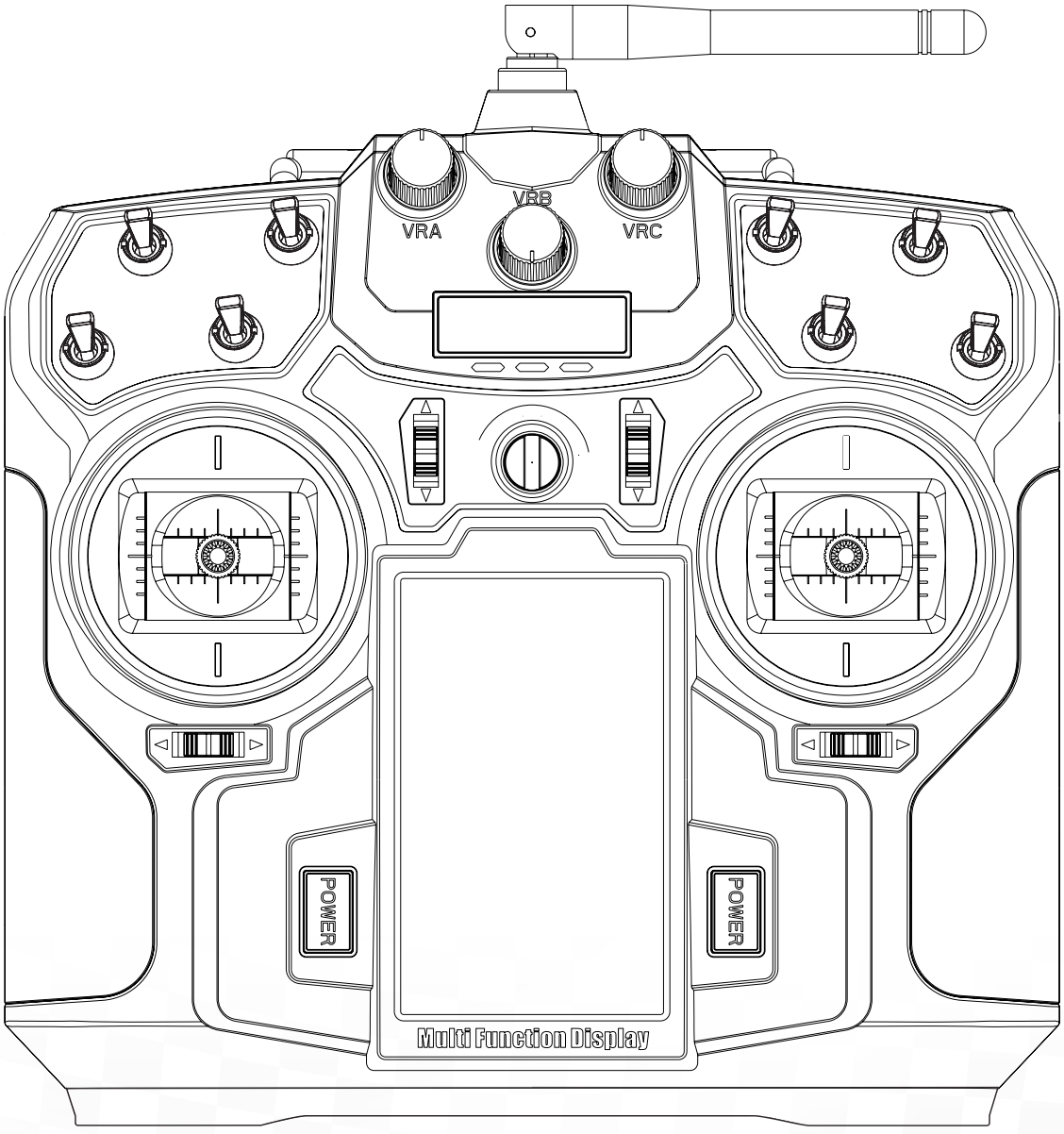
FS-i8

使用说明书

自动跳频数字系统

FLY SKY®



Copyright ©2017 Flysky Technology co., ltd

2.4GHz AFHDS 2A

15+

警告：
本产品只适合15岁以上人群使用

感谢您购买我们公司的产品！如果这是您第一次使用遥控系统，我们的产品将带给您一个有趣又精妙的全新世界！

为了确保您和设备的安全，请在开始操作前仔细阅读使用说明书。

如果您在使用中遇到任何问题，请先查阅说明书。如果问题仍未得到解决，请直接联系当地经销商或者访问如下网站联系客服人员：

www.flysky-cn.com

目录

1. 安全 1

1.1 安全符号 1
1.2 安全信息 1

2. 产品介绍 2

2.1 系统特征 2
2.2 发射机概览 3
2.2.1 发射机天线 4
2.2.2 开关 4
2.2.3 旋钮 4
2.2.4 微调杆 4
2.2.5 电源开关 4
2.2.6 摇杆模式 5
2.2.7 吊环 5
2.2.8 状态指示灯 5
2.2.9 SD 卡槽 5
2.3 接收机概览 6
2.3.1 接收机天线 6
2.3.2 状态指示灯 6
2.3.3 接口 6

3. 使用前准备 7

3.1 发射机电池安装 7
3.2 接收机与舵机安装 8

4. 操作指引 9

4.1 开机 9
4.2 对码 9
4.3 操作前检查 10
4.4 模型设置 10
4.5 关机 10

5. 系统界面 11

5.1 主界面 11
5.1.1 顶部状态栏 11
5.1.2 快捷进入界面 12
5.2 设置界面 12
5.2.1 底部功能图标 13
5.3 帮助说明 13
5.4 摇杆 / 旋钮 / 开关功能分配界面 13
5.5 复位功能界面 14
5.6 主菜单 14

6. 功能菜单 15

6.1 正逆转 15
6.2 最大舵量 15
6.3 记忆微调 16
6.4 微调 16
6.5 指数 16
6.6 副翼方向 17
6.7 方向副翼 17
6.8 油门曲线 18
6.9 油门延迟 18
6.10 收油门 18
6.11 辅助通道 18
6.12 通道延迟 19
6.13 线性混控 20
6.14 状态 21
6.15 飞机结构 22
6.16 定时器 23
6.17 教练模式 23
6.18 显示舵机 24
6.19 模型 24

7. 固定翼机 / 滑翔机专有菜单功能 26

7.1 副翼功能 26
7.2 襟翼功能 26
7.3 扰流板 27
7.4 升降襟翼 27
7.5 蝶形飞 27
7.6 油针曲线 28
7.7 升降功能 28
7.8 方向功能 28
7.9 V 型尾翼 29

8. 直升机专有菜单功能 30

8.1 油门保持 30
8.2 油门混控 30
8.3 螺距曲线 30
8.4 倾斜盘 31
8.5 悬停微调 31
8.6 陀螺仪 31
8.7 结构 32
8.8 倾斜类型 32

9. 接收设置 33

9.1 对码 33
9.2 RF 标准：ADHDS 2A 双向 33
9.3 接收机 PPM 输出 33
9.4 接收机电池检测 33
9.5 低信号报警 34
9.6 失控保护 34
9.7 传感器列表 34
9.8 选择传感器 35
9.9 设置海平面气压 35
9.10 i-BUS 设置 35
9.11 舵机频率 36
9.12 控制测试范围 36

9.13 更新接收机 36

10. 系统设置 37

10.1 背光延迟 37
10.2 背光 37
10.3 系统声音 37
10.4 报警声音 37
10.5 自动关机 37
10.6 屏幕校准 37
10.7 单位 38
10.8 USB 功能 38
10.9 语言 38
10.10 固件更新 38
10.11 恢复出厂设置 39
10.12 关于FS-i8....39

11. 产品规格 40

11.1 发射机规格 (FS-i8)....40
11.2 接收机规格 (FS-iA6B) 40

12. 包装清单 41

13. 认证相关 42

13.1 DoC 自我说明 42
13.2 CE 警告语 42
13.3 Appendix 1 FCC Statement....42

14. Environmentally friendl disposal....43

1. 安全

1.1 安全符号

仔细阅读以下符号及其意义相关说明。如不按照以下指引进行操作，可能会导致设备损坏或人员伤亡。

⚠ 警告	• 如果不按照说明方法操作，可能导致操作者或他人遭受较大伤害。
⚠ 小心	• 如果使用者不按照说明方法操作，有可能导致操作者或他人受到轻微伤害。
⚠ 危险	• 如果不按照说明方法操作，可能导致操作者或他人严重受伤，甚至遭受生命危险。

1.2 安全信息

- 请不要在夜晚或雷雨天气使用本产品，恶劣的天气环境有可能导致遥控设备失灵。
- 请不要在能见度有限的情况下使用本产品。
- 请不要在雨雪或有水的地方使用本产品。如果有液体进入到系统内部，可能会导致运行不稳定或设备失灵。
- 信号干扰可能导致设备失控。为保证您和他人的安全，请不要在以下地点使用本产品：
  - 基站附近或其他无线电活跃的地方
  - 人多的地方或道路附近
  - 有客船的水域
  - 高压电线或通信广播天线附近
- 当您感到疲倦、不舒服，或在摄入酒精或服食导致麻醉或兴奋的药物后，不要操作本产品。否则可能对自己或他人造成严重的伤害。
- 2.4GHz 无线电波段完全不同于之前所使用的低频无线电波段。使用时请确保模型产品在您的视线范围内，大的障碍物将会阻断无线电频率信号从而导致遥控失灵模型失控。
- 在使用过程中，严禁紧握发射机天线，否则将会大大减弱无线电传播信号的质量和强度， 导致遥控失灵模型失控。
- 在操作或使用模型后，请勿触摸任何可能发热的部位，如发动机、电机等。这些部件可能非常热，容易造成严重的烧伤。

- 遥控设备使用不恰当可能导致操作者或他人严重受伤，甚至死亡。为保证您和设备的安全，请仔细阅读使用说明书并按照要求进行操作。
- 使用前必须确保本产品与模型安装正确，否则可能导致模型发生严重损坏。
- 关闭时，请务必先关闭接收机电源，然后关闭发射机。如果关闭发射机电源时接收机仍然在工作，将有可能导致遥控设备失控或者引擎继续工作而引发事故。
- 操控时，请先确认模型所有舵机的动作方向与操控方向一致。如果不一致，请调整好正确的方向。
- 当遥控距离持续较远时，有发生失控的可能。请适当缩短遥控的距离。

2. 产品介绍

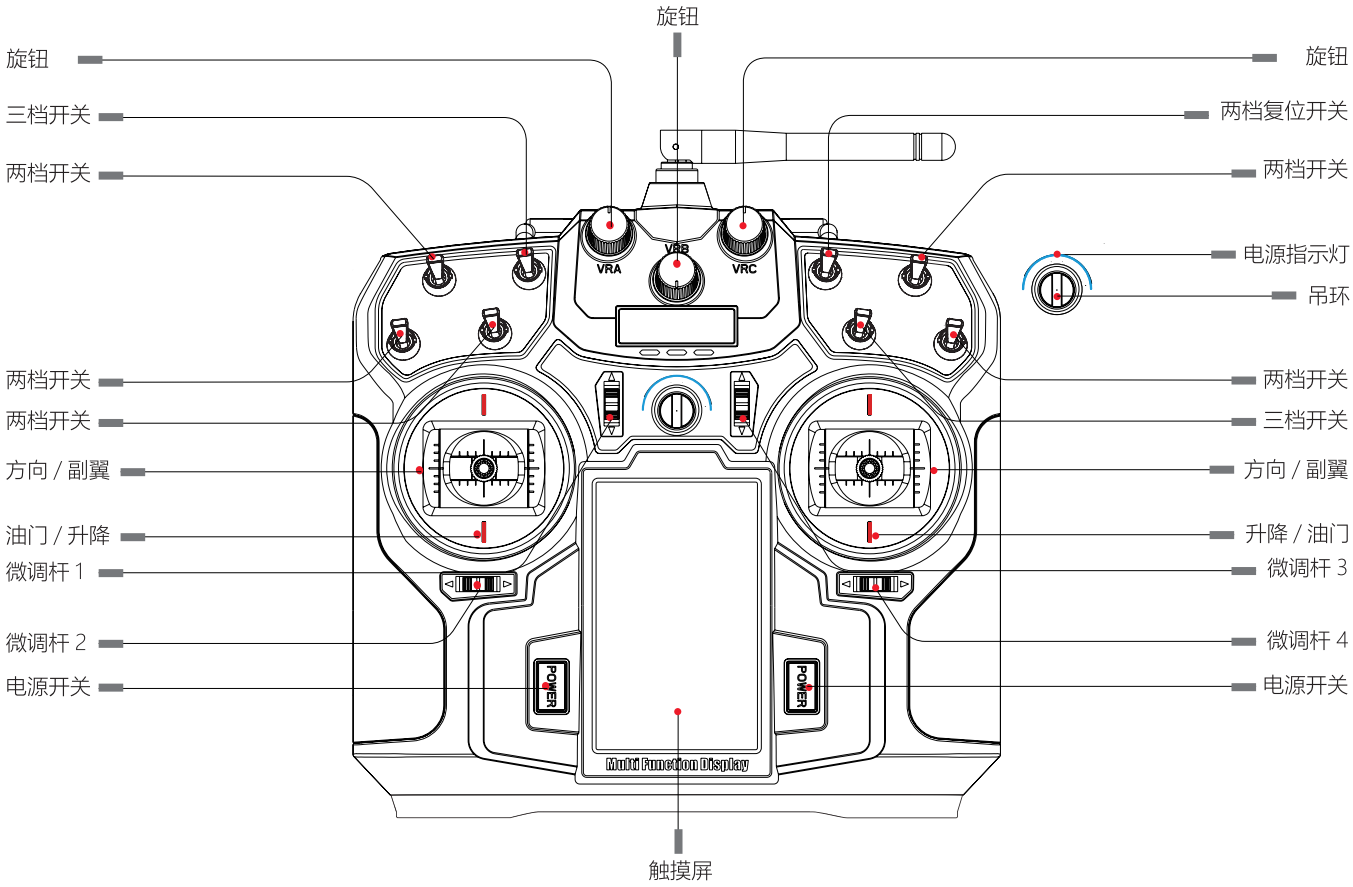
FS-i8 发射机和 FS-iA6B 接收机组成一个 8 通道 2.4GHz 第二代增强版自动跳频数字系统。

