥控器固件		Desktop	主界面图标
FONT	遥控器字体		Cache file	缓存文件
SIF	字库(删除无法开机)		Battery	电池
Icon	遥控器里的图标总称		4WS	四轮驱动
Signal	信号图标		Screenshot	截图
setting	设置图标		Sounds	声音总称
receiver	接收机图标		SYSTEM	遥控器系统声音
file	文件图标		USER	用户自定义声音

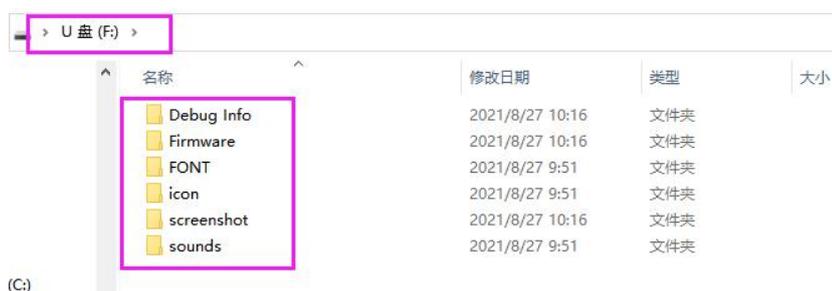
### 2.8.2 SD 卡文件拷贝方法

#### ①用读卡器做拷贝固件。

1) 将遥控器里的 SD 取出，再将 SD 卡插入读卡器，然后用读卡器连接电脑的 USB 口；



2) 在电脑上会出现 1 个新的“U 盘”，这时就可以各文件夹的文件进行自定修改了；



3) 将 SD 卡插入遥控器的 SD 卡卡槽里。



## ②用 USB 线拷贝固件：

可以通过 USB 线连接遥控器和 Windows 电脑，在电脑上对遥控器 SD 卡里的文件内容进行拷贝和编辑。也通过这种方式将需要升级的固件拷贝到 SD 卡的 Firmware 目录下，然后再在遥控器里进行固件升级。

### USB 连接电脑后的遥控器界面英文解释：

**SD Size**：SD 卡内存容量。出厂默认 32G SD 内存卡，如果您更换了更大容量的内存卡，当遥控器用 USB 线连接电脑时，电脑读取遥控器设备信息时间会延长，大概需等待约 2 分钟。

**SD Residue Size**：SD 卡剩余容量。

**DL1\_A**：UP 和 **DL1-B**：DOWN：通过前推和回拉首轮上的 DL1 微调按键来上下移动升级界面里的菜单选项。

**PS3**：BACK 返回键。

HOME : OK, 确认键, 升级模式下, 短按遥控器的开关机键来确认选项。

USB MODE : USB 数据拷贝 ;

Update the latest : 升级 SD 卡里最新的固件 ;

Upgrade the specified : 升级 SD 卡里指定版本固件 ;

Power off : 关机, 退出 USB 文件拷贝及升级模式。

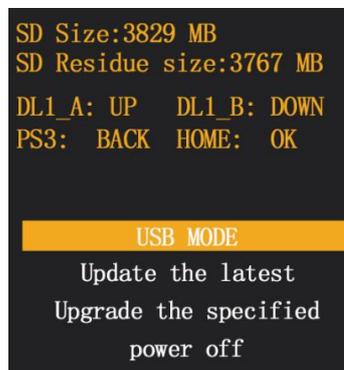
操作方法 :

1) 遥控器关机 ;

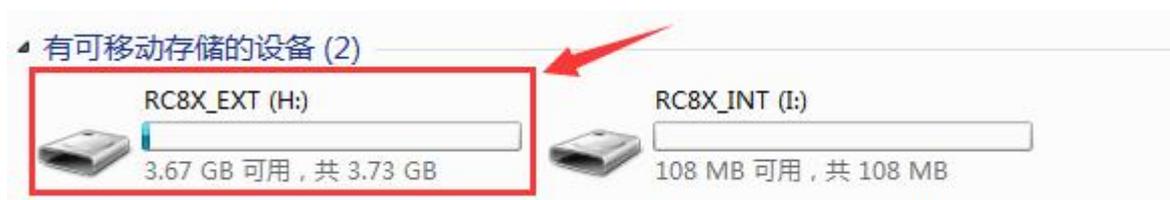
2) 用 type-C 口的 USB 连接线连接电脑和 RC8X 遥控器。USB 头连接 Windows 或者苹果电脑的 USB 接口, type-C 头连接遥控器左侧的 type-C 接口 ;



