

FS600



前言

FS600 是一个高质量的精密控制和稳定系统，用于模型直升机飞行控制系统的十字盘和尾舵。它具备精确的定位能力和优秀的风向平衡能力，使得机身更加轻便敏捷，改善了其做复杂的 3D 机动的飞行特点，并且拥有了更长的飞行时间和更好的整体稳定性和性能。您无需另外配置尾翼陀螺仪，可以减轻直升机的重量并节省成本。FS600 提供了两种尾翼操作模式：正常模式和 AVCS 模式。

规格和配件：

- 高质量的三轴传感器
- 数字信号处理器
- 工作电压：4~10 伏，电流 < 80mA
- 工作条件：-10~45 摄氏度
- 外型尺寸：33mm×34mm×18mm
- 舵机兼容性：1520us 和 760us 数字舵机，
频率 333Hz、250Hz、167Hz、111Hz 数码舵机。1520us/71Hz 模拟舵机
- 重 量：15 克
- 配件：海绵双面胶、不锈钢钢片、连接线



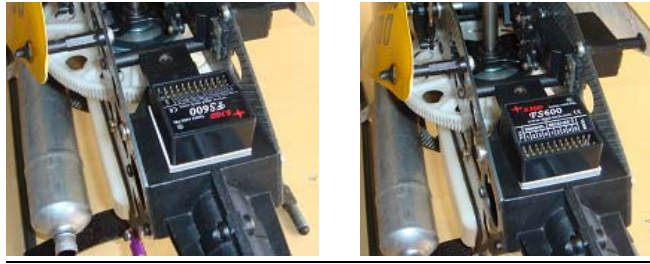
安装固定:

将FS600安装到电动直升机时，请仅使用一个双面胶。
如安装到IC、涡轮和油动直升机时，请底部使用1个双面胶，上层加1个不锈钢片，顶层再使用1个双面胶。如右图所示：

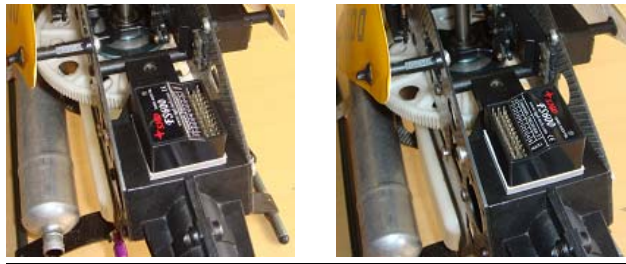


将FS600安装到直升机上时，您可选择以下四种方向安装。若FS600安装在直升机的下面，同样可以选择这四种方向安装。如图所示：

与直升机机头平行的方向：



与直升机机头垂直的方向：



FS600 端口连接定义：



TAIL	SWASHPL				RECEIVER				TERM 2+1
	AIL	ELE	PIT	AUX	AIL	ELE	RUD	PIT	



连接尾舵：

TAIL	控制尾舵
------	------

连接斜盘舵机：

SWASHPL AIL	控制副翼舵机
SWASHPL ELE	控制升降舵机
SWASHPL PIT	控制螺距舵机
SWASHPL AUX	控制升降舵机 2 (4 点连接, 90 度)

连接接收机：

RECEIVER AIL	副翼输入
RECEIVER ELE	升降输入

RECEIVER RUD	舵向输入
RECEIVER PIT	螺距输入
RECEIVER GN	感度输入

连接 LCD 设置卡或 USB 或外置传感器 (用于平衡仪):

TERM	LCD 设置卡、USB、外置传感器
------	-------------------

使用说明：

请您按照下述指定的顺序步骤，您能成功组装好 FS600。

- 按照上述安装图示正确安装 FS600。
- 把 FS600 连接到接收器上，此时不要把舵机连接到 FS600 上。
- 确保发射机微调辅助微调都置零，禁止主翼螺距和尾翼螺距混控。
- 确保发射机的十字盘类型为 H1 模式。
- 将发射机的螺距、副翼和升降伺服行程 (ATV, 终点) 调整到 +/-100%
- 按照下面章节的 LCD 设置卡设置指南的详述内容设定 FS600。
- 将舵机与 FS600 连接起来。
- 尾舵处于正常模式，对尾舵机角进行机械调整并控制连杆以达到大约 8 度的尾翼倾角。
- 遥控器里的尾部陀螺仪感度设置：FUTABA 遥控器感度设置为 40 左右，JR 遥控器的感度设置为 68 左右。
- 确保尾舵摇杆和 FS600 对尾翼移动之间响应关系正确，确保没有机械卡滞情况。
- 确保副翼摇杆和 FS600 对十字盘移动之间响应关系正确，确保没有机械卡滞情况。
- 确保升降摇杆和 FS600 对十字盘移动之间响应关系正确，确保没有机械卡滞情况。
- 确保油门摇杆和 FS600 对十字盘移动之间响应关系正确，确保没有机械卡滞情况。