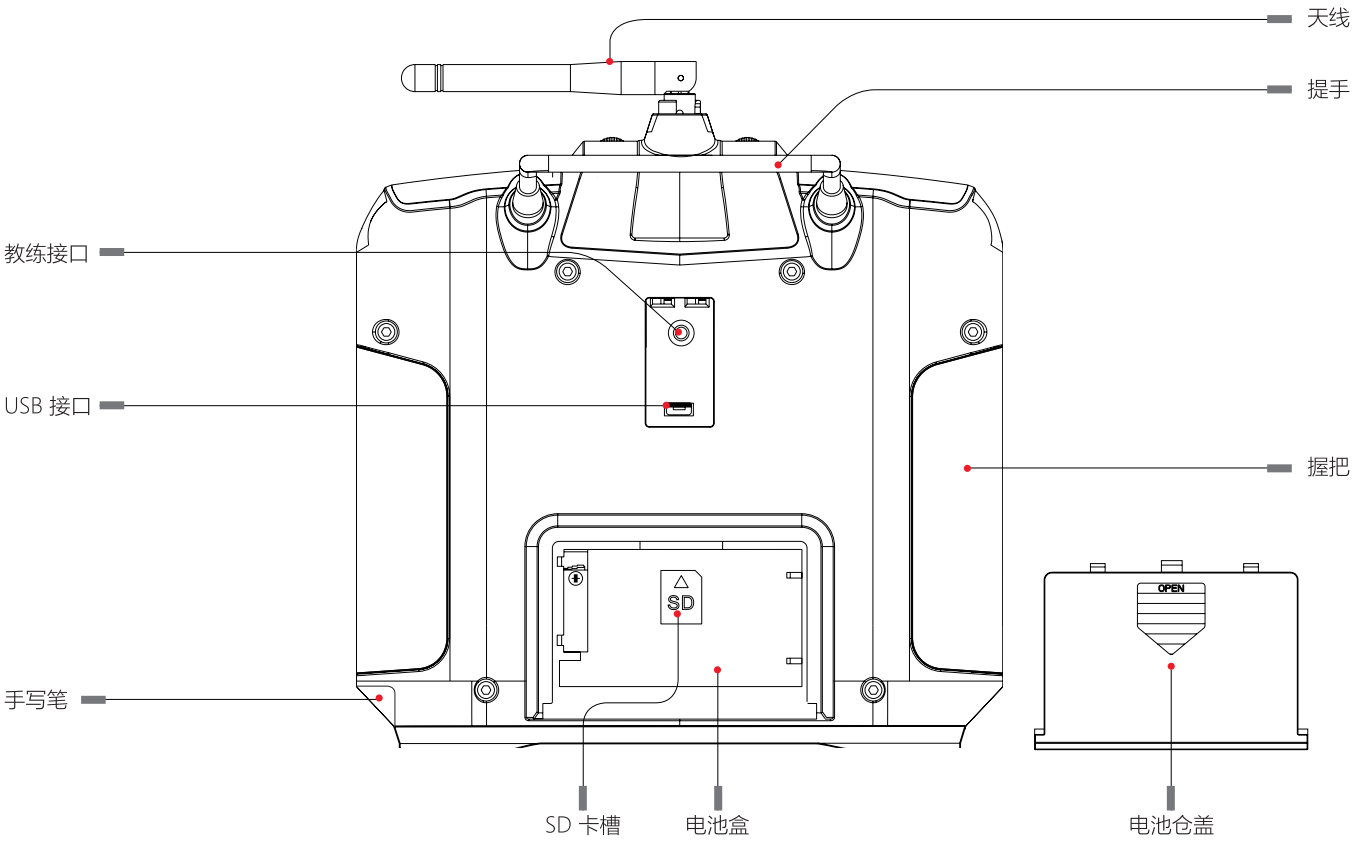
2.1 系统特征

AFHDS 2A（第二代增强版自动跳频数字系统）是富斯公司专为模型爱好者自主研发，并具有自主知识产权的一套数字无线系统。它是专门针对模型产品而研发的，具有超强的主动和被动抗干扰能力，同时保持极低的使用功耗和极高的接收灵敏度，是目前市面上最好的系统之一。此系统经过研发人员极端严格的测试及专业玩家的验证，模型爱好者可以放心使用！

	双向通讯 此系统采用信息回传功能，发射机能够收到接收机来自于温度，速度等多种传感器的回传数据，并支持 i-BUS 总线接收机，用户能够掌握模型当前的工作状态，从而增添了操控乐趣，使模型控制变得更加安全。
	多频点跳频工作 此系统工作频率范围为 2.408GHz 至 2.475GHz，共分为 135 个独立频点，每套系统使用其中不同的 16 个工作频点（日版与韩版使用 32 个频点）和 140 种跳频规律，通过开机时间不同、跳频规律不同和使用频点不同，主动避开同频干扰。
	全角度增益天线 此系统使用高效率的全波段增益天线，天线带宽覆盖整个波段宽度，可大大提高系统发射效率及接收的灵敏度，从而提升系统的稳定性，并加强自身被动抗干扰能力。
	独立身份识别系统 此系统每个发射机和接收机都具有唯一的身份识别 ID；当与接收机进行对码后，此 ID 码被存放在接收机内；接收机工作时，首先会验证此 ID 码，若验证失败则不会工作。此项可加大系统的主动抗干扰能力，从而提升系统的稳定性。
	低功耗 此系统在采用低功耗、高灵敏度器件的同时，采用间隔数据发送的工作方式，有效提高发射效率，延长电池使用时间，使系统功耗降低至 FM 版本的十分之一。

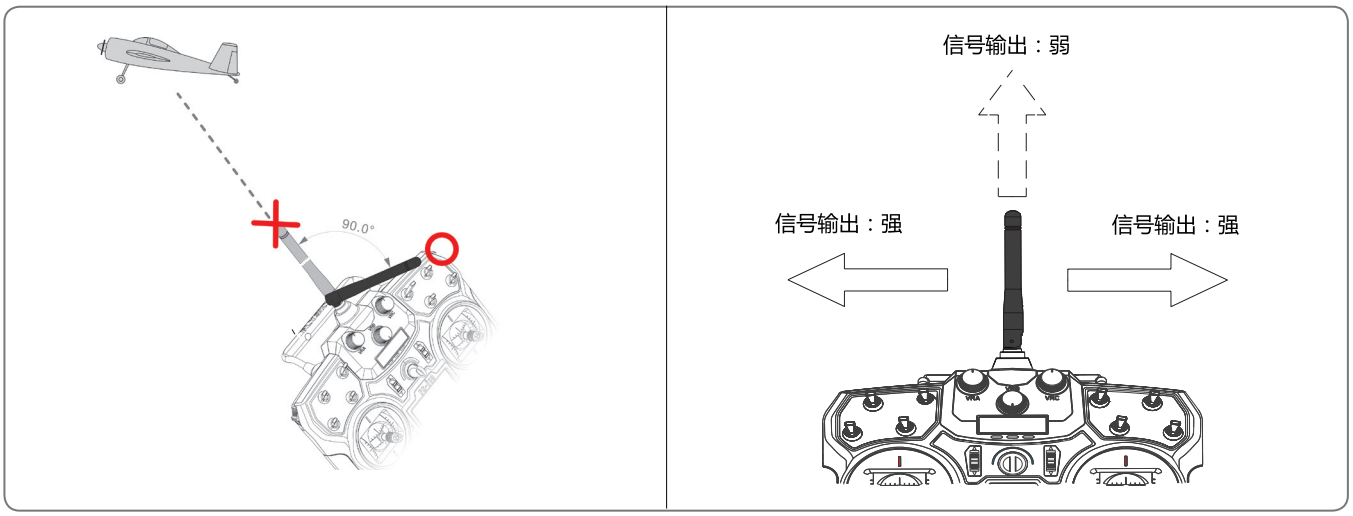
2.2 发射机概览


旋钮
旋钮
旋钮
三档开关
两档复位开关
两档开关
两档开关
电源指示灯
吊环
两档开关
两档开关
两档开关
三档开关
方向 / 副翼
方向 / 副翼
油门 / 升降
升降 / 油门
微调杆 1
微调杆 3
微调杆 2
微调杆 4
电源开关
电源开关
VRA
VRB
VRC
POWER
POWER
Multi Function Display
触摸屏


天线
提手
教练接口
USB 接口
握把
手写笔
SD
OPEN
SD 卡槽
电池盒
电池仓盖

2.2.1 发射机天线

⚠ 小心	• 为保证信号质量，天线应与模型机身保持垂直。操控时，请调整天线角度，避免天线顶梢方向指向机体。
禁止	• 在使用过程中，严禁紧握发射机天线，否则将会大大减弱无线电传播信号的质量和强度， 导致遥控失灵模型失控。



2.2.2 开关

FS-i8 拥有 8 组开关，可用于控制辅助通道或作为开关控制状态。

2.2.3 旋钮

FS-i8 拥有 3 组旋钮，可用于控制辅助通道或调节数据。

2.2.4 微调杆

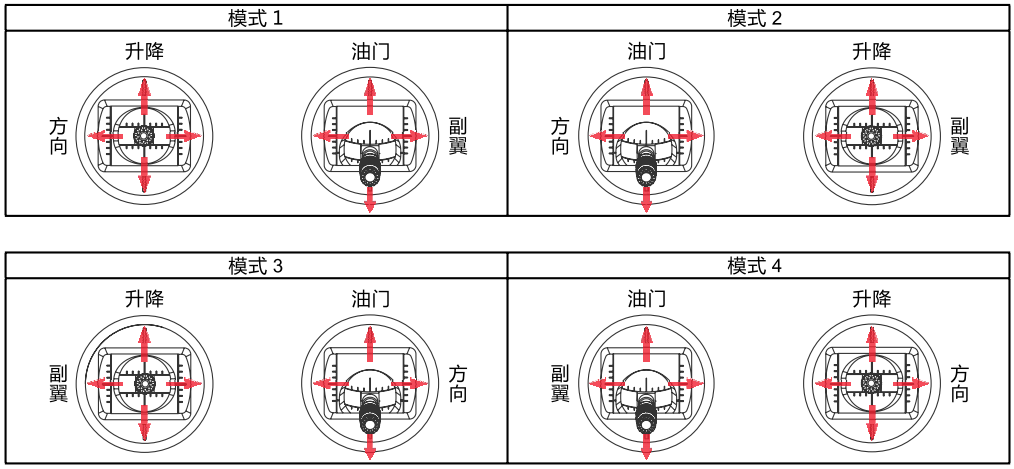
发射机一共有四组微调杆，可用于调整舵机中位。每次拨动微调杆，对应的数据变化 1 个单位。如果您持续按下，微调位置开始快速变化。此外，当微调位置回到中立点时，声音提示会有变化。

2.2.5 电源开关

同时长按两个电源开关可使发射机开启或关闭。

2.2.6 摇杆模式

此系统支持四种摇杆模式 (如图 Pic. 2.2.6)，根据需求在屏幕点击 [模式 1]、[模式 2]、[模式 3] 或 [模式 4]。蓝色图标表示当前选定的模式。系统默认模式 2。进入主菜单，点击 [系统] 图标，在 [摇杆模式] 中选择您所需要的模式即可。



Pic. 2.2.6

模式 2/4 与模式 1/3 来回切换时 ,会导致油门位置交换 ,用户还需要通过拆开机器并更换左右总成座位置完成摇杆切换，请参照以下步骤完成：

操作方法如下：

1. 打开发射机的电池盖，取下电池；
2. 取下发射机左右握把；
3. 用内六角螺丝刀卸下锁住发射机后盖的 6 颗螺丝，并妥善放置；
4. 轻轻地拆开发射机后盖，并拔出后盖连接在主板上的插头；
5. 用十字螺丝刀卸下总成座的 8 颗螺丝，并妥善放置；
6. 将左右总成座互换位置 ，并旋转 180 度，然后排好连接线，锁紧螺丝（操作过程中不需要拔下总成座连接线及其他任何接线）；
7. 将发射机后盖接线插头小心地插入主板，重新合上发射机的后盖，并锁紧螺丝；
8. 装上左右握把，装入电池，盒上电池盖；
9. 打开发射机进入显示舵机，检查通道及方向是否正确。

2.2.7 吊环

此吊环可以绑定挂绳。

2.2.8 状态指示灯

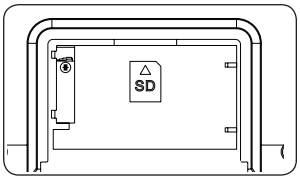
状态指示灯用于指示发射机的电源以及工作状态。

- 灭：发射机电源关闭。
- 蓝色常亮：发射机电源开启，处于正常工作状态。
- 闪烁：低电压报警。

2.2.9 SD 卡槽

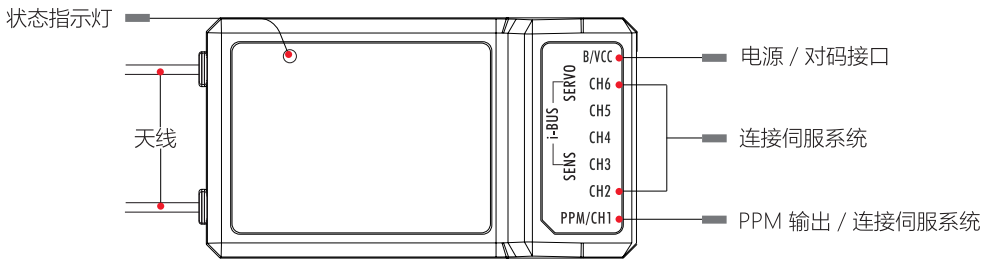
系统只支持 2.0 版本、容量 1GB 以上 SD 卡。

支持模型数据导入导出，请按照【6.19 模型】的描述进行操作。



- **插入或取出 SD 卡前，请务必关闭发射机电源，并取下电池。**

2.3 接收机概览



2.3.1 接收机天线

FS-iA6B 采用铜管全向双天线。

⚠ 小心	• **不要拉扯接收机的天线，也不要将天线和舵机连接线绑在一起。**

2.3.2 状态指示灯

状态指示灯用于指示接收机的电源以及工作状态。

- 灭：接收机电源未连接。
- 红色常亮：接收机已连接电源，并正常工作。
- 快速闪烁：接收机处于对码状态。
- 慢速闪烁：配对的发射机未开机或信号已丢失。

2.3.3 接口

接口用于连接接收机与模型的各个部件。

- PPM/CH1：连接 CH1 通道的舵机或输出 PPM 信号。
- CH2 ~ CH6：接口可以连接舵机、电源或其他部件。
- B/VCC：对码时用于连接对码线，正常操作时用于连接电源线，供电范围在 4.0-8.4V。
- SERVO：用于连接 i-BUS 接收机扩展通道。
- SENS：用于连接各传感器。

3. 使用前准备

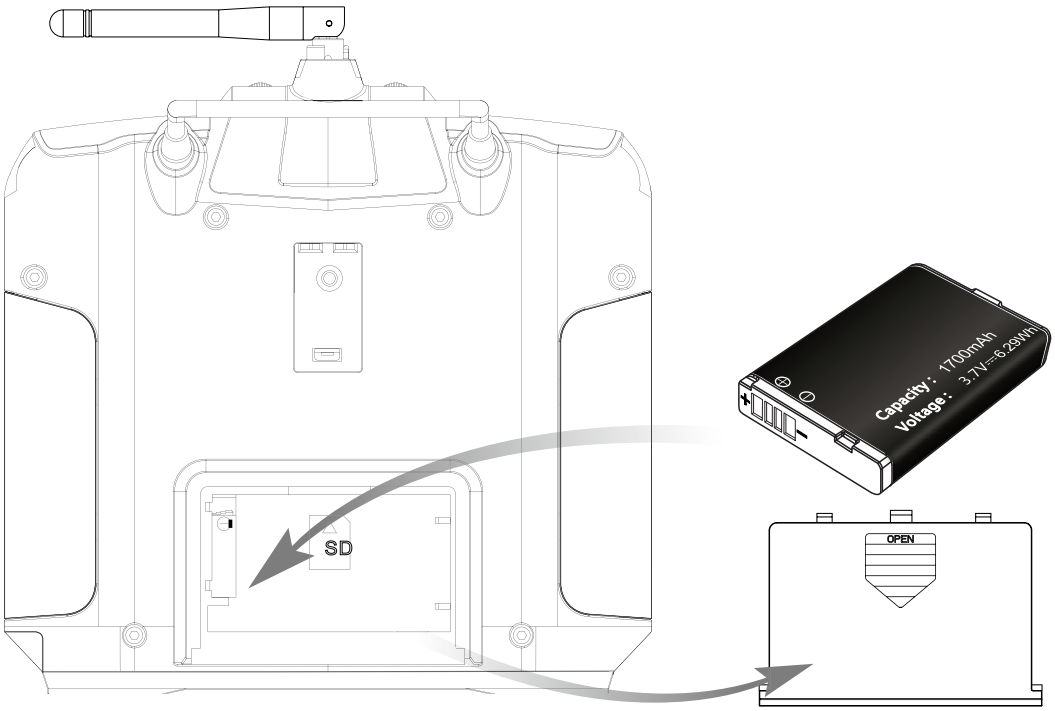
开始操作前，请按照本章的顺序和指引安装电池、连接设备。

3.1 发射机电池安装

⚠ 危险	• 仅使用厂家指定的电池。
⚠ 危险	• 请勿打开、拆卸或自行维修电池。
⚠ 危险	• 请勿挤压、刺穿或接触电池的金属端子。
⚠ 危险	• 请勿将电池置于高温环境或液体中。
⚠ 危险	• 请注意防止电池跌落、碰撞或振动。
⚠ 危险	• 请将电池存放在干燥阴凉的环境中。
⚠ 危险	• 如果电池损坏，请立即停止使用。