3) 将 DT1 和 DT2 微调按键往中间推, 并同时长按遥控器的开机键, 即可进入数据拷贝和升级模式, 然后遥控器屏幕上会出现以下四个选项, 默认选中 “USB MODE” 。



4) 然后短按遥控器的 “电源开关键” 进入 USB 模式, 此时电脑也会提醒有 U 盘插入。电脑通常会显示两个可移动磁盘。RC8X-EXT 指代 SD 卡, RC8X-INH 指代遥控器。将固件复制到 RC8X-EXT 磁盘, 也就是 SD 卡内。

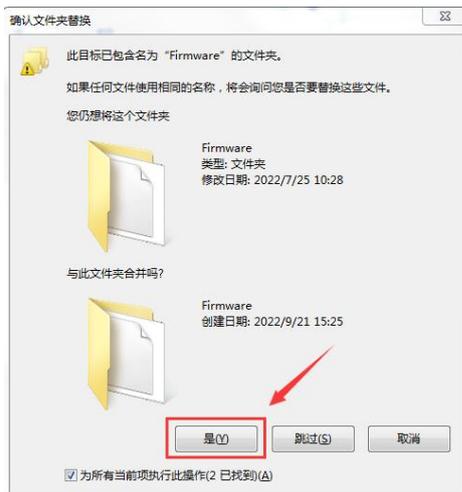


注意 : 官网下载的固件通常为一个压缩文档。下载至电脑后需要先将其解压。解压后将文件夹中的三个文件 ( 包括 Firmware, FONT, icon ) 一起复制到 RC8X-EXT 磁盘内。



名称	修改日期	类型	大小
Firmware	2022/9/22 17:34	文件夹	
FONT	2022/9/21 15:25	文件夹	
icon	2022/9/22 17:35	文件夹	
RC8X_V1.0.4补丁包	2022/9/23 15:10	360压缩 ZIP 文件	341 KB

在复制过程中会出现如下的文件替换提示，请全部选择“是”，以及“复制和替换”。



### 5) 退出：

固件拷贝完成后，按下 PS3 按键返回上一层菜单。再用 DL1 旋钮按键将黄色背景光标转动至 Power off 位置，然后短按“电源开关键”即可退出升级模式。



### 2.8.3 SD 卡内容修改注意事项

1) 不可以直接在遥控器里进行文件的修改和删除，不能在遥控器进行文件预览，需要用 USB 连接遥控电脑，在电脑查看和修改。

2) SD 卡里的所有文件名称仅支持英文，不支持中文，如果更改为中文文件名，再在遥控器的菜单里查看此文件，文件名称将显示乱码。

3) 如果 SD 卡拔出后再插入遥控器，需要重启遥控器才能看到之前 SD 里修改内容。

## 2.9 更换左右手轮

RC8X 出厂默认为右手转轮，您也可以自行更改为左手转轮。需要工具：螺丝刀

更换左右手轮教程：<https://www.bilibili.com/video/BV1hv4y1U7Xt>

注意：以下操作以右手手轮换到左手为例。

### 2.9.1 取下转向轮

- 1) 使用十字螺丝刀拧开转轮两边的 2 个安装螺丝 ( HA3.0x12mm 螺丝 )。
- 2) 轻轻地取下转向轮，不要过度拉动排线。 - 由于转向轮的底部有锁定塑胶片，请不要直接拉出。
- 3) 从遥控器 PCB 板上取下 3 条排线。
- 4) 拉出转轮下方的锁定塑胶片。



### 2.9.2 取下外接口主板

- 1) 拧开遥控器左边外接口塑胶盖板的 2 个安装螺丝 ( HA3.0x12mm 螺丝 ) 。
- 2) 取下外接口塑胶盖板。
- 3) 往外拉出外接口主板组件。
- 4) 从遥控器的 PCB 板上取下排线。



### 2.9.3 安装转向轮

- 1) 将转轮上 14pin 线，3pin 线以及 4pin 线分别插入对应的插座上。
- 2) 将转轮底部的锁定塑胶片插入遥控器对应的卡槽里，插入三分之一时暂停，用手稳定手轮不动，再轻轻地将 3 个连接器线多出的部分轻轻塞入遥控器 PCB 板夹层里：