在直升机通电 3 秒内，为了确定 FS600 中立点，请不要移动直升机，必须保持直升机静止。

请用魔术带绑紧 FS600，避免直升机的机体震动，而引起 FS600 晃动。

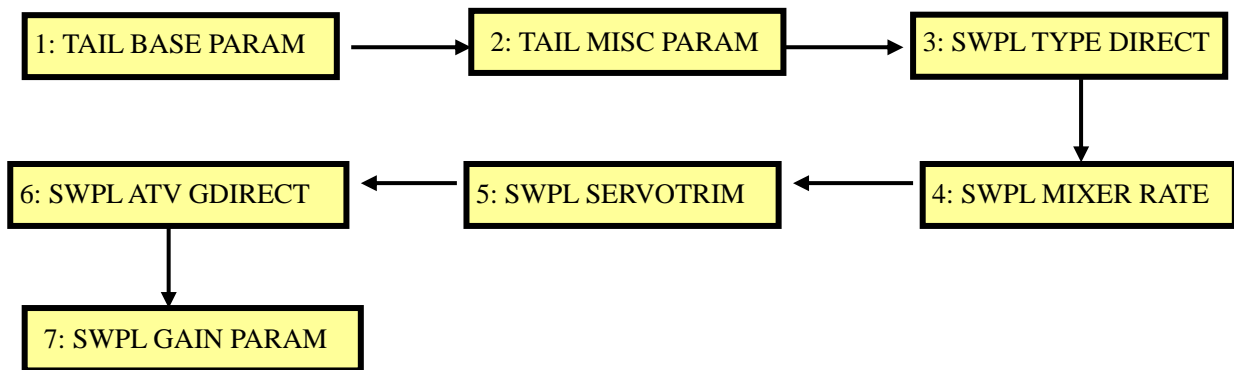
请在 FS600 上电之后，再连接 LCD 设置卡。

发光二极管 (LED) 状态:

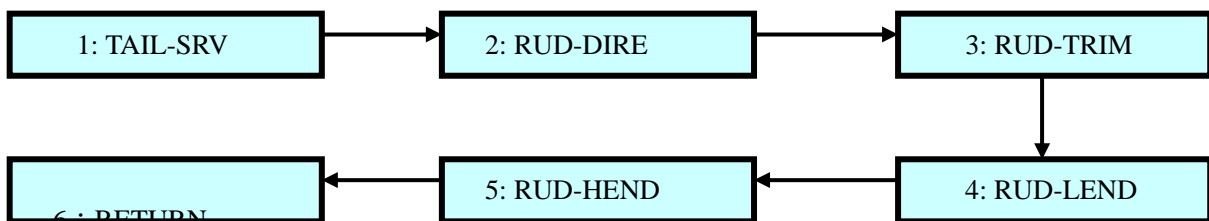
在常规操作中，发光二极管 (LED) 给用户提供了简单的状态信息。

On :	锁尾 (角度向量控制系统 ACVS) 模式、尾舵摇杆置中。
短暂 2 次闪烁	锁尾 (角度向量控制系统 ACVS) 模式、检测到舵向输入。
Off :	正常模式。
重复闪烁	错误、陀螺仪没有从接收机上接受到正确信号或者因为尾舵摇杆不是处于中间位置而不能校准。