请按照以下步骤安装发射机电池：

1. 打开电池仓盖。
2. 将一块充满电的电池装入电池仓内，确保电池上的金属端子与电池仓内的金属端子接触。
3. 盖好电池仓盖。

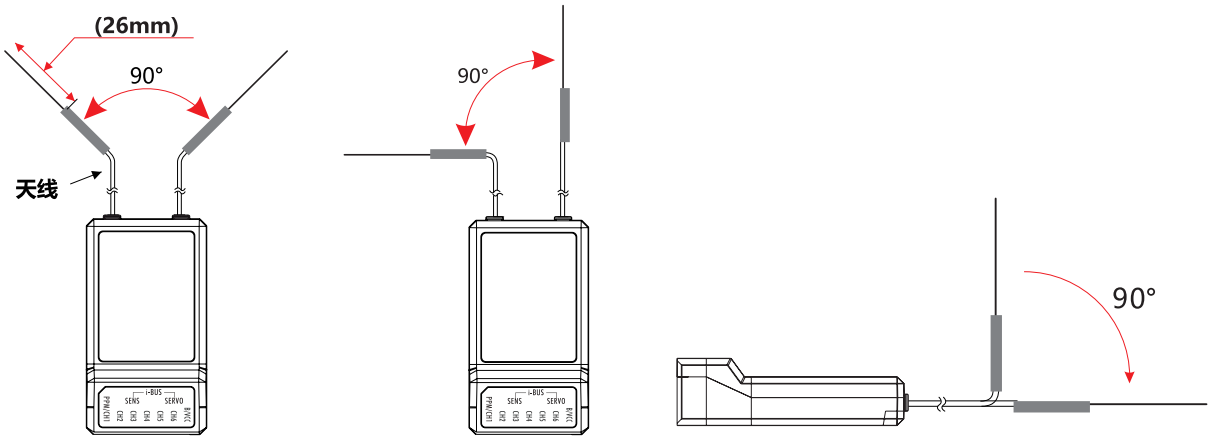


3.2 接收机与舵机安装

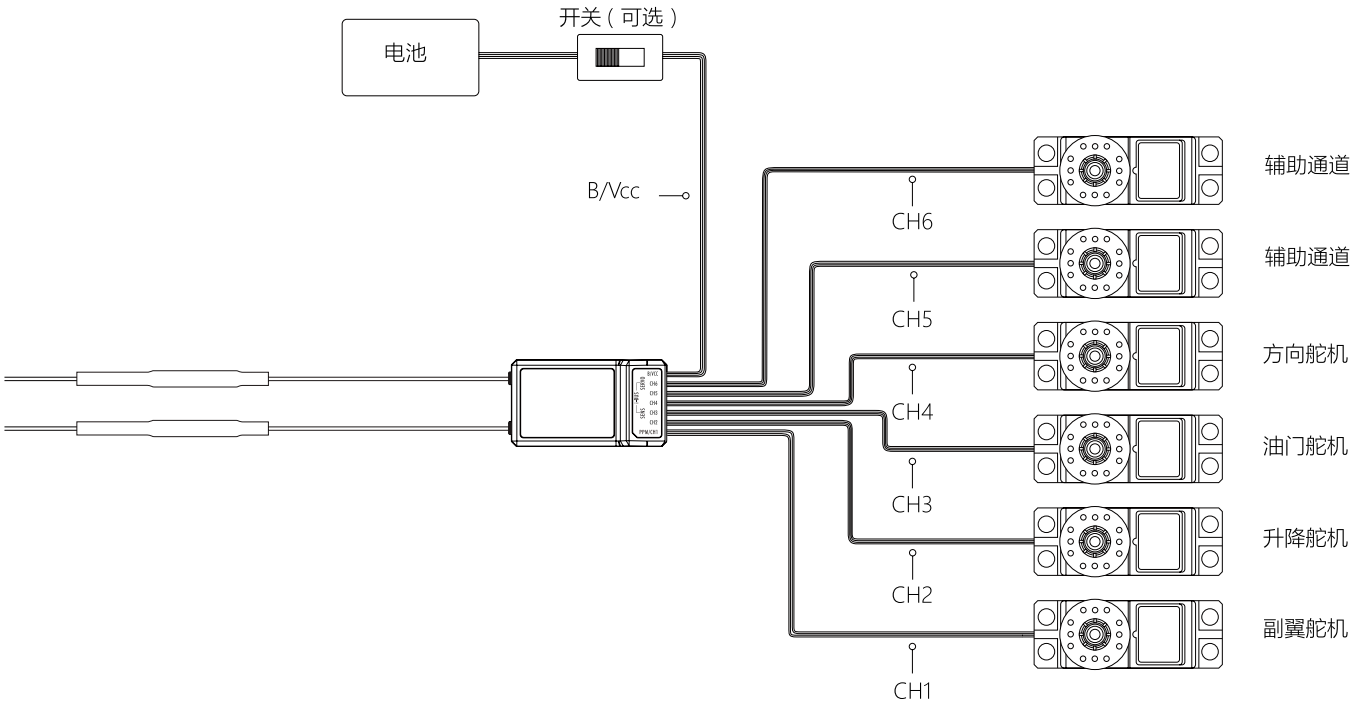
请结合模型飞机的结构选择合适的位置安装接收机， 同时为了确保接收机的性能和遥控距离的稳定，并防止电机，电调，舵机等其它电子设备干扰。

安装过程中请注意以下事项：

1. 确保接收机安装在远离电机，电子调速器或电气噪声过多的区域。
2. 接收机天线需远离导电材料，例如金属棒和碳纤等材质。为了避免影响正常工作，请确保接收机和导电材料之间至少有 1 厘米以上的距离。
3. 确保接收机两根天线 90 度垂直（如下图），否则会影响接收机的遥控距离与性能。



⚠ 小心	• **准备过程中，请勿连接接收机电源，避免造成不必要的损失。**



4. 操作指引

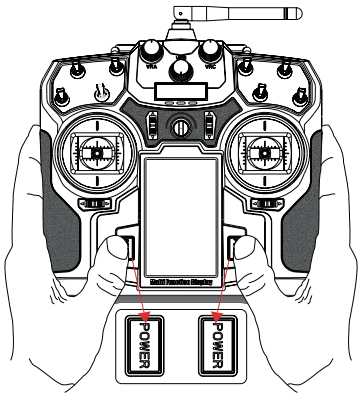
准备操作完成后，您可以按照本章指引开始使用本系统。

4.1 开机

请按照以下步骤进行开机：

1. 检查系统状态，确保：
   - 电池电量充足且安装正确。
   - 接收机安装正确且电源未连接。
2. 同时长按发射机的两个电源按钮（如右图），直到屏幕亮起，同时电源指示灯变为蓝色常亮（如下图）。

3. 连接接收机电源。



警告	• **此时系统已启动，请谨慎操作，否则可能导致产品损坏或人员伤亡。**

警告	• **为了您的安全请将发射机开关和油门打到安全位置。**

4.2 对码

发射机和接收机在出厂前已对码成功。

请按照如下步骤进行对码：

1. 打开发射机电源，进入主菜单，从右向左滑动屏幕浏览设置菜单，然后选择 [接收设置]。
2. 根据下表中的对应关系检查当前的 [RF 标准] 设置是否和接收机型号的 RF 标准对应。如需更改设置，请在 [接收设置] 菜单中选择 [RF 标准]，并在弹出的确认框中选择 [是] 来进入设置 RF 标准菜单。如下表：

RF 标准	接收机型号
AFHDS	GR3F, GR3E, R6B, R9B，R6C
AFHDS 2	iR4, iR4B, iR6B，iR10
AFHDS 2A 单向	A3, A6
AFHDS 2A 双向	iA4B, iA6, iA6B, iA10, iA10B，X6

3. 选择 [对码]，然后在弹出的确认框中选择 [是]，发射机进入对码状态。
4. 将对码线连接到接收机上的 B/VCC 接口。
5. 将电源线连接到接收机上任意其他接口。接收机指示灯常亮，表示对码成功。
   - 如果选择 [AFHDS 2A 双向]，对码成功后，发射机自动退出对码界面。
   - 如果选择其他协议，请退出对码界面。
6. 将对码线和电源从接收机上断开。然后重新将电源线连接到 B/VCC 接口。
7. 如果对码失败，重复以上步骤重新对码。

- **此对码步骤仅适用于 FS-i8 发射机与 FS-iA6B 接收机对码，不同的接收机对码方式不同，请进入 FLYSKY 官网查询接收机说明书或其他相关资料，进行操作。**

- **由于产品处于不断更新状态，请进入 FLYSKY 官网查询最新的发射机与接收机兼容表单。**

4.3 操作前检查

开始操作前，请执行以下步骤检查系统状态：

1. 检查整个系统，确保各部件按照预期方式正常运行。
2. 按照如下方法确认安全距离：一名操作者手持发射机，另一名操作者将模型带向远处。检查模型状态，记录开始失控的距离。详情参考【9.12 控制范围测试】。6.19

⚠ 危险	• **测试时，若有异常出现，请不要操作模型。**
⚠ 危险	• **操作时，务必确保模型未超出安全距离。**
⚠ 小心	• **周围干扰源可能会影响信号质量。**

4.4 模型设置

此系统支持固定翼 / 滑翔机、直升机三种模型类型。

连线 / 调试模型前，请参照以下步骤：

1. 选择模型类型：进入 **[设置模型类型]** 菜单选择，具体操作请查看【6.19 模型】。
   - 选择模型类型后，系统自动跳转至 [**飞机结构**] 菜单界面。
   - 固定翼 / 滑翔机属于同一选项，需要结合不同的模型选择结构。
2. 设置模型结构：

如选择 [**飞机 / 滑翔机**]（即为固定翼 / 滑翔机），具体操作请查看【6.15 飞机结构】；
如选择 [**直升机**]。具体操作请查看【8.7 结构】。

- 设置模型结构后，系统对每一个通道和相应的功能已进行默认分配，请查看模型结构图，并依此连接接收机与舵机。

⚠ 危险	• **连接操作前，注意检查各个通道的状态是否安全，以避免飞机结构损坏，或飞行器直接启动，伤害人身安全或造成其它意外。**

4.5 关机

请按照以下步骤进行关机：

1. 断开接收机电源。
2. 同时长按发射机的两个电源按键，使发射机关闭。

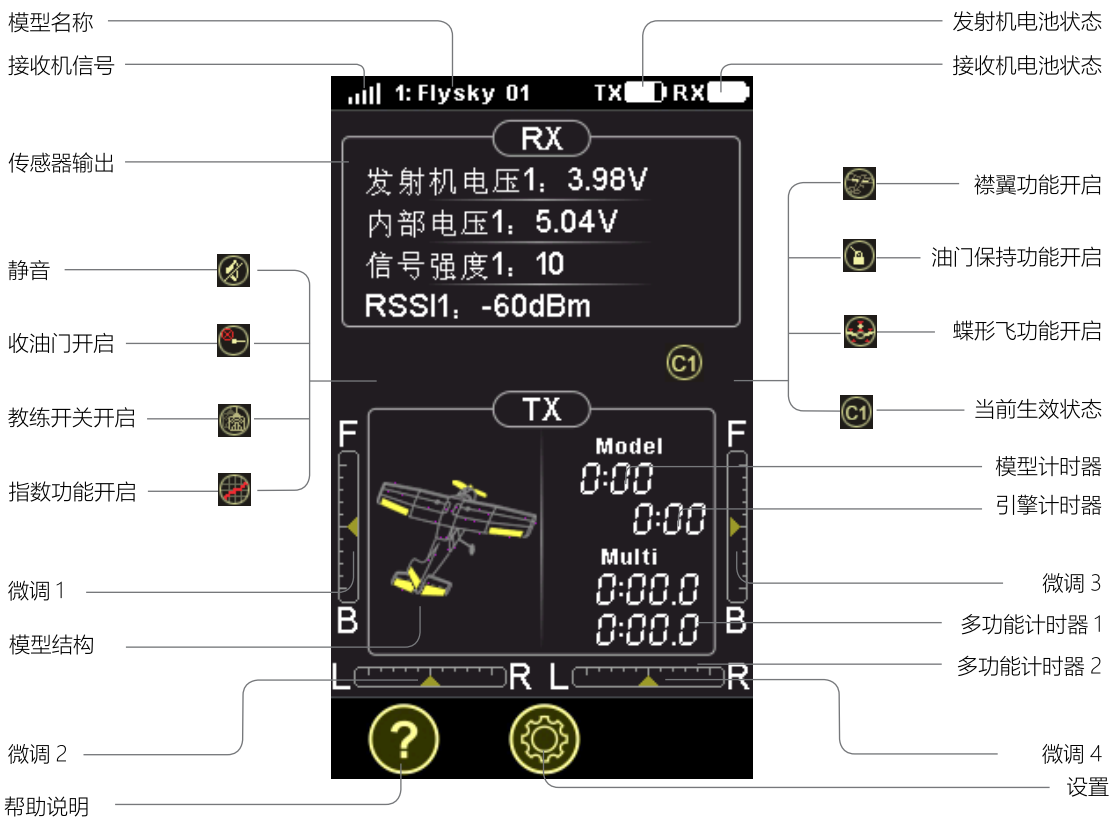
⚠ 危险	• **关闭时，请务必先关闭接收机电源，再关闭发射机，否则可能导致模型损坏、人员受伤。**

5. 系统界面

此章节是主界面及主界面设置菜单的介绍。

5.1 主界面概览

主界面主要显示和模型相关的信息，如传感器信息、飞行模式等。



5.1.1 顶部状态栏

接收机输入电压大于 5V 小于 8.4V

低于 4.2V 时，此图标慢闪

接收机未与发射机连接

勾选外部传感器选项，接收机外部传感器未连接

发射机充电完成

发射机充电中

发射机电量低，需要充电

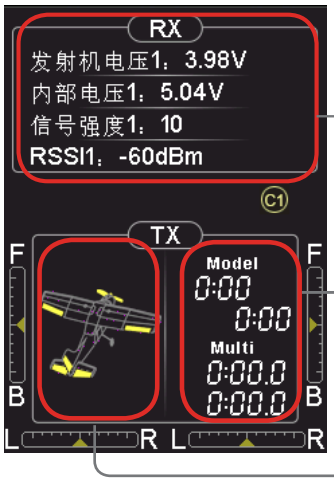
发射机电量饱满

显示当前选定的模型编号和名称。

显示系统接收模型的信号强度。当信号强度显示为 5 格时，信号强度处于最佳状态。

当信号强度等于或少于 2 格，信号强度较弱，系统会发出声音警报。

5.1.2 快捷进入界面



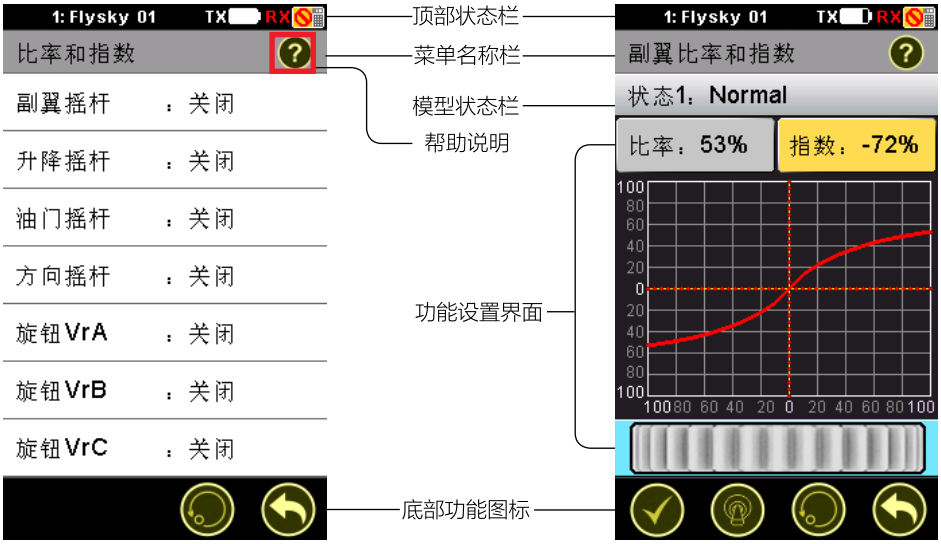
点触该区域可快捷进入选择传感器菜单；
该区域中最多可显示四项传感器反馈信息；
如需选择传感器，请参考【9.8 选择传感器】描述进行操作。