**注意：**塞线时线不要挡住遥控器上 2 个螺丝的安装位，以免影响安装和压坏线材。

- 3) 将整个手轮组件对应遥控器上的安装位置，稍用力按上去。
- 4) 拧紧手轮两边的螺丝。



#### 2.9.4 安装外接口主板

- 1) 将外接口主板上 11pin 线插入遥控器右侧的 PCB 主板对应的插座上。
- 2) 将多余的线塞入遥控器主板下方。
- 3) 将外接口主板插入遥控器下面边对应的卡槽里。
- 4) 安装塑胶盖板，并拧入 2 颗螺丝。



右手转轮更换到左手转轮后效果图如下：

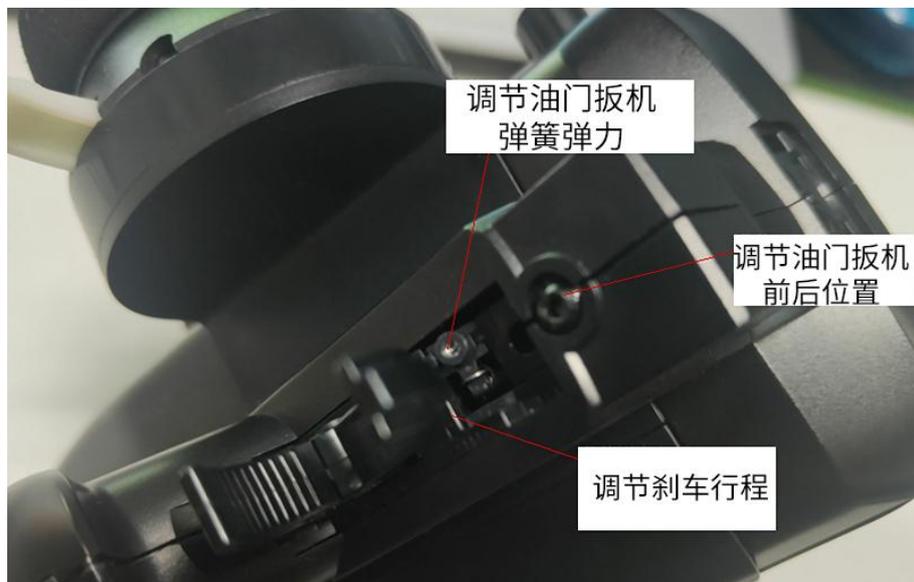


## 2.10 机械手感调节

因每个用户的手大小不同，所以对遥控器转向轮和油门的机械手感要求不同，您可以通过以下方法按个人需求进行调节。

### 2.10.1 扳机刹车行程调节

当想要减小油门扳机的刹车行程以获得操作感觉时，请进行此调整。

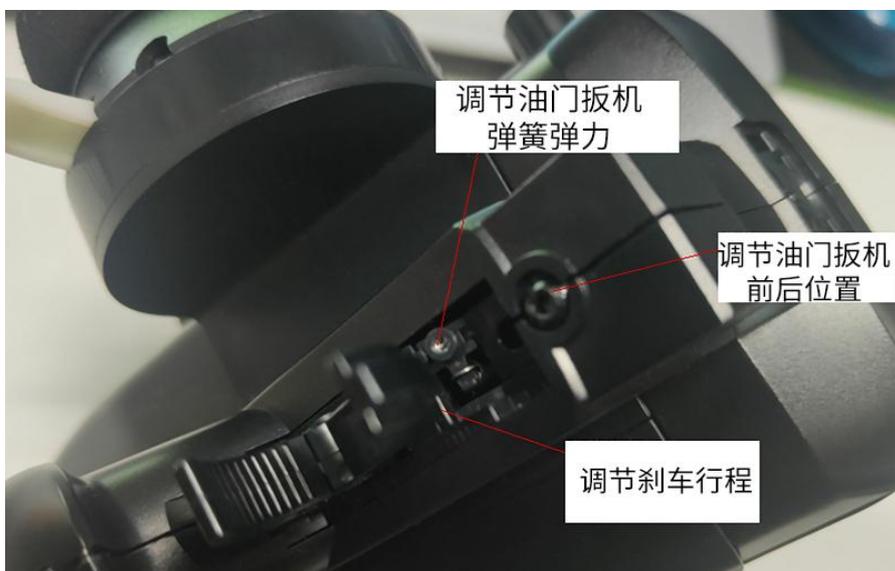


**调整方法：**螺丝为 1.5mm 内六角螺丝，可使用 1.5mm 六角扳手调整扳机行程。螺钉移动油门扳机限位器，顺时针旋转螺杆时，行程变窄。

**注意：**在观察螺丝的同时调整行程，一旦改变了油门的机械行程，请务必重新校准油门扳机，校准方法参照 [2.1.10 校准设置](#)”。由于这种变化，在大多数情况下还需要调整油门舵机的行程，可以通过“单边舵量”进行设置。

### 2.10.2 扳机弹簧的弹力调节

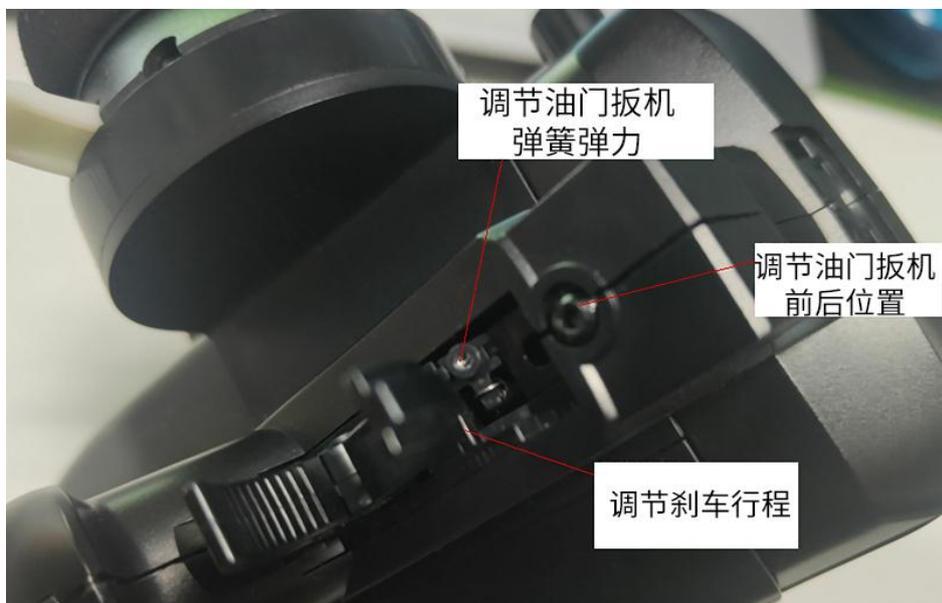