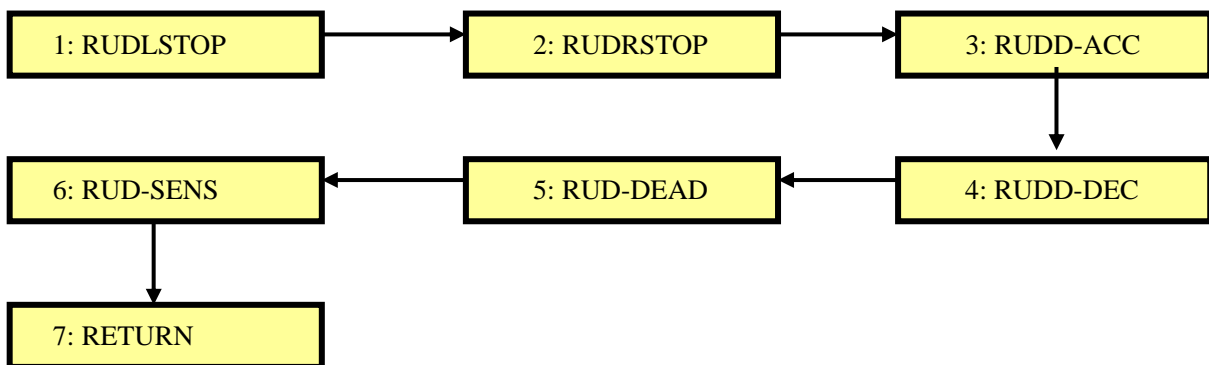
FS600 主菜单设置流程 :



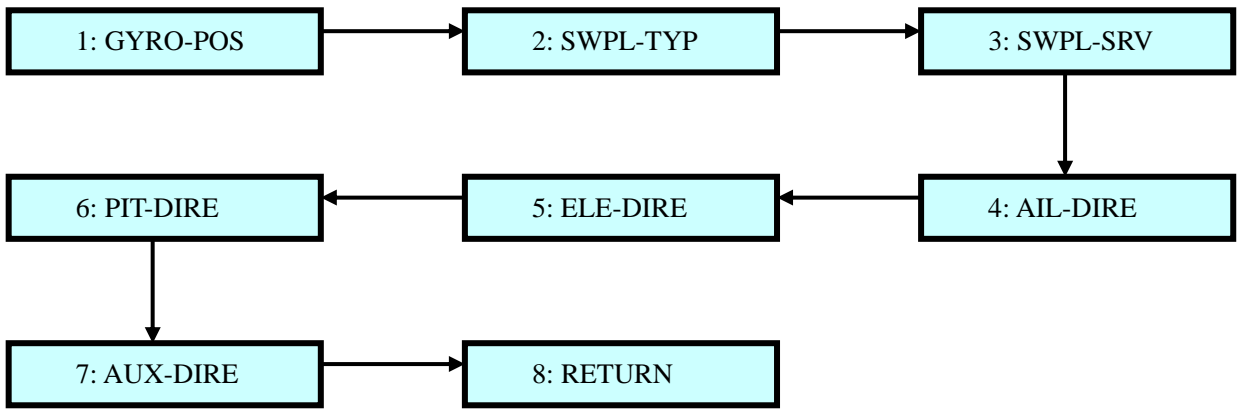
TAIL BASE PARAM 子菜单设置流程 :



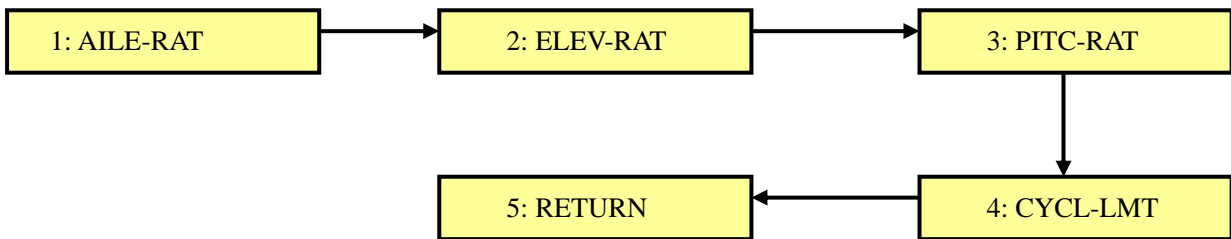
TAIL MISC PARAM 子菜单设置流程 :