点触该区域可快捷进入定时器菜单；
如需设置定时器，请参考【6.16 定时器】描述进行操作。

点触该区域可快捷进入飞机结构设置界面；
如需更改飞机结构，请参考【6.19 模型】描述进行操作。

点触该区域可快捷进入微调设置界面；
如需设置微调值，请参考【6.4 微调】描述进行操作。

5.2 设置界面



[功能设置界面] 此处以指数功能界面为例，其他功能设置界面会有不同。

[滑轮] 用于调整被选参数数值。向左滑动转轮可减少数值，向右滑动转轮可增加数值。

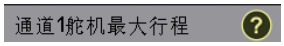
5.2.1 底部功能图标

功能菜单中会出现一些通用的图标，均位于显示屏的下方。

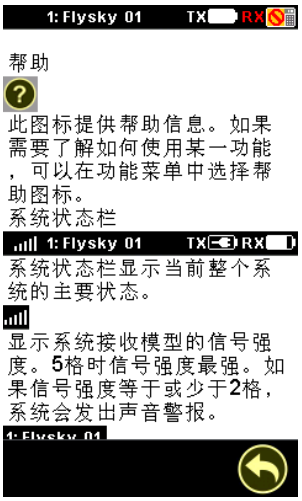
	[返回图标]: 按下该图标后返回上一级菜单。
	[复位图标]: 按下该图标后，当前功能项所有设置恢复为出厂默认设置。
	[开关分配图标] : 按下该图标后可以将一些功能分配到设备上的 SWA ~ SWH、 VRA ~ VRC，方便对该功能进行操作。
	[曲线类型图标] : 更改当前曲线的形状和调整点数量，此图标在含设置曲线类型功能中才会出现，如油门曲线。
	[关闭图标]/[激活图标]: 按下该图标后可以激活或关闭当前功能。显示绿色图标时 ,表示当前功能已激活，按下后会关闭该功能。显示红色图标时，表示当前功能已关闭，按下后可激活该功能。

5.3 帮助说明

标题栏显示当前功能或菜单。

点触主界面左下方 或标题栏右边  的帮助说明图标可获得操作提示。向上或向下滑动可查看帮助说明（如图 Pic. 5.3 ）。

Pic.5.3



5.4 摇杆 / 旋钮 / 开关功能分配界面

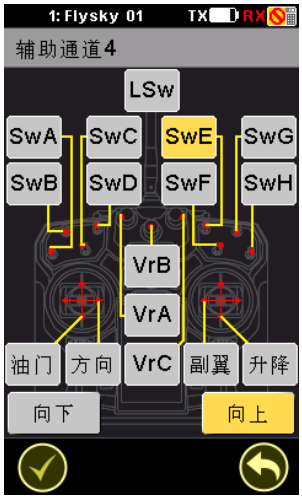
分配开关（SwA~SwH）定义功能开启 / 关闭，可点开关方向为 向下、中间或向上为开启。

分配摇杆（副翼、升降 、油门、方向）可调节数据，将摇杆数据模拟成线性变化。

分配旋钮（VrA~VrC）可调节数据，将旋钮数据模拟成线性变化。

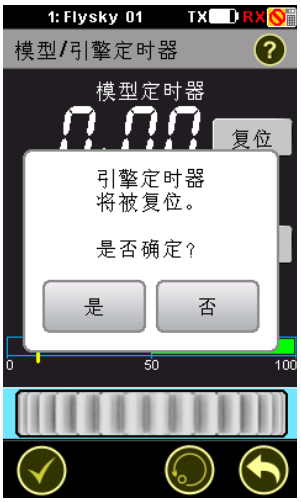
分配后，该摇杆 / 旋钮 / 开关可使用该功能（如图 Pic. 5.4 ）。

Pic.5.4



5.5 复位功能界面

Pic.5.5



当您点击 时会出现如下对话框（如图 Pic. 5.5）:

[是]: 返回到默认值　　**[否]**: 无操作

- **一旦点击确认恢复默认，系统会将此功能参数全部恢复为出厂值。**

5.6 主菜单

Pic.5.6

主菜单中默认有 21 个设置菜单， 每一页最多显示 12 个， 向左或者向右滑动可翻页查看主菜单内容，底部导航显示当前页数。此系统会根据结构调整菜单内容，显示与当前结构相关的菜单，隐藏不相关的菜单（如图 Pic. 5.6）。

结构调整请参照 [设置模型类型]、【6.15 飞机结构】、【8.7 结构】。

6. 功能菜单

此章节主要介绍系统的功能菜单。

6.1 正逆转

此功能可反转各通道舵机的动作方向。

由于舵机类型不同或者舵机安装方式不同，而导致舵机动作方向与预想操作相反，可使用该功能修正。

Pic.6.1

功能设置：

此功能可设置 8 个通道的舵机方向（如图 Pic. 6.1）。

[正常] 表示此通道输出为默认状态；

[反向] 表示此通道输出方向与默认状态相反。

- 在新的模型连接完毕后，需要确认舵机所对应的通道是否正确。
- 操作各摇杆、开关，确认各通道的动作方向是否正确，判断是否需要反向。

点击【正逆转】进入菜单，点击对应通道选项列表，可改变该通道的正逆转设置。

点击 图标返回上级菜单。

点击 图标可恢复出厂设置。

警告	• 在任何飞行前，一定要仔细确认选择的模型、舵机的动作、动作的方向、开关的设定等是否正确。

6.2 最大舵量

此功能可以改变每个通道舵机的最大运动范围。

当舵机移动范围较小，无法满足飞机结构，或移动范围较大会破坏飞机结构时，用户可使用此功能，让舵机输出及通道数据符合结构设计。

当舵机中位位置偏离结构需求中位过大时，将无法通过该功能调整至理想效果，请先调试好舵机位。

功能设置：

此功能可调节 8 个通道舵机的最大舵量，调节范围 0-120% 之间（如图 Pic. 6.2.1，Pic. 6.2.2）。

[高端]，[低端] 分别表示此通道中位的两个端点；

黄色框表示当前选择对象；

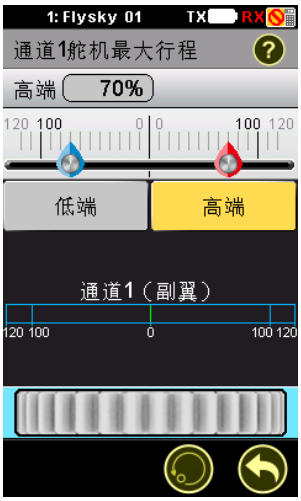
红色表示正在调节此端舵量值；

指针表示通道的当前舵量设置值

1. 选择需要调节的通道，进入子菜单；
2. 点击图标或拨动对应的摇杆（开关 / 旋钮），选择 [高端] 或 [低端]；
   - 当前设置通道输出数据大于或小于 50% 时，无法通过点击 图标切换 [高端] 或 [低端]。
3. 滑动滑轮修改舵量比率。

Pic.6.2.1

Pic.6.2.2



6.3 记忆微调

Pic.6.3

记忆微调功能用来调整各通道舵机的中位。

当舵机与结构在安装配合时产生了角度差，或者舵机因结构固有间隙而产生的角度差问题，可以通过此功能修正。

功能设置：

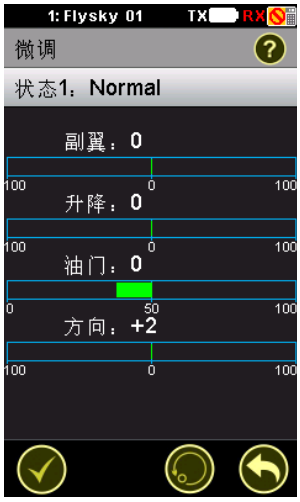
此功能可调节 8 个通道的记忆微调，调节范围在 -120% 至 120% 之间。

红色指针表示当前通道中位数值（如图 Pic. 6.3）。

1. 点击【记忆微调】进入菜单，选择需要调节的通道；
2. 滑动屏幕下方滑轮改变数值。

6.4 微调

Pic.6.4



此菜单下可对副翼、升降、油门、方向四个摇杆功能的中位位置进行调整。

当模型重心偏移或因空气动力所产生的反扭力等导致发生偏转，为了使模型在空中保持稳定姿态，可以使用该功能修正。

该功能修正能力有限，飞行器整体偏移过多无法修正时，请重新调试飞行器。

功能设置：

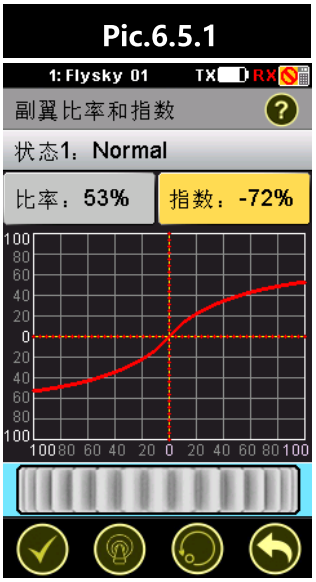
此功能可调节范围在 -120 至 120 之间，步进值为 1。

1. 进入【微调】，点击 图标，激活此功能（如图 Pic. 6.4）；
2. 拨动发射机上对应的微调按键进行调节，短按一次微调杆，当前通道数据变化 1 个单位，长按微调杆，可以快速调节；
   - 微调功能可通过点击主界面微调快捷方式快速进入此功能调节界面。
   - 在任何时候拨动微调杆，发射机都会跳出微调界面，停止拨动后 2 秒，将自动返回原功能界面，微调界面可查看 1 至 4 通道的微调值；
3. 调节到飞机姿态平稳时，松开按键调节完成。
   - 当微调位置到达中位时，发射机会长鸣一声。

小心	• **此功能主要在飞行过程中使用，因此请牢记操作步骤请后开始使用。**

6.5 指数

Pic.6.5.1



此功能对各摇杆输入与输出的关系曲线进行设置（如图 Pic. 6.5.1）。

当摇杆的实际操作效果与习惯有差异时，该功能可使操控变得剧烈、缓和或在不同操控范围表现不同的操控效果。

曲线功能一般在调整完最大舵量的舵机行程范围后进行设定。

此功能可设置所有通道的比率与指数，能够在不同状态下分别设置。

[比率] 表示曲线的倾斜度，调节范围在 0-100% 之间，数值越大曲线越倾斜；

[指数] 表示曲线的指数，调节范围在 -100% 到 +100% 之间，数值越大，曲线中位附近灵敏度越低；

黄色框表示当前选择对象；

坐标横轴表示此通道摇杆（开关或旋钮）的输入值；

坐标纵轴表示经过调节后此通道的输出值；

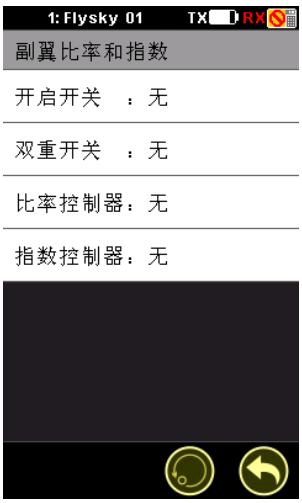
红色线条即输入值与输出值的线性关系；

1. 选择需要设置的通道，进入子菜单，点击 图标，激活此功能；
2. 选择 **[比率]** 或 **[指数]** ；

3. 滑动滑轮分别调节曲线的倾斜度和指数。

可为该功能分配开关和旋钮快速切换和调节数据，点击 图标进入子菜单设置（如图 Pic. 6.5.2）；

Pic.6.5.2



[**开启开关**] 可选择一个开关，便捷地激活或关闭指数功能；
a. 点击 [**开启开关**]，激活此功能后，选择一个开关和方向；
b. 返回比率与指数设置界面，拨动开关，此功能关闭；
c. 再次拨动开关，开启此功能。
- 当此功能激活后，在比率与指数设置界面，无法通过点击图标激活或关闭指数功能。

[**双重开关**] 可选择一个开关，在两组比率与指数之间进行切换；
a. 点击 [**双重开关**]，激活此功能后，选择一个开关和方向；
b. 返回比率与指数设置界面，设置第一组比率与指数的参数；
c. 拨动开关，切换至第二组比率与指数参数，并设置第二组比率与指数的参数；
d. 再次拨动开关，检查第一组与第二组比率与指数参数设置是否成功。

[**比率控制器**] 可选择一个旋钮，便捷地调节曲线的比率值；
a. 点击 [**比率控制器**]，选择一个旋钮；
b. 旋转旋钮可改变曲线比率，顺时针旋转，数据增大；逆时针旋转，数据减小，在比率与指数设置界面可以查看；
- 当此功能激活后，在比率与指数设置界面，无法滑动滑轮改变曲率。

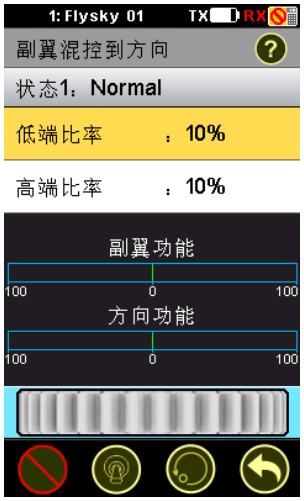
[**指数控制器**] 可选择一个旋钮，便捷地调节曲线的指数，操作步骤同 [**比率控制器**]。

- **当需要关闭**分配开关或旋钮快速切换和调节数据的功能时，请点击 图标。

6.6 副翼方向

需要在副翼操作连动上方向舵动作时使用此功能，有助于飞机完成极小角度的转弯动作。
通过开关的设定，可以在飞行过程中打开或关闭此混控。

Pic.6.6



功能设置：

此功能可调节副翼对方向舵的混控比率，能够在不同状态下分别设置，比率范围在 -100% 到 100% 之间（如图 Pic. 6.6）。

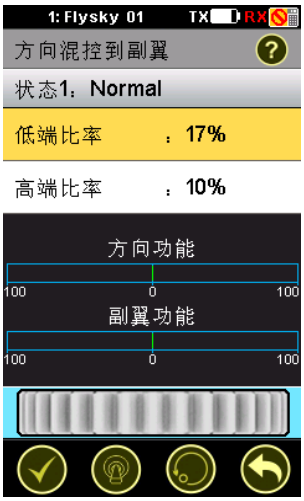
[**高端比率**] 表示副翼通道高端对方向舵通道高端的混控比率；
[**低端比率**] 表示副翼通道低端对方向舵通道低端的混控比率；
黄色框表示当前选择对象。

1. 进入【副翼方向】，点击 图标，激活此功能；
2. 点击选择 [**高端指数**] 或 [**低端指数**]；
3. 滑动滑轮修改混控比率。

6.7 方向副翼

需要在方向舵的操作连动上副翼动作时使用此功能。
此功能可有效的改善滚转系列动作及侧飞动作。
通过开关的设定，可以在飞行过程中打开或关闭此混控。

Pic.6.7



功能设置：

此功能可调节方向舵对副翼的混控比率，能够在不同状态下分别设置，比率范围在 -100% 到 100% 之间（如图 Pic. 6.7）。

[**高端比率**] 表示方向舵通道高端对副翼通道高端的混控比率；
[**低端比率**] 表示方向舵通道低端对副翼通道低端的混控比率；
黄色高亮框表示当前选择对象。