当您想调整扳机弹簧张力时进行此调整。



**调节方法**：螺丝为 1.5mm 内六角螺丝，可使用 1.5mm 六角扳手调整。调整范围从完全拧紧（最强）的位置到 7 到 8 圈。如果转向比此更远，调节螺钉可能会掉出。

### 2.10.3 扳机前后位置调节

当您觉得手指推拉扳机时行程过大或过小，都可以通过调整扳机的前后位置来调节手感。



**调节方法**：螺丝为 2.0mm 内六角螺丝，可用 2.0mm 的内六角标准扳手。

### 2.10.4 转向轮弹簧的弹力调节

当您想调整转向轮弹簧张力时进行此调整。



**调节方法**：螺丝为 1.5mm 内六角螺丝，可使用 1.5mm 六角扳手调整。

## 2.11 固件升级

可通过升级遥控器固件来增加或优化遥控器功能，最新固件请留意 RadioLink 官网通知。

升级固件前，需要先将需要升级的固件拷贝到遥控器 SD 卡里的 Firmware 文件夹，再在遥控器里进行固件升级。

升级固件视频教程：[https://www.radiolink.com/rc8x\\_firmware](https://www.radiolink.com/rc8x_firmware)（点击右上角中文可切换为中文界面）

### 2.11.1 固件拷贝方法

参考上文“[2.8.2 SD 卡文件拷贝方法](#)”。

### 2.11.2 固件升级方法（2种）

① **Update the latest**：升级最新固件。当 SD 卡里有预先下载好的多个版本固件时，选择这个升级模式，遥控器系统会自动识别里面最新版本的固件并完成升级。