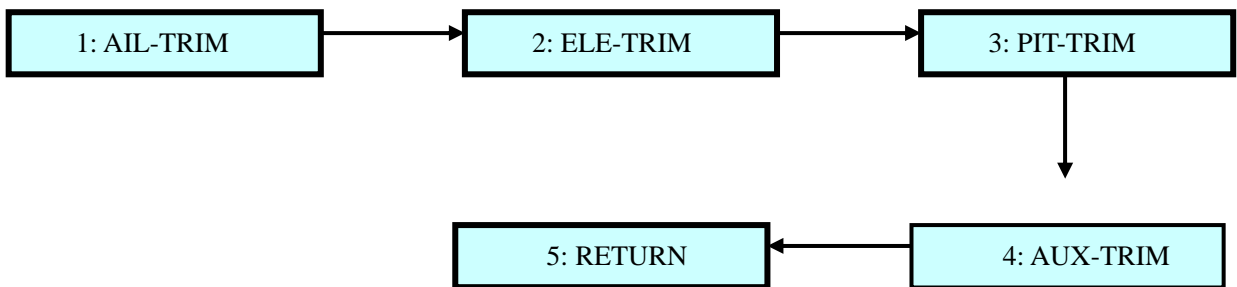
SWPL TYPE DIRECT 子菜单设置流程 :