1. 进入【方向副翼】，点击 图标，激活此功能；
2. 点击图标选择 [**高端指数**] 或 [**低端指数**]；
3. 滑动滑轮修改混控比率。

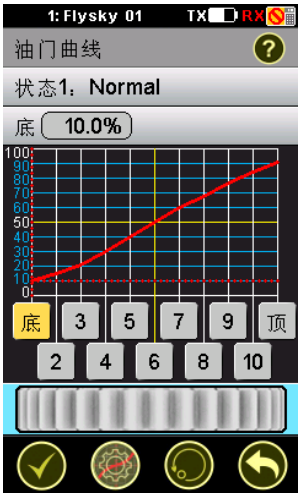
6.8 油门曲线

此功能通过 3-11 点的曲线设定（如图 Pic. 6.8.1），针对油门操纵杆的动作调整油门输出曲线，从而通过调整发动机转速使飞机达到最佳状态（如图 Pic. 6.8.2）。

在指数功能中也可设定曲线，指数功能中的曲线设定有限。

Pic.6.8.1

Pic.6.8.2



功能设置：

此功能可调节油门通道的曲线，能够在不同状态下分别设置；系统支持 10 种曲线类型，分别有 5 种斜线和 5 种 V 型曲线，每个点的调节范围在 0-100% 之间。

坐标横轴表示油门摇杆的输入值；

坐标纵轴表示经过调节后油门的输出值；

红色线条即输入值与输出值的线性关系；

坐标下方的 [底] 图标表示曲线上的第一个点；

1. 进入【油门曲线】，点击 图标，激活此功能；
2. 点击 图标，确认后进入子菜单选择曲线类型；
   - 更换曲线类型后，系统会自动删除之前的数据。
3. 在列表中选择需要的曲线类型后，菜单自动返回设置界面；
4. 选择需要修改的点，滑动滑轮修改数据。

6.9 油门延迟

此功能可以将油门舵机的动作速度延迟，适用于喷气发动机的油门控制。

在设置功能延迟后，重复设置油门延迟 / 通道延迟将会导致速度会改变，请三者选择其一进行设定。

油门延迟不同于功能延迟、通道延迟。

- 油门延迟只针对油门与油针，由油门摇杆操控引起的油门与油针的变化，均会出现该设置延迟。
- 通道延迟只针对当前设置的通道。

Pic.6.9

功能设置：

[数值] 表示油门摇杆从最低到最高整个过程的延迟时间，调节范围在 0-10 秒之间（如图 Pic. 6.9）。

坐标中绿色表示摇杆的实时位置；

红色表示经过延迟后油门实际的输出数据。

滑动滑轮修改延迟时间。

6.10 收油门

此功能分为两个部分：[低怠速设定] 和 [熄火功能]。

[低怠速设定]：用于调节油门低速时发动机的旋转速度，以避免发动机熄火。

[熄火功能]: 使用此功能，只需要拨动一个开关即可轻松关闭发动机。为了安全起见，熄火功能在油门低于 1/2 位置时才能生效，例如，当油门在较高位置时，即使开启熄火功能，油门通道也不会立即熄火；当油门在低于 1/2 位置时，开启熄火功能，油门通道会立即变为最低值，且不再受油门摇杆控制。

Pic.6.10.1

功能设置：

此功能可在不同状态下分别设置，低怠速调节范围在 0-50% 之间（如图 Pic. 6.10.1）。

[低怠速（无）] 表示当前低怠速功能未被分配开关，此功能未被激活；当为此功能分配一个开关后（如 SWA）此功能才可用，同时显示变为 [低怠速 (SwA)]，10% 表示低怠速值为油门的 10%；

[关闭] 表示低怠速功能状态为关闭或未被激活；

[开启] 表示熄火功能已开启。

1. 点击 图标，进入子菜单（如图 Pic. 6.10.2）；
2. 点击 [低怠速开关] 或 [熄火开关]，为这两个功能分别选择一个开关进行控制；
3. 返回设置界面，拨动开关检查功能是否设置正常。

Pic.6.10.2

6.11 辅助通道

此功能设置默认通道外的其他通道的操控方式。

当选择了模型类型和飞机结构后，就会发现每一个舵机控制通道的功能（副翼、升降等）和该通的控制功能（操纵杆、开关、旋钮等）都已经经过优化组合，预先设定完毕。推荐使用预设的分配组合。

也可结合遥控器功能设置方便操作者的操控方式，首先需通过此功能设定好未分配功能的通道的操控方式。

功能设置：

[fuzhu1：SwA 向上] 表示第 5 通道被命名为 fuzhu1，由 SwA 控制，当 SwA 向上，通道值为 2000，SwA 向下，通道值为 1000（如图 Pic. 6.11.1）；

[通道 6 辅助 2：无] 表示第 6 通道默认名称为：通道 6 辅助 2，且无控制。

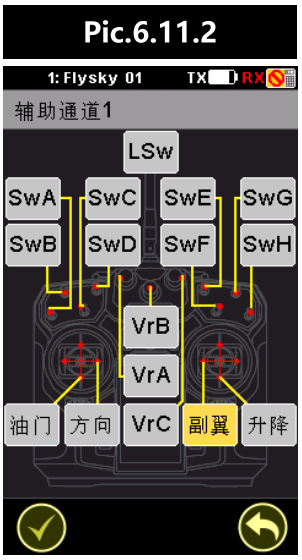
1. 选择需要设置的通道，进入子菜单；
2. 点击 [名字]，进入软键盘界面为此通道命名，完成后返回上级菜单；

Pic.6.11.1

3. 点击 [控制]，进入控制开关设置菜单，选择一个摇杆（开关、旋钮）控制此通道，若选择开关，需要再选定一个开关方向表示此方向为 2000（如图 Pic. 6.11.2）。

- 选择开关方向有两种方式，点击屏幕图标或拨动开关，黄色框表示选择对象。

Pic.6.11.2



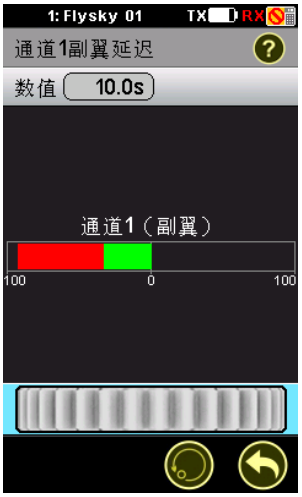
6.12 通道延迟

此功能可延迟舵机的速度。

设定完通道延迟，重复设定油门延迟 / 通道延迟后，速度就会改变，请三者选择其一进行设定。

通道延迟不同于油门延迟、功能延迟，请参考【6.9 油门延迟】

Pic.6.12



功能设置：

此功能可设置 8 个通道的延迟时间。

1. 选择需要设置的通道，进入子菜单（如图 Pic. 6.12）；

[数值] 表示当前通道值从最低到最高整个过程的延迟时间。调节范围在 0-10 秒之间。

坐标中绿色表示摇杆的实时位置；

红色表示经过延迟后油门实际的输出数据。

2. 滑动滑轮可修改延迟时间。

6.13 线性混控

此功能用于设置通道之间的线性混控。

此功能可创建 4 组混控关系，用于修正机体飞行弊性等各种情况。

功能设置：

此功能可在不同状态下设置（如图 Pic. 6.13.1）。

[混控通道] 表示当前混控关系中的控制角色；

[被混控通道] 表示当前混控关系中的被影响对象；

[低端] 表示混控通道低端对被混控通道低端的混控比率，调节范围在 -100% 到 100% 之间；

[高端] 表示混控通道高端对被混控通道高端的混控比率，调节范围在 -100% 到 100% 之间；

[偏移] 表示被混控通道的偏移量，调节范围在 -100% 到 100% 之间。

1. 选择一组线性混控，进入混控设置界面，点击 图标激活此功能；
2. 分别选择混控通道和被混控通道；

a. 为混控通道选择 **[摇杆 / 旋钮]**、**[基本功能]** 或 **[输出通道]**；

[摇杆 / 旋钮] 中可选择 4 个摇杆或旋钮 VrA-VrC，选择此项为混控通道，表示此摇杆 / 旋钮作为线性混控的输入端，数据不受系统的任何功能的影响；

[基本功能] 中可选副翼功能、升降功能等基本功能，选择此项为混控通道，表示此基本功能作为线性混控的输入端，数据不受到基本功能前端的功能影响，而受到的基本功能后端的功能影响，比如功能延迟；

[输出通道] 中可选择 1-8 通道，选择此项作为混控通道，表示此通道的最后输出会作为线性混控的输入端。

b. 为被混控通道选择 **[基本功能]**、**[输出通道]**；

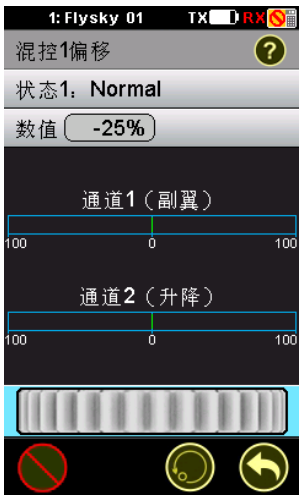
[基本功能] 中可选副翼功能、升降功能等基本功能，选择此项作为被混控通道，表示被混控的对象为此基本功能所有的通道数据，例如选择被混控对象为副翼功能，当飞机水平尾翼作副翼功能时，水平尾翼通道的差动也会被混控通道影响。

[输出通道] 中可选择 1-10 通道，选择此项作为被混控通道，表示被混控的对象为此通道的最后输出。

3. 选择 **[低端]**、**[高端]** 与 **[偏移]**，进入子菜单（如图 Pic. 6.13.2）；
4. 滑动滑轮修改混控比率和偏移比率。

Pic.6.13.1

Pic.6.13.2



6.14 状态

通过使用状态选择功能可以设定状态开关，通过开关可以切换各状态。最多可设定 4 个状态进行切换使用。

- 例如：状态 1 预先设置油门曲线以控制飞机起飞时的反应速度，状态 2 飞机在降落时能够更灵敏的控制油门，状态 3 为油门熄火。
- 部分功能可在不同状态下设置，请注意系统当前状态（在状态栏中查看），设置数据会保存至此状态，切换至其他状态后，数据显示会被覆盖，但不会丢失。
- 各个状态有不同的优先级。状态 5 优先级最高，状态 1 优先级最低。例如，如果状态 1、2、3 均设置为开启，则状态 3 为当前系统的生效状态。如果其他状态都处于关闭状态，则状态 1 为系统生效状态。

功能设置：

此功能可设置最多五种状态（如图 Pic. 6.14.1），每个状态可进行重命名、复制粘贴和开关控制操作。

- 在调节功能时，若出现状态栏，表示此功能与状态有关，若未出现状态栏，表示此功能与状态无关，即使状态切换也不会影响功能。
- 发射机当前状态可以在主界面查看 C1，具体可查看【5.1 主界面】。

1. 选择需要设置的状态，进入子菜单；

[名字] 显示当前状态的名称；

[复制] 可复制当前状态到其他状态；

2. 点击 **[名字]**，进入软键盘界面为此通道命名，完成后返回上级菜单，如果不需要重命名可省略此步骤；

Pic.6.14.1

3. 点击 **[复制]**，进入子菜单后选择需要被覆盖的目标状态，确认后保存复制（如图 Pic. 6.14.2）。如果不需要复制可省略此步骤

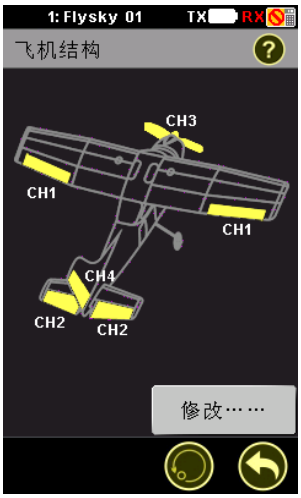
4. 点击 图标为此状态设置一个开关，开启或关闭此状态。
   - 系统默认为状态 1，此状态不可指定切换开关，不可关闭。

Pic.6.14.2

6.15 飞机结构

Pic.6.15.1

Pic.6.15.2



此功能针对固定翼 / 滑翔机设定飞机结构。

开始飞机结构设定时，必须先设置正确的模型类型（飞机 / 滑翔机、直升机）。

功能设置：

系统默认模型有引擎、一个副翼、一个升降和一个方向（如图 Pic. 6.15.1）。

- 此功能可在主界面快捷进入，具体可参考 **[快捷进入界面]**。

1. 点击 **[修改……]**，进入飞机结构选择菜单（如图 Pic. 6.15.2）；
2. 根据飞机结构找到对应的部件，点击选项，勾选表示选择成功；
3. 某些部件选择后，列表中会弹出更多的选项供选择，根据需求选择后返回上级菜单；
   - 此系统最多可勾选 8 个结构，即 8 个通道的输出。
4. 在飞机结构界面中检查是否与实际模型符合。
   - 设定飞机结构后，系统会依照飞机结构自动调整菜单内容，显示与其相关的功能菜单，隐藏不相关的功能菜单。
   - 若用户想使用某项功能，但在系统中没有找到相关菜单可以进行设置，请对照下方表格查看您是否已在结构菜单中选择对应飞机结构。
   - 请注意，以下描述中，出现类似 **[副翼]** 与 **[副翼（两个）]** 的区别，**[副翼]** 表示飞机有两个副翼，由同一个通道控制；**[副翼（两个）]** 表示飞机有两个副翼，由不同的通道控制。

固定翼及滑翔机模型中，结构对应的菜单功能：

结构	菜单功能
引擎	油门曲线、油门延迟、收油门
油针	油针曲线
副翼（两个）	副翼功能、襟翼功能、升降功能
襟翼	襟翼功能
扰流板	扰流板
升降（两个）	升降功能、副翼功能
方向（两个）	方向功能

需要多个结构同时勾选可出现以下功能：

菜单功能	必要模型结构
副翼方向	副翼与方向同时存在
方向副翼	副翼与方向同时存在
升降襟翼	襟翼与升降同时存在
蝶形飞	襟翼、扰流板同时存在，或者副翼（两个）与扰流板同时存在
V 型尾翼	升降与方向同时存在，且不能是升降（两个）和方向（两个）

基本功能概念：

以下内容针对在遥控器 **[线性混控]** 和 **[教练功能]** 中出现的 **[基本功能]** 进行说明；

[基本功能] 是模型特定功能或飞行动作的统称，如飞机进行水平方向平衡调整和做横向翻滚动作，被称作 **[副翼功能]**；同一个基本功能可由一个或多个飞机结构来实现，同上例，飞机的副翼功能，可以通过飞机副翼完成，也可以通过水平尾翼和襟翼的差动控制完成；

下面将列举各项基本功能，与其相关的结构：

基本功能	飞机结构
副翼功能	副翼（两个）、襟翼（两个）、升降（两个）
升降功能	副翼（两个）、升降（两个）
油门功能	油门
方向功能	方向
油针功能	油针
襟翼功能	襟翼（两个）、副翼（两个）
扰流板功能	扰流板（两个）
螺距功能	可变螺距盘
陀螺仪功能	陀螺仪

- 直升机基本功能相同，在第八章不会重复说明。

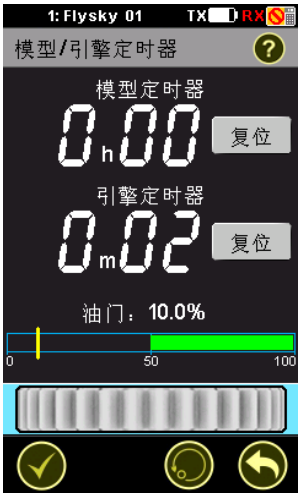
6.16 定时器

此功能可设置多种定时器。

一般用于计算飞行总时间、竞赛特定用时或发射机运行时间等。

[模型 / 引擎定时器] 用于计算飞行总时间（如图 Pic. 6.16.1）。

Pic.6.16.1



功能设置：

1. 选择 [模型 / 引擎定时器]，进入子菜单，并激活此功能；
2. 滑动滑轮，将启动计时器值调节到需要的位置；
3. 当油门位置超过启动计器值时，定时器开始计时，低于启动计时器值时，停止计时。