1) 进入升级模式：

>给遥控器上电，遥控器关机；

>将 DT1 和 DT2 微调按键往中间推，并同时长短按遥控器的开机键，即可进入升级模式，届时电脑也会提醒有 U 盘插入。



2) 选择自动最新固件升级

>遥控器默认选择“USB MODE”，

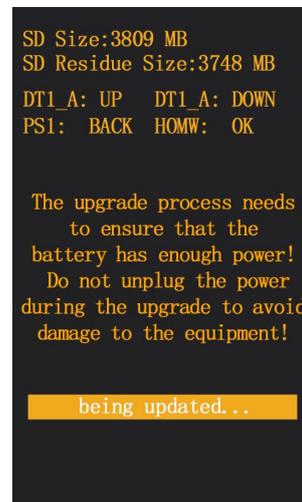
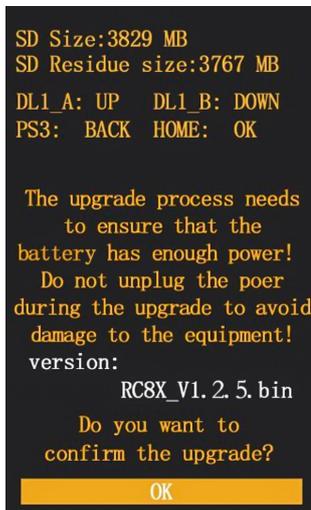
>转动 DL1 微调按键，将黄色背景光移动标至“Update the latest”；



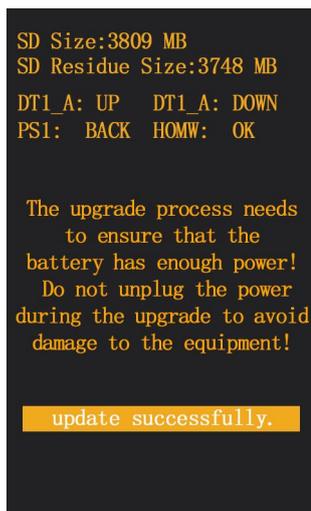
### 3) 升级操作

>短按遥控器的“电源开关键”进入最新固件升级模式，再短按“电源开关键”，即可开始最新固件升级；

>当屏幕下方出现“being updated”表示升级中。



4) 升级成功：当屏幕下方出现“update successfully”表示升级成功；

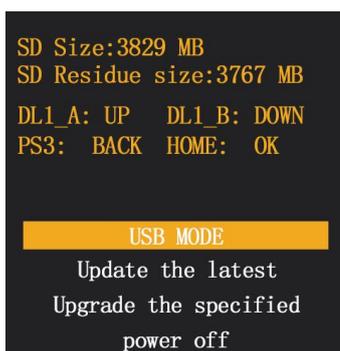


### 5) 退出升级模式

>按下 PS3 按键返回上一层菜单；

>转动 DL1 微调按键，将黄色背景将光标移动至 Power off 位置；

>再短按“电源开关键”，即可退出升级模式。



注意：如果屏幕下方出现黄色的“firmware reads fail!”表示遥控器没有在SD卡里找到固件，请将需要升级的固件放入SD卡的“firmware”文件夹，再进行上述升级步骤操作。

② **Upgrade the specified**：升级指定的固件。当遥控器SD卡里有预先下载好且用户已经修改了固件的名称，则需要选择这个升级模式，进行指定固件升级。

1) 进入升级模式：

>给遥控器上电，遥控器关机；

>将DT1和DT2微调按键往中间推，并同时长短按遥控器的开机键，即可进入升级模式，届时电脑也会提醒有U盘插入。



2) 选择升级模式

>遥控器默认选择“USB MODE”，

>转动DL1微调按键，将黄色背景将光标移动至“Upgrade the specified”；



3) 升级操作

>短按遥控器的“电源开关键”进入指定固件升级模式，

>转动DL1微调按键，将黄色背景将光标移动至需要升级的固件上，

>再短按“电源开关键”，即可开始指定固件升级，当屏幕下方出现“being updated”表示升级中。

```

SD Size:3829 MB
SD Residue size:3767 MB

DL1_A: UP   DL1_B: DOWN
PS3:  BACK HOME: OK

RC8X V1.0.bin
RC8X V1.1.bin
RC8X V1.2.bin
RC8X V2.0.bin

```

```

SD Size:3809 MB
SD Residue Size:3748 MB

DT1_A: UP   DT1_A: DOWN
PS1:  BACK HOME: OK

The upgrade process needs
to ensure that the
battery has enough power!
Do not unplug the power
during the upgrade to avoid
damage to the equipment!

being updated...