[引擎定时器] 显示油门超过启动计时器值的累计时间，以分钟为单位，精确到秒；

[模型定时器] 显示油门超过启动计时器值的累计时间，以小时为单位，精确到分钟；

[复位]，点击后可复位累计时间。

[多功能定时器]，系统有 2 组多功能计时器（如图 Pic. 6.16.2）。

- [多功能定时器 1] 与 [多功能定时器 2] 功能一致，下面仅介绍一个定时器设置方法。

Pic.6.16.2

功能设置：

[向上计时]：计时方式是从 0 开始累计时间，不必设置时间；

[向下计时]：计时方式是从设置值开始递减时间，系统默认值为 5min；

[向下然后向上]：计时方式是从设置值开始递减时间，计时值为零时，时间**以负数形式递增**，系统默认值为 5min；

- 选择 [向下计时] 和 [向下然后向上] 方式时，每过一分钟蜂鸣器发出"滴"一声提示声，最后 30s，蜂鸣器发出连续"滴"报警声，在最后 20s 时报警声速度加快，计时值为 0 时长鸣一声

1. 选择 [多功能计时器 1]，进入子菜单；
2. 选择计时方式以及计时时间；
3. 点击 [开始]，计时器开始计时；

点击 [停止]，计时器停止计时；

点击 [复位]，可复位计时时间；

可以点击 图标，使用开关控制定时器；

6.17 教练模式

此功能可设置教练机对学员机的指导飞行。

FS-i8 的教练系统中，可以选择教练发射机具体用于指导的通道以及学员机输入的通道数据用于摇杆 / 旋钮、基本功能或输出通道。

此系统支持以标准 PPM 信号为输出的发射机作为学员机。

Pic.6.17

功能设置：

此功能可设置 1 到 8 通道的的教练功能。

1. 点击 图标，激活此功能，并选择需要设置的通道；
2. 在列表中选择 [摇杆 / 旋钮]、[基本功能]、[输出通道] 或 [无]（如图 Pic. 6.17）；

[摇杆 / 旋钮] 表示从学员机输出的通道信号会经过教练机所有功能处理，可选择四个摇杆或旋钮 VrA-VrC。

[基本功能] 表示从学员机输出的信号会经过教练机基本功能后端的功能处理。可选四项基本功能。

[输出通道] 表示从学员机输出的信号只会经过发射机的输出处理，如线性混控。可选择 1-8 通道。

[无] 表示进入教练功能后，此通道不受学员机控制。

3. 进入子菜单继续选择。

操作步骤：

操作此功能前，请先完成功能设置。

1. 教练机正常开机，并进入 [**教练模式**] 菜单，激活此功能；
2. 学员机正常开机；
3. 用教练线连接两个发射机教练接口；
   - 如果不是 FS-i8 发射机作为学员机，请检查教练线是否可用，如不能连接请自行购买转接线。
4. 拨下 SwE 开关并保持，即进入教练模式。
   - 在使用此功能前，请在【6.18 显示舵机】界面下检查功能是否正常。

6.18 显示舵机

影响所有输出通道的功能设置，在此功能下都可以通过图表对舵机的动作进行确认。该界面下还有一个自动检测舵机功能，开启该功能所有舵机会反复动作。

Pic.6.18

功能设置：

1. 按下 图标，8 个舵机将在其最大行程范围内缓慢移动（如图 Pic. 6.18）；
2. 再次按下该图标或退出菜单，停止舵机移动。
   - 舵机测试功能误打开后，会造成螺旋桨或旋翼意外旋转，非常危险，因此遥控器与模型引擎连接或引擎启动状态下，不要使用自动检测舵机功能。

6.19 模型

通过模型功能，可进行模型选择、模型类型设置、复制模型、以及命名等操作（如图 Pic. 6.19.1）。

[选择模型]：

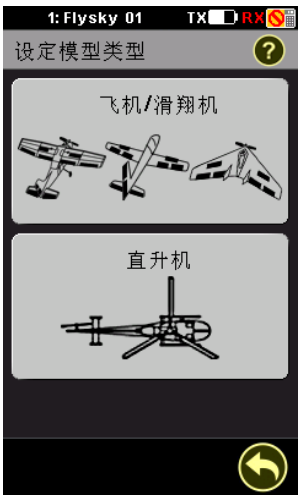
此功能可选择模型，系统可存储 20 组模型数据，模型数据包括除系统设置之外所有设置数据。在列表中可直接选择需要使用的模型。

[设置模型类型]：

此功能可以选择飞机/滑翔机、直升机的类型（如图 Pic. 6.19.2）。

Pic.6.19.1

Pic.6.19.2



功能设置：

1. 进入子菜单后选择飞机 / 滑翔机或直升机。
2. 系统会自动跳入飞机结构界面，具体设置步骤请参照【6.15 飞机结构】。
   - 确认设置后当前模型将被复位到系统默认状态。
   - 如果希望保留当前配置，请选择其他模型后再进行设置。

[名称]：

每个模型的模型名称都可以改变，这样便于我们区分不同的模型设置。

功能设置：

1. 使用屏幕上的键盘为该模型输入新的名称，点击返回图标即可保存。
   - 每一个模型名称长度不能超出顶部状态栏模型名称显示范围。

[复制模型]:

此功能可将一个模型的数据复制到另一个模型。

设定新模型时可使用此功能复制已有模型数据，再修改不同的部分，不用重复设置，十分方便。

功能设置：

1. 进入 [**复制模型**]， 选择复制对象；
2. 再选择复制目的，弹出提示框后确认；
   - 复制后，目的模型数据会被复制对象模型数据覆盖。
   - 复制模型时请务必谨慎，模型数据被覆盖后，将不能还原。

[导出 / 导入模型]：

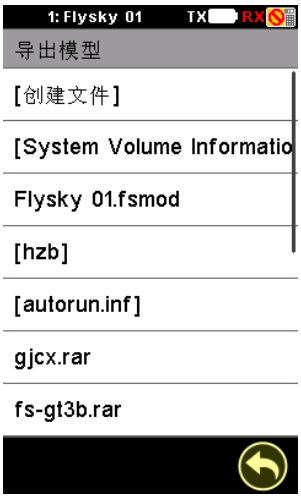
此功能用于导出 / 导入当前模型数据。

当需要更换其他 FS-i8 发射机控制时，可以使用该功能将已有设置导出到 SD 卡，然后导入到另一台发射机上，省略重复设置过程。

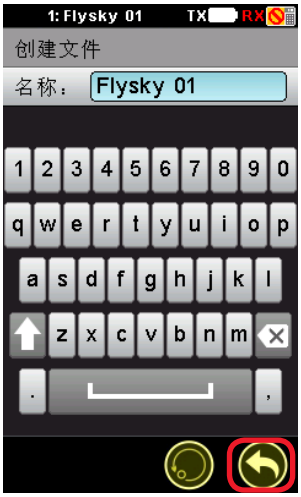
另外，为了防止操作时误删重要的模型数据或系统恢复出厂默认后丢失所有数据，可以使用该功能将模型设置数据保存至 SD 卡中。

导出到 SD 卡中的模型文件以 .fsmod 格式存储，系统只支持 2.0 版本，容量 1GB 以上 SD 卡。

Pic.6.19.3



Pic.6.19.4



功能设置：

[导出模型]

1. 进入 [**导出模型**]（如图 Pic. 6.19.3 ），选择 [**创建文件**]（如图 Pic. 6.19.4 ）。当 SD 卡列表中有已创建的模型文件也可选择替换此文件；
   - 导出 / 导入模型时必须要插入 SD 卡。
2. 使用界面软键盘修改文件名称，文件名称默认为此模型名称；
3. 选择 图标，弹出提示框后，选择 [**确认**]，导出完成。

[导入模型]

1. 选择 [**导入模型**]，并在列表中选择须要导入的文件；
   - 导出 / 导入模型时必须要插入 SD 卡。
2. 弹出提示框后选择 [**确认**]，数据导出成功。

[删除文件]：

进入子菜单后选择需要删除的文件。

- 系统可删除 SD 卡中的任何文件，请谨慎操作。

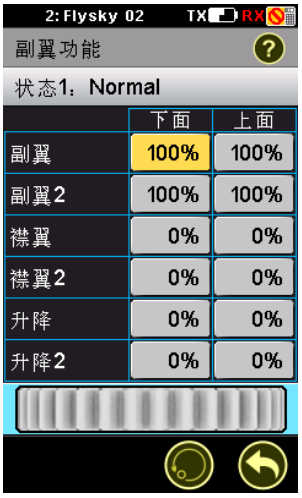
7. 固定翼 / 滑翔机专有菜单功能

此章节主要介绍固定翼 / 滑翔机的功能，除第六章节已介绍的功能外。

7.1 副翼功能

此功能可调节副翼功能中舵机的移动范围，并分配舵量的比率，用于校准飞机水平方向平衡或完成飞机横向翻滚动作。

Pic.7.1



功能设置：

此功能可在不同状态下分别设置，比率范围在 0-100% 之间（如图 Pic. 7.1）。

[副翼] 显示飞机左边副翼通道对副翼功能的舵量比率；

[副翼 2] 显示飞机右边副翼通道对副翼功能的舵量比率；

- 当飞机有 2 个副翼，系统自动将 2 个副翼分配默认通道，需要了解各通道的分配情况，可查看【6.15 飞机结构】。

[上面] 显示高端的舵量比率；

[下面] 显示低端的舵量比率；

[100%] 表示副翼通道高端和低端对副翼功能的舵量比率为 80%；

黄色框表示当前选择对象。

1. 选择需要修改的比率；
2. 滑动滑轮修改舵量比率。
   - 每个副翼、襟翼和升降功能上下两侧的比率设置总和均不得超过 100%。

7.2 襟翼功能

此功能可调节襟翼功能中舵机移动范围，分配舵量的比率，用于飞机降落时降低飞行速度。

Pic.7.2

功能设置：

此功能可在不同状态下分别设置，比率范围在 0-100% 之间（如图 Pic. 7.2）。

[襟翼] 显示飞机左边襟翼通道对襟翼功能的舵量比率；

[襟翼 2] 显示飞机右边襟翼通道对襟翼功能的舵量比率；

- 当飞机有 2 个襟翼，系统自动将副翼分配通道，需要了解各通道的默认分配情况，可查看【6.15 飞机结构】功能。

[上面] 显示高端的舵量比率；

[下面] 显示低端的舵量比率；

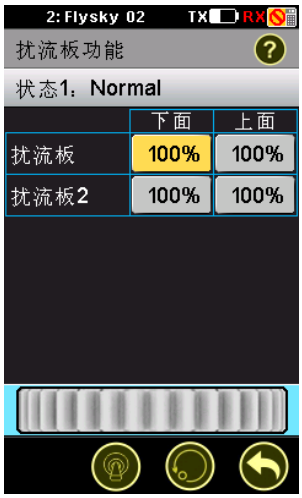
[80%] 表示襟翼通道高端和低端对襟翼功能的舵量比率为 80%；

黄色框表示当前选择对象。

1. 选择需要修改的比率；
2. 滑动滑轮修改舵量比率。
   - 每个副翼和襟翼功能上下两侧的比率设置总和均不得超过 100%。

7.3 扰流板

Pic.7.3



此功能可设置扰流板舵量的比率。

辅助操纵系统提供起飞、着陆的增升动力和增加在地面或飞行中的气动阻力，改善飞机的操纵性能。（如图 Pic. 7.3）。

功能设置：

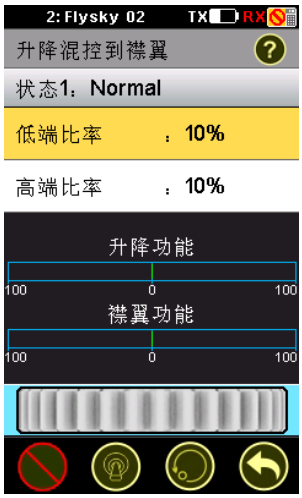
此功能可在不同状态下分别设置，比率范围在 0-100% 之间。

[**扰流板**] 显示飞机扰流板的舵量比率。
[**上面**] 表示高端的舵量比率；
[**下面**] 表示低端的舵量比率；
黄色框表示当前选择对象。

1. 选择需要修改的比率；
2. 滑动滑轮修改舵量比率。
3. 点击 图标，选择一个摇杆（开关、旋钮）控制扰流板舵量的变化。

7.4 升降襟翼

Pic.7.4



需要在升降舵的操作上连动襟翼舵面时使用此功能。

通过开关的设定，可以在飞行过程中打开或关闭此混控，开启后可增加飞机上扬时的升力或减小飞机翻筋斗动作半径。

功能设置：

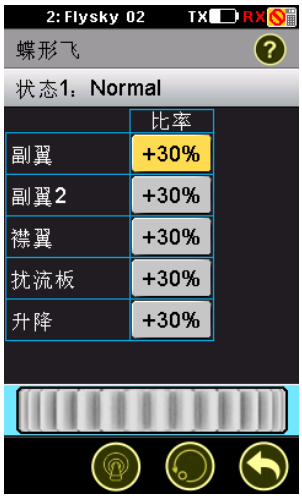
此功能可在不同状态下分别设置，比率范围在 -100% 到 100% 之间（如图 Pic. 7.3）。

[**高端比率**] 显示升降通道高端对襟翼通道高端的混控比率；
[**低端比率**] 显示升降通道低端对襟翼通道低端的混控比率；
黄色高亮框表示当前选择对象。

1. 进入【升降襟翼】，点击 图标，激活此功能；
2. 点击图标选择 [**高端指数**] 或 [**低端指数**]；
3. 滑动滑轮修改混控比率。

7.5 蝶形飞

Pic.7.5



此功能通过调节副翼、襟翼、扰流板舵量比率，可限制飞机在急速下降或垂直俯冲动作时的速度。

功能设置：

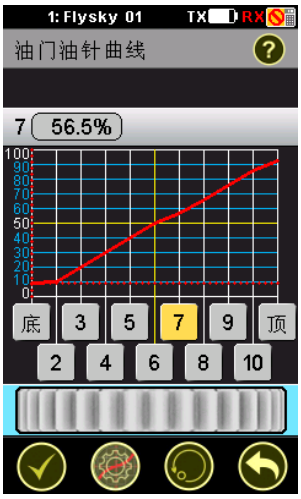
此功能可在不同状态下分别设置，比率范围在 0-100% 之间，如图 **Pic.7.5**。

[**副翼**] 显示飞机左边副翼通道对蝶形飞功能的舵量比率；
[**副翼 2]** 显示飞机右边副翼通道对蝶形飞功能的舵量比率；
[**襟翼**] 显示飞机襟翼通道对蝶形飞功能的舵量比率；
[**扰流板**] 显示飞机扰流板通道对蝶形飞功能的舵量比率；
[**升降**] 显示飞机升降通道对蝶形飞功能的舵量比率；
[**比率**] 表示各通道的舵量比率；
黄色框表示当前选择对象。

1. 选择需要修改的比率；
2. 滑动滑轮修改舵量比率。
   - 每个副翼、襟翼、扰流板、升降功能比率设置总和均不得超过 100%。

7.6 油针曲线

Pic.7.6



此功能可调节油门摇杆对油针影响的曲线。

用于控制燃气类发动机燃料与空气的混合比率，以发挥引擎的最佳性能。

功能设置：

此系统支持 10 种曲线类型，分别有 5 种斜线和 5 种 V 型曲线，每个点的调节范围在 0-100% 之间（如图 Pic. 7.6）。

坐标横轴表示油门通道的输入值；

坐标纵轴表示油针通道的输出值；

红色线条即输入值与输出值的线性关系；

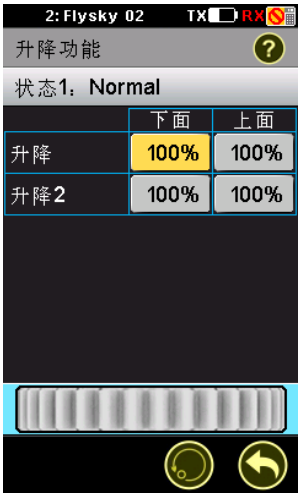
坐标下方的 [底] 图标表示曲线上的第一个点；

黄色高亮框表示当前选择对象。

1. 进入【油针曲线】，点击 图标，激活此功能；
2. 点击 图标，确认后进入子菜单选择曲线类型；
   - 更换曲线类型后，系统会自动删除之前的数据。
3. 在列表中选择需要的曲线类型后，菜单自动返回设置界面；
4. 选择需要修改的点，滑动滑轮修改数据。

7.7 升降功能

Pic.7.7



根据模型类型和机翼布局，升降功能相关的通道分别进行向上或向下的舵角比率设置。

功能设置：

此功能可在不同状态下分别设置，比率范围在 0-100% 之间（如图 Pic. 7.7）。

[升降] 显示飞机左边升降通道对升降功能的舵量比率；

[升降 2] 显示飞机右边升降通道对升降功能的舵量比率；

- 当飞机有 2 个升降，系统自动将 2 个升降分配默认通道，需要了解各通道的默认分配情况，可查看【6.15 飞机结构】功能。

[上面] 显示高端的舵量比率；

[下面] 显示低端的舵量比率；

[80%] 表示升降通道高端和低端的舵量比率为 80%；

黄色高亮框表示当前选择对象。

1. 选择需要修改的比率；
2. 滑动滑轮修改数据。

7.8 方向功能

Pic.7.7

根据模型类型和机翼布局，方向功能相关的通道分别进行向左或向右的舵角比率设置。

功能设置：

此功能可在不同状态下分别设置，比率范围在 0-100% 之间（如图 Pic. 7.8）。

[方向] 显示飞机上方垂直尾翼对方向功能的舵量比率；

[方向 2] 显示飞机下边垂直尾翼对方向功能的舵量比率；

[上面] 显示高端的舵量比率；

[下面] 表示低端的舵量比率；

[80%] 表示垂直尾翼高端和低端对方向功能的控制比率为 80%；

黄色高亮框表示当前选择对象。

1. 选择需要修改的比率；
2. 滑动滑轮修改数据。

7.9 V 型尾翼

Pic.7.9

此功能可调整 V 型尾翼飞机左、右方向舵的舵量比率，以完成飞机升降与方向动作。默认 第 2 通道为飞机左边尾翼，第 4 通道 为飞机右边尾翼。

功能设置：

此功能可在不同状态下设置（如图 Pic. 7.9）。

[升降比率] 显示第 2 通道对第 4 通道的舵量比率；

[方向比率] 显示第 4 通道对第 2 通道的舵量比率；

黄色框表示当前选择对象；

坐标轴绿色数值表示混控后，两个通道的数据。

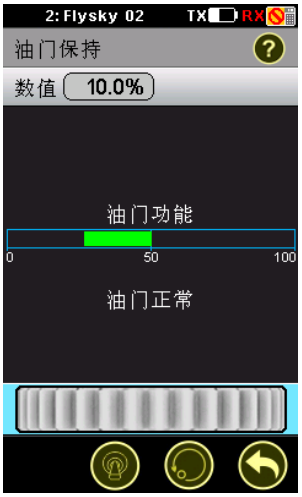
1. 选择 **[升降比率]**，滑动滑轮修改舵量比率；
2. 选择 **[方向比率]**，滑动滑轮修改舵量比率。

8. 直升机专有菜单功能

此章节主要介绍直升机的功能，除第六章节已介绍的功能外。

8.1 油门保持

Pic.8.1



此功能通过一个开关将油门通道输出快速锁定在预设值，可协助完成自旋着陆。

功能设置：

此功能可在不同状态下分别设置，调节范围在 0-100% 之间（如图 Pic. 8.1）。

[数值] 显示油门保持状态功能开启后，油门保持的比率值；

[油门正常] 表示当前油门保持功能未开启，油门状态正常。若油门保持功能开启后，此状态变为 [油门已保持]；

坐标轴绿色数值表示当前油门值。

1. 滑动滑轮修改油门保持的比率值；
2. 点击 图标，为此功能分配一个开关控制。

8.2 油门混控

Pic.8.2

此功能可设置直升机副翼、升降和方向对油门的混控比率。

飞机在飞行过程中由于动作副翼、升降、方向等产生空气阻力，飞机偏航，此功能可对飞机进行一定比率的油门补偿。

功能设置：

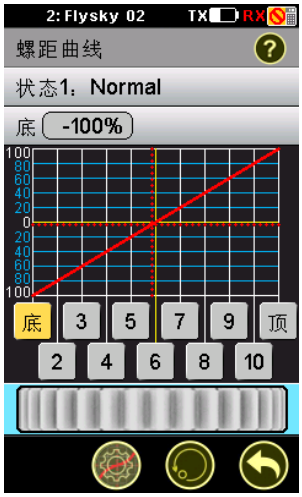
此功能可在不同状态下分别设置，调节范围 -100% 至 100% 之间（如图 Pic. 8.2）。

[副翼] 显示副翼通道对油门的混控比率；
[升降] 显示升降通道对油门的混控比率；
[方向] 显示方向通道对油门的混控比率；
[上面] 表示高端的混控比率；
[下面] 表示低端的混控比率；
黄色框表示当前选择对象；

1. 进入【油门混控】，点击 图标，激活此功能；
2. 点击需要修改的混控比率；
3. 滑动滑轮修改数据。

8.3 螺距曲线

Pic.8.3



此功能用于调整直升机螺距与油门输出值的比率曲线，根据飞机动力与螺距角度调整动力与升力的最佳效果。

功能设置：

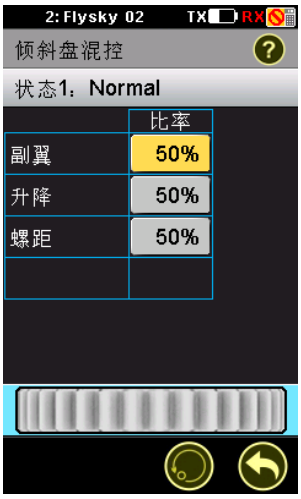
此功能可在不同状态下分别设置；系统支持 10 种曲线类型，分别有 5 种斜线和 5 种 V 型曲线，每个点的调节范围在 0-100% 之间（如图 Pic. 8.3）。

坐标横轴表示油门通道的输入值；
坐标纵轴表示螺距通道的输出值；
红色线条即输入值与输出值的线性关系；
坐标下方的 [底] 图标表示曲线上的第一个点；
黄色框表示当前选择对象。

1. 点击 图标，确认后进入子菜单选择曲线类型；
   - 更换曲线类型后，系统会自动删除之前的数据。
2. 在列表中选择需要的曲线类型后，菜单自动返回设置界面；
3. 选择需要修改的点，滑动滑轮修改数据。

8.4 倾斜盘

Pic.8.4



此功能可实现对直升机副翼、升降、螺距舵机的混控，以达到最佳的飞行效果。

功能设置：

此功能可在不同状态下分别设置，调节范围 -100% 至 100% 之间（如图 Pic. 8.4）。

[副翼] 显示副翼通道的舵量比率；

[升降] 显示升降通道的舵量比率；

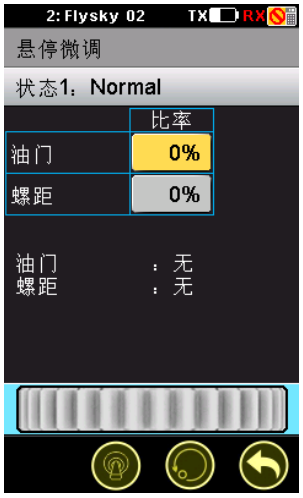
[方向] 显示方向通道的舵量比率；

黄色高亮框表示当前选择对象；

1. 点击需要修改的混控比率；
2. 滑动滑轮修改数据。

8.5 悬停微调

Pic. 8.5.1



Pic. 8..5.2

此功能可通过调整油门与螺距微调，调整直升机至悬停状态。

功能设置：

此功能可在不同状态下分别设置，调节范围在0-30%之间（如图 Pic. 8.5）。

[油门] 显示油门功能微调的最大调节比率；

[螺距] 显示螺距功能微调的最大调节比率；

[油门]：VrA 表示油门微调此时由 VrA 控制，当 VrA 顺时针旋转到最大时，油门值增大 30%；逆时针旋转到最大时，油门值减少 30%；

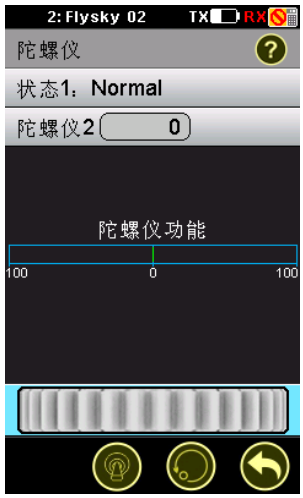
[螺距：无] 表示螺距微调因未分配旋钮，功能不可用。

黄色高亮框表示当前选择对象；

1. 选择需要修改的比率，滑动滑轮修改比率值；
2. 点击 图标，为此功能分配一个旋钮控制。

8.6 陀螺仪

Pic.8.6



此功能是为了飞行姿态更加稳定，可通过开关切换敏感度。

此功能可调节陀螺仪通道输出，以控制陀螺仪输出感度， 并可分配旋钮，切换两个数据进行使用。

功能设置：

此功能能够在不同状态下分别设置，调节范围在 -100% 至 100% 之间。

[陀螺仪 1] 显示陀螺仪 1 的灵敏度；

1. 点击 图标，为此功能分配一个开关控制（如 SwA 向上）；
2. 将 SwA 拨到向上位置，滑动滑轮修改陀螺仪 1 的灵敏度；
3. 将 SwA 拨到向下位置，滑动滑轮修改陀螺仪 2 的灵敏度。

8.7 结构

此功能可用于根据直升机结构设定模型结构。

您可以设定可变螺距、油门油针、陀螺仪等。其中，可变螺距可选择 7 种倾斜盘类型。

功能设置：

- 此功能可在主界面快捷进入，具体可参考【5.1.2 快捷进入界面】（如图 Pic. 8.7.1）。
- 模型类型设置为 [直升机] 后，发射机主界面显示（如图 Pic. 8.7.2）。

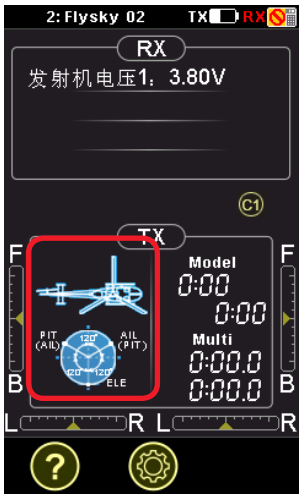
此功能可根据飞机类型选择飞机结构。

1. 根据飞机结构找到对应的部件 ,点击选项 ,勾选表示选择成功;
2. 若选择可变螺距，需进入 [倾斜盘类型] 菜单选择，具体操作请参考【8.8 倾斜类型】；
3. 在飞机结构界面中检查是否与实践模型符合。

直升机模型中，选择以下结构以及对应的菜单功能：

直升机功能	
可变螺距	螺距曲线、倾斜盘、倾斜盘环
油门油针	油针曲线
陀螺仪	陀螺仪

Pic.8.7.1



Pic.8.7.2

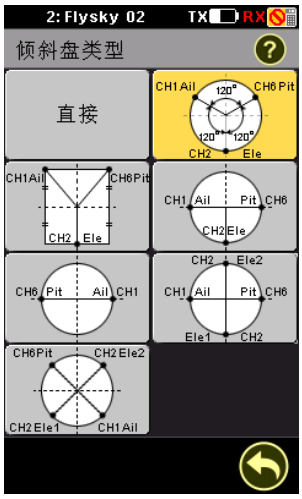
8.8 倾斜类型

此功能可根据飞机的结构选择对应的倾斜盘类型。

系统支持 7 种常用倾斜盘类型，您可以参阅模型使用说明书，请务必先了解模型的倾斜盘类型，再根据实际情况进行设置。

进入子菜单后，点击相应图标即可选择（如图 Pic. 8.8）。

Pic.8.8



9. 接收设置

此章节介绍与接收机有关功能。

9.1 对码

该菜单项用于将发射机调整为对码状态，从而和接收机进行对码。

具体的对码操作指引，请参照【4.2 对码】。

9.2 RF 标准 : ADHDS 2A 双向

该菜单项用于更改发射机的 RF 标准，系统支持的 RF 标准与接收机有：

RF 标准	接收机型号
AFHDS	GR3F, GR3E, R9B, R6B，R6C
AFHDS 2	iR4, iR4B, iR6B，iR10
AFHDS 2A 单向	A3, A6
AFHDS 2A 双向	iA4B, iA6, iA6B, iA10, iA10B,X6

- AFHDS 2A 双向协议是最新开发，性能最为稳定的高级通讯协议。
- 更改模式后，系统功能菜单会有变化。

9.3 接收机 PPM 输出

此功能用于设置接收机 PPM 输出。

功能设置：

- 点击 [**接收机 PPM 输出**] 框来开启该功能。
- 勾选此功能后，接收机 CH1 输出 PPM 信号，其他通道无输出。

9.4 接收机电池检测

Pic.9.4

此功能用于检测接收机电池的电压状态，用于查看当前接收机电压情况，并设定低压报警值避免模型电压过低出现的失控。

功能设置：

[**外部传感器**] 可使用外部传感器来检测电池的电压状态（如图 Pic. 9.4）。
[**低电压**] 设置电池的低电压值，系统默认为 4.00V。
[**报警电压**] 设置电压报警低限。
[**高电压**] 设置电池满电时的最高电压。默认的最高电压为 5.00V。

1. 选择是否使用外部传感器；不勾选表示接收机使用内部电压，勾选表示接收机使用外部电压。
2. 选择需要修改的电压值，进入子菜单；
   - 请根据接收机电池的使用说明书来设置。
3. 滑动滑轮修改电压值。
   - 设置报警电压后，如果检测到电池电压低于该范围，系统会自动发出报警。

9.5 低信号报警

此功能可选择开启或者关闭低信号报警功能。

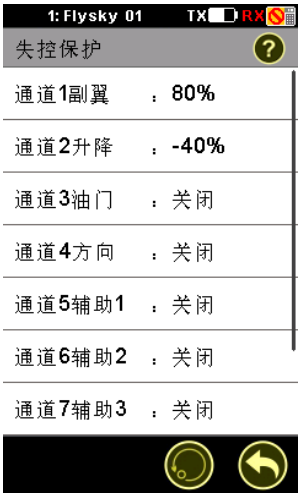
功能设置：

点击 [低信号报警] 框，可开启或关闭。

- 勾选此功能后，当接收机信号强度小于或等于 4 时，发射机指示灯闪烁同时发出声音报警。

9.6 失控保护

Pic.9.6



此功能应用于当接收机无法正常收到发射机的信号时，让舵机摇臂移动至预先设定的位置。默认关闭（如图 Pic. 9.6）。

功能设置：

[通道 3 副翼：关闭] 表示接收机失去控制后，第 3 通道舵机将保持最后收到的数据。

[通道 2 升降：-40%] 表示接收机失去控制后，第 2 通道舵机将输出 -40%。

1. 选择需要设置的通道，进入子菜单。
2. 开启此通道的失控保护，再将摇杆（开关、旋钮）拨到需要的位置并保持，同时选择返回图标。

您也可以同时设置多个通道的失控保护数值。

1. 依次激活所需要通道的失控保护功能。
2. 将对应通道的摇杆（开关、旋钮）同时拨到需要位置并保持，然后选择 [所有通道]，并在弹出窗口中选择 [确定]。

警告	• 为安全起见，一定要设定失控保护功能。

- **对于油门的失控保护固定翼油门值设定在最低位置，直升机将设定在悬停值低一点的位置，多轴飞行器按飞控定义设定返航。**

9.7 传感器列表

此列表可显示所有与此设备连接的传感器数据，包括传感器类型、编号和实时数据（如图 Pic. 9.7）。

[类型] 显示传感器类型；

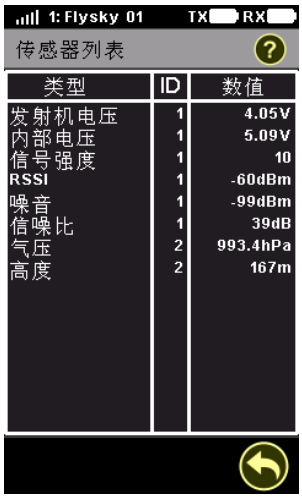
[ID] 显示传感器编号

- 编号 1 为发射机或接收机内部电压、信号强度指示、RSSI、噪音、信噪比；
- 编号 2 为与接收机连接的第 1 个外部传感器，依此类推，接收机最多可连接 15 个传感器。