```

4) 升级成功：当屏幕下方出现“update successfully”表示升级成功；

```

SD Size:3809 MB
SD Residue Size:3748 MB

DT1_A: UP   DT1_A: DOWN
PS1:  BACK HOME: OK

The upgrade process needs
to ensure that the
battery has enough power!
Do not unplug the power
during the upgrade to avoid
damage to the equipment!

update successfully.

```

5) 退出升级模式

- >按下 PS3 按键返回上一层菜单；
- >转动 DL1 微调按键，将黄色背景将光标移动至 Power off 位置；
- >再短按“电源开关键”，即可退出升级模式。

```

SD Size:3829 MB
SD Residue size:3767 MB

DL1_A: UP   DL1_B: DOWN
PS3:  BACK HOME: OK

USB MODE
Update the latest
Upgrade the specified
power off

```

```

SD Size:3829 MB
SD Residue size:3767 MB

DL1_A: UP   DL1_B: DOWN
PS3:  BACK HOME: OK

USB MODE
Update the latest
Upgrade the specified
power off

```

## 2.12 用户语音制作方法

RC8X 不只局限于遥控器系统自带的语音包，还可以根据需要进行自定义所有功能的语音文件，特别是针对小语种国家用户。用户可以通过文字转语音软件进行自定义提示语音制作，然后将语音文件复制到遥控器里，使用自己制作的语音提示。制作方法主要包含以下两个步骤：

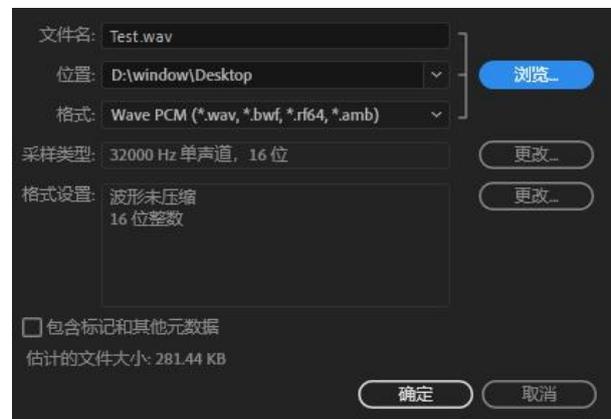
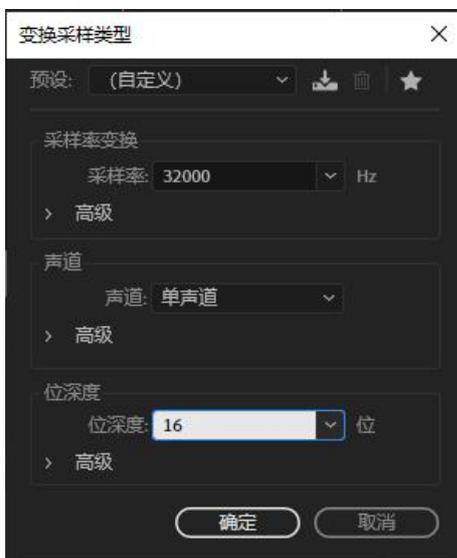
1. 录制好语音文件后，修改语音文件的格式，确保语音文件的格式满足以下 4 个条件。
  - a. WAV 格式
  - b. 采样率 16KHZ 或者 32KHZ
  - c. 单声道
  - d. 位深 16 位