此列表数据为实时显示，当接收机串联一个传感器后，此列表会自动刷新，显示此传感器数据。当传感器断开连接，此传感器数据将不会显示。

[数值] 显示此传感器返回的数据。

Pic.9.7



以下内容为发射机传感器数据和接收机内部传感器数据及说明：

[发射机电压]：显示发射机电池的电压。

[内部电压]：显示接收机的供电电压。

[信号强度]：是指发射机与接收机之间通信信号的强度，结合 SNR 等参数计算得出，设置了 0-10 作为信号强度指示，同一环境下距离越远数值越小，当数值小于或等于 4 时，系统将发出警报。

[信噪比]：信噪比是指该接收机收到的信号与噪声的分贝差值，信噪比 =RSSI - 噪音，它是通信信号质量的决定性参数，当 SNR<=11 时，请注意缩短控制距离，避免失去控制。

[RSSI]：是用于指示接收机接收信号的功率。

[噪音]：噪音的产生是由于附近其它发射机对于此发射机的信号造成的干扰，例如 WI-Fi, 在发射机过多的地方，噪音过大，会影响遥控距离。

设置方法如下：

1. 将传感器的输入线连接至接收机的 [SENS] 接口；
2. 打开发射机，接通接收机电源，打开发射机进入 **[传感器列表]** 界面发射机显示如图，表示传感器连接成功。

9.8 选择传感器

此功能用于设置主界面上显示的传感器数据。

[TX/RX1]：表示发射机和接收机内部传感器数据（如图 Pic. 9.8）。

Pic.9.8

功能设置：

系统可设置 4 种传感器和传感器的数据。

1. 选择一个显示位置，1、2、3 或 4，进入子菜单。
2. **[传感器：无]** 表示系统默认未选择任何传感器，点击进入子菜单选择。

设置传感器警报：

点击 激活报警功能，选择 **[低位报警]** 或 **[高位报警]**，并滑动屏幕下方的转轮来调节数值。

- 设置报警值后，发射机会对返回的数据进行判断，若超出设置范围，系统会发出报警声音。
- 设置好任意传感器后，系统将会清除默认传感器和传感器数据，只显示当前设置传感器和传感器数据。

9.9 设置海平面气压

此功能用于校准海平面高度气压的相对参考值。

功能设置：

1. 连接高度传感器后，将模型置于地面。
2. 滑动滑轮修改 **[海平面气压数值]**。
   - 设置时将模型放置于地平面，然后修改海平面气压数值，使高度为 0 米。

9.10 i-BUS 设置

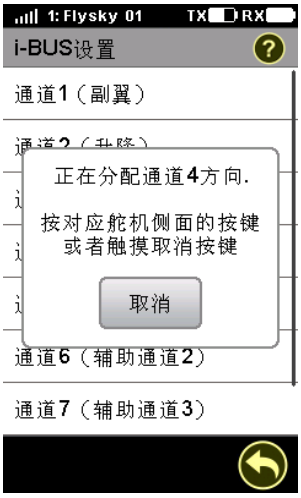
i-BUS 功能用于通道扩展，模型结构应用通道不足时，可通过 i-BUS 扩展相应通道。

- **在使用 i-BUS 接收机模块时，请为其单独供电，防止电流过大烧坏线材；**

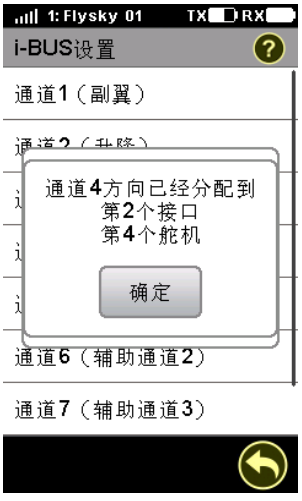
功能设置：

1. 将 i-BUS 接收机的输入线连接至接收机的 [SERVO] 接口；
2. 将舵机连接至 i-BUS 接收机接口；
3. 打开发射机，接通接收机电源，进入 **[i-BUS 设置]** 界面。选择需要分配的通道；如果通道选择有误，可选择 **[取消]** 重新进行设置。
   - **系统弹出以下提示框：[按对应舵机侧面的按键或者触摸取消按键]**（如图 Pic. 9.10.1）；
4. 按下 i-BUS 接收机上对应的按键，设置成功后，系统会弹出提示框显示当前匹配状况。
   - **通道分配成功后，发射机将显示通道名称，舵机编号和接口编号**（如图 Pic. 9.10.2）**。当多个串行总线接收机串联时，将依次序编号，最靠近接收机被命名为 2 号。**
5. 重复以上步骤来设置更多通道。

Pic.9.10.1



Pic.9.10.2



9.11 舵机频率

此功能用于调节通道输出控制舵机的频率，根据使用的舵机设置正确的输出频率值。
有些舵机的操控频率可能与默认频率不同。

- 为了使舵机正常运行，请先查阅舵机使用说明书确认舵机的正确频率，然后通过该功能对舵机频率数值进行更改。

功能设置：

默认舵机频率为 50Hz，调节范围在 50-400Hz 之间。

1. 查阅舵机使用说明书，确认舵机的操控频率。
2. 进入 [**舵机频率**] 菜单，滑动滑轮来改变数值。

9.12 控制范围测试

为了确保安全使用，飞行前务必进行地面距离测试，FS-i8 有专门的应用于距离测试的检测模式，可以降低信号输出，在飞行前进行地面距离的检测。

测试方法如下：

1. 确认发射机和接收机已对码。
2. 进入 [**控制范围测试**] 菜单，按下 SwE 按钮；
3. 一个人手持发射机站在原地，另一个人模型逐渐远离至 30-50 米处。
   - 请保持发射机天线竖直，接收机天线呈 90 度摆放，且发射机与接收机之间空旷无干扰。
4. 观察发射机信号强度，若信号强度较高，且稳定保持，表示此系统高频工作正常。

9.13 更新接收机

当发布新版固件，接收机需要更新时，进入此界面可对接收机固件进行更新。

功能设置：

1. 发射机与接收机正常对码。
1. 选择 [**更新接收机**] 后，系统会自动弹出确认框，选择 [**是**]。
2. 如果接收机固件为最新版本，系统会提示 [**当前固件已是最新版本**]；如果接收机固件不是最新版本，系统会开始更新，并显示更新进度条。更新完成后，系统直接退出该菜单。

10. 系统设置

系统菜单内容主要用来设定发射机的各项功能，如屏幕相关设置，声音相关设置等。

10.1 背光延时：

此功能设置显示屏背光在无操作屏幕的情况下，延时阶梯下降两次，默认为 30 秒，可以根据用户自行定义。
进入子菜单后，根据需要选择适当的时长。

- 背光延时会影响电池的使用时长，时间越长，发射机待机时长越短。

10.2 背光：

此功能用于调节显示屏背光亮度，默认为 50%，用户可根据应用自动调节，范围 20%~100%。
进入子菜单后，滑动滑轮修改亮度。

- 背光亮度会影响电池的运行时间，亮度越大，发射机待机时长越短。

10.3 系统声音

此功能用于系统开机声音与关机声音，点触屏的声音，开启与关闭。
此功能默认为开启状态，如需关闭系统声音，点击 [**系统声音**] 选项取消勾选。

10.4 报警声音

此功能应用于发射机与接收机低信号时、接收机低电量，发射机低电量是发出的蜂鸣器报警声。
此功能默认为开启状态。如需关闭报警声音，点击 [**报警声音**] 选项取消勾选。

10.5 自动关机

此功能应用于发射机忘记关闭，10 分钟后自动进行关机设置，默认开启。

- 若未执行发射机屏幕操作、摇杆、开关、按键或旋钮操作，5 分钟后系统会发出报警。
- 若报警后，仍然未执行发射机屏幕操作、摇杆、开关、按键或旋钮操作，并且没有与接收机连接的情况下，5 分钟后系统将会自动关机。

如需取消自动关机功能，点击 [**自动关机**] 选项取消勾选。

10.6 屏幕校准

此功能可校准触摸屏（如图 Pic. 10.6）。

Pic. 10.6

功能设置：

1. 进入校准界面，显示屏上会出现一个十字光标；
2. 使用手指或手写笔依次点击显示屏中的十字光标。
3. 校准完成后，系统会自动退出该界面。

10.7 单位

Pic. 10.7

此功能可更改系统使用的长度及温度单位（如图 Pic. 10.7）。
[长度] 可选择公制和英制，系统默认为公制。
[温度] 可选择摄氏和华氏，系统默认为摄氏。
黄色框表示当前选择对象。

10.8 USB 功能

此功能可选择 USB 输出功能。

功能设置：

[无] 表示仅提供发射机电池充电功能。
[FS-i8 模拟器] 表示当发射机与电脑连接后，发射机作为标准的 HID 设备，有 8 个通道的数据输出，可兼容多种模拟器。

1. 使用 Micro USB 线连接发射机与电脑；
2. 在发射机设置界面选择 [系统]—[USB 功能]—[FS-i8 模拟器]，此时电脑会自动识别设备接口。
3. 在控制面板内，双击 [游戏控制器] —[FS-i8 emulator], 可测试发射机模拟功能是否正常。
   - 以上操作步骤仅适用于 Windows 系统。

10.9 语言

此功能可选择系统语言，[English] 和 [中文] 两种。
如需更改系统语言，进入子菜单选择。

- 系统默认为目标销售区域的官方语言。
- 实际语言种类可查看发射机语言列表。

10.10 固件更新

此功能可更新发射机的固件。

功能设置：

1. 开始前请从官网下载最新版本的固件更新包并存入电脑。
2. 将发射机通过 USB 线连接到电脑上。
3. 在发射机上选择 [固件升级]，并在弹出的确认框中选择 [是]。
4. 打开升级软件，确保电脑已识别到发射机。
5. 选择发射机并点击 [升级] 即可开始。

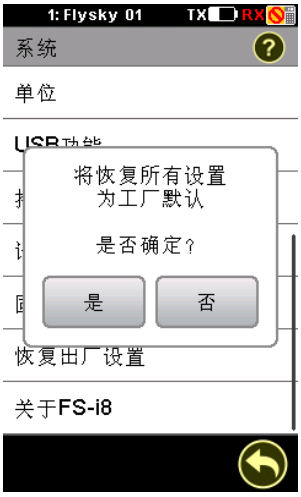
• 更新时，发射机所有功能都将暂停。为避免模型失控，在进入固件更新模式前，请先关闭接收机电源。
• 在固件更新过程中，切勿断开 USB 线或强行关闭发射机。否则发射机可能出现故障，无法继续使用。
• 若更新过程中出现故障，可拔掉 USB 线然后给发射机重新上电，再次连接 USB 线即可重新升级。

10.11 恢复出厂设置

此功能可将发射机所有数据恢复至默认值，包括 20 组模型数据和系统设置。

选择 [**恢复出厂设置**] 选项，点击确认即可（如图 Pic. 10.11）。

Pic. 10.11



10.12 关于 FS-i8

可查看系统信息，包括产品名称、软件版本、软件发布日期、硬件版本，以及发射机 ID。

11. 产品规格

此章节下包含 FS-i8 发射机、FS-iA6B 接收机规格。

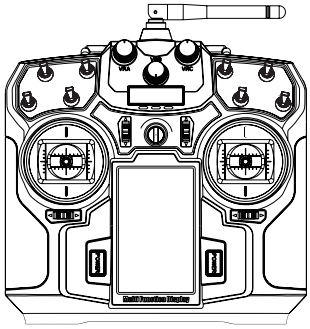
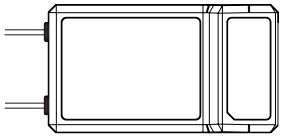
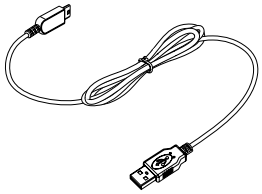
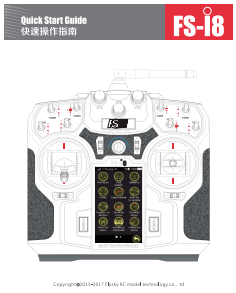
11.1 发射机规格 (FS-i8)

通道个数	8
适合机种	固定翼 / 滑翔机 / 直升机
频率范围	2.408-2.475 GHz
波段宽度	500 KHz
波段个数	135
发射功率	不高于 20 dBm
接收灵敏度	-95dBm
2.4GHz 模式	AFHDS 2A
编码方式	GFSK
通道分辨率	4096 级
低电压报警	低于 3.7V 时
充电接口	有（USB）
输入电源	1S*1700mAh
机身重量	720g
外形尺寸（长 x 宽 x 高）	190 * 95 * 255mm
外观颜色	黑色
认证	CE , FCC ID：N4ZFLYSKYI8

11.2 接收机规格 (FS-iA6B)

通道个数	6
适合机种	固定翼 / 滑翔机 / 直升机
频率范围	2.408-2.475 GHz
波段个数	135
发射功率	不高于 20 dBm
2.4GHz 系统	AFHDS 2A
调制方式	GFSK
输入电源	4.0 - 6.5 V DC
机身重量	14.9 g
天线长度	26mm（双天线）
外形尺寸（长 x 宽 x 高）	47 * 26.2 *15 mm
外观颜色	黑色
认证	CE, FCC
接收灵敏度	-105dBm
i-BUS 接口	有
数据采集接口	有

12. 包装清单

物品	数量	
发射机 FS-i8	1	
接收机 FS-iA6B	1	
数据线	1	
快速操作指南	1	

13. 认证相关

13.1 DoC 自我说明

特此，【Flysky Technology co., ltd】声明无线电设备【FS-i8】符合 RED2014/53/EU。

欧盟 DoC 声明全文可在以下互联网地址：www.flysky-cn.com 获取。

13.2 CE 警告语

安装发射机的天线必须提供距离所有人员至少 20 厘米的间隔距离，不能与其他发射机并置或操作。必须将天线安装说明和满足射频讯号辐射的发射机操作规范提供给终端用户和安装人员。

13.3 Appendix 1 FCC Statement

This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device pursuant to part 15 of the FCC rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation. This equipment generates, uses and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this equipment does cause harmful interference to radio or televison reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one or more of the following measures:

- Reorient or relocate the receiving antenna.
- Increase the separation between the equipment and receiver.
- Connect the equipment into an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- Consult the dealer or an experienced radio/TV technician for help.

To assure continued compliance, any changes or **modifications** not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate this equipment. (Example use only shielded interface cables when connecting to computer or peripheral devices).

This equipment complies with Part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions:

(1) This device may not cause harmful interference, and

(2) This device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

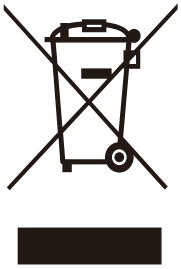
Caution!

The manufacturer is not responsible for any radio or TV interference caused by unauthorized **modifications** to this equipment. Such **modifications** could void the user authority to operate the equipment.

1. Move all your channels to the desired position.
2. Select [**All channels**] and then [**Yes**] in the conÞrmation box.

14. Environmentally friendly disposal

Old electrical appliances must not be disposed of together with the residual waste, but have to be disposed of separately. The disposal at the communal collecting point via private persons is for free. The owner of old appliances is responsible to bring the appliances to these collecting points or to similar collection points. With this little personal effort, you contribute to recycle valuable raw materials and the treatment of toxic substances.



www.flysky-cn.com

Copyright ©2017 Flysky Technology co., ltd

出版日期 :2017-09-13

FCC ID: N4ZFLYSKYI8