以下步骤演示怎样将 m4a 格式的音频文件转为符合以上 4 个条件的音频。以 Adobe Audition 语音软件为例。

- (1) 将需要修改格式的语音文件导入 Adobe Audition 软件，然后点击 文件-另存为。

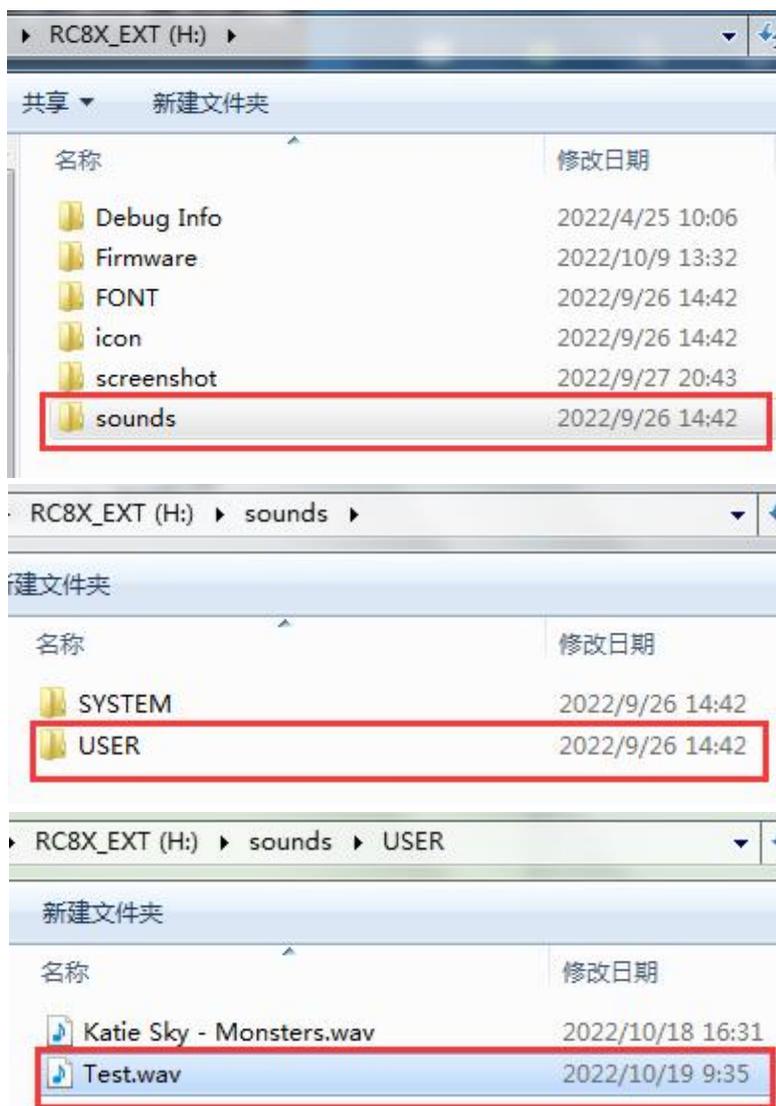


- (2) 修改语音文件格式，确保格式符合 WAV 格式、采样率 16KHZ 或者 32KHZ、单声道、位深 16 位。选择好保存位置后点击确定，将生成为符合条件的语音文件。  
注意：无需勾选“包含标记和其他元数据”。



## 2. 将语音文件复制到遥控器里。

参考 [2.8.2 SD 卡文件拷贝方法](#) 章节将修改好的音频复制到 RC8X\_EXT (H:)- sounds- USER。(音频文件名为 Test)



在遥控器选择自己制作的语音提示。在设置微调/按键语音和开关/按键语音的时候，声音源选择用户语音，然后选择对应的音频文件即可。(音频文件名为 Test)



## 第三章 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，包括但不限于网络平台交易记录。

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，凭购机凭证可在经销商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，RC8X 质量问题两年内免费保修。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：检修人工费+更换配件材料费用。

6. 为确保您的权益受到保护，并能及时有效的为您服务，请保留好购买凭证。用户享受本售后服务条款必须提供购机凭证。

7. 返修产品将于乐迪公司收到后 15 个工作日内检修好寄回给顾客，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](mailto:after_service@radiolink.com.cn)，具体售后细则视情况而定。

## 感谢

非常感谢您购买深圳市乐迪电子有限公司生产的 8 通道遥控器 RC8X。为了您更好的使用遥控设备并保证安全飞行，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](http://www.radiolink.com)、乐迪官方群、乐迪微信公众平台）查看相关问题问答。

乐迪 RC8X 遥控器出厂自带 32G SD 内存卡，用于遥控器的自定义文件存放和固件升级，后续产品的升级内容将不在说明书上修改，但会将升级信息同步更新官网，包括但不限于电子档说明书，请收藏乐迪官网 [www.radiolink.com](http://www.radiolink.com) 或关注以下乐迪官方微信公众账号，乐迪官方 QQ 群，谢谢！



乐迪官方微信公众账号



乐迪官方群 QQ 4 群



乐迪官方 bilibili 账号