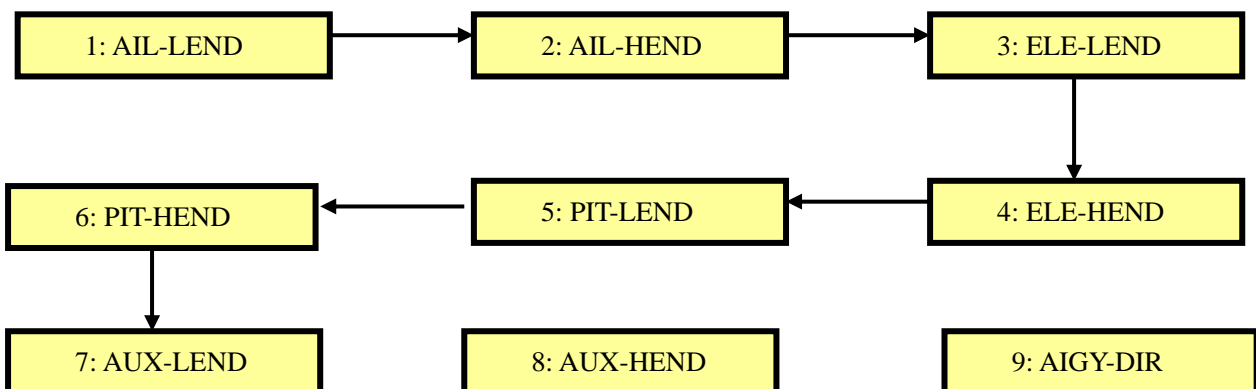
SWPL MIXER RATE 子菜单设置流程：

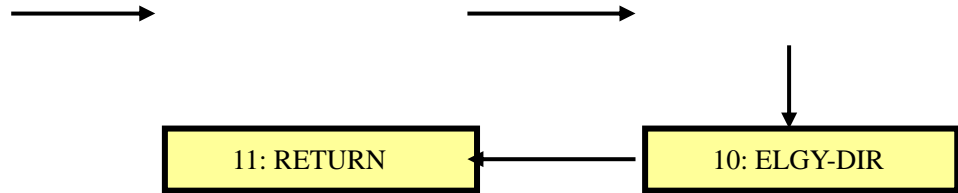


SWPL SERVOTRIM 子菜单设置流程：

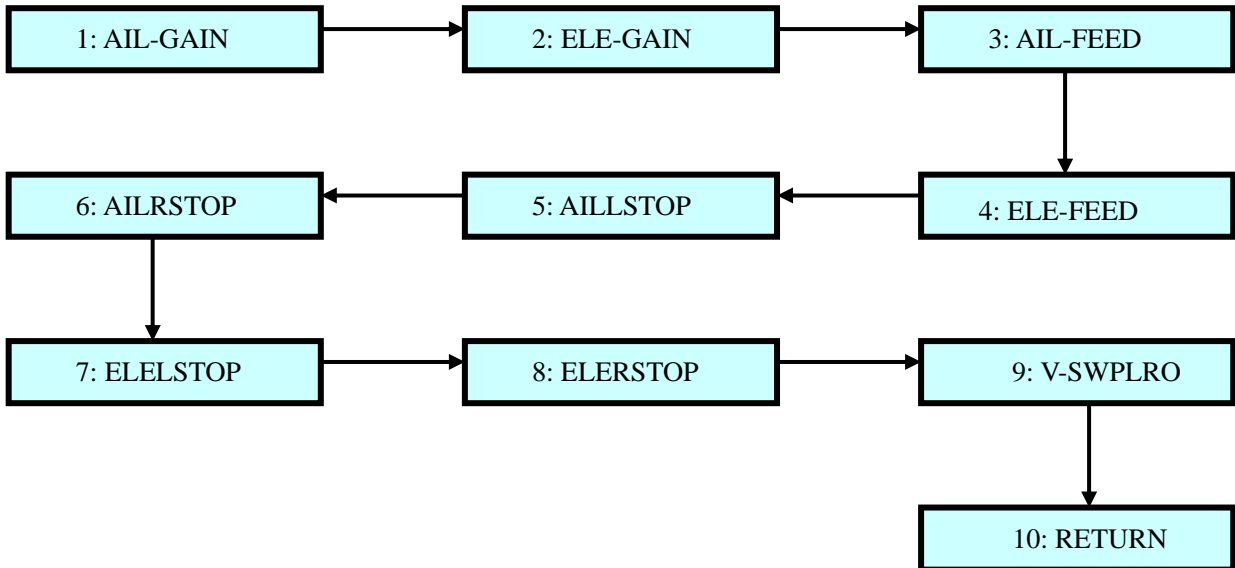


SWPL LMT GDIRECT 子菜单设置流程：





SWPL GAIN PARAM 子菜单设置流程：



功能設置：通電後，LCD 顯示 HELLO 大約 6 秒後進入設定參數。

恢復出廠預設值：在顯示 HELLO 期間，同時按住 + 10 和 - 1 按鍵，FS600 將恢復預設值。

系統重啟：LCD 設置卡底部有一“Reset”重啟鍵，按下重啟鍵，LCD 設置卡程序重新啟動。

按鍵說明：

共 7 個按鍵： FUNC+、FUNC-、+10、-10、+1、-1、Reset

按 鍵 名 稱	功 能
FUNC +、FUNC -	往下或往上切換調整功能項目。
+ 10、- 10	以 10 為單位增加 (+) 或減少 (-) 數值。 如果最大參數小於 20 將自動切換為以 1 為單位調整。 主菜單和“RETURN”的確認鍵。
+ 1、- 1	以 1 為單位增加 (+) 或減少 (-) 數值。 主菜單和“RETURN”的確認鍵。

Reset	按下後將重啟系統。
-------	-----------

尾舵基本設置項目說明：

1、TAIL-SRV -----尾舵機種類選擇	
選擇項目	內容
152-33 (預設值)	舵機類型為脈衝寬度 1520us、工作頻率 333Hz 的種類，包括： Futaba：S9253、S9254、S9650、S9257、S3153 JR：DS8900G、DS3400G、DS3500G、DS820G、DS290G Hitec：HS-5084MG、HS-5925MG LogicTech：3100G
76-33	舵機類型為脈衝寬度 760us、工作頻率 333Hz 的種類，包括： Futaba：S9251、S9256、BLS251 LogicTech：6100G
152-25	舵機類型為脈衝寬度 1520us、工作頻率 250Hz 的種類，包括： Futaba：S3154 JR：8700G、2700G Align：DS520、DS620
152-11	舵機類型為脈衝寬度 1520us、工作頻率 111Hz 的種類，包括： Align：DS510、DS610 低速數碼舵機。
152-07	舵機類型為脈衝寬度 1520us、工作頻率 71Hz 的種類，包括： 模擬舵機，低速數碼舵機。
調整建議	高頻率的數碼舵機兼容低頻率脈衝信號。如果不知道 1520us 類型的數碼舵機適應哪種頻率。先選擇 152-11 (1520us/111Hz) 規格試用，若工作不正常，選擇 152-07 (1520us/71Hz) 模擬舵機規格。若工作正常，再選擇 152-25 (1520us/250Hz) 或 152-33 (1520us/333Hz) 規格試用。選擇的頻率越高，鎖尾效果越好。

2、RUD-DIRE-----尾舵修正方向選擇	
<p>注意：先確定尾舵搖桿打右時，尾旋翼的方向是正確的右舵。若相反，請由遙控器內部的 Servo Reverse 功能中的 Rudder 項目逆轉，直到尾舵方向正確為止。</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;"> <p>搖頭方向</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>搖頭方向</p> </div> </div>	
選擇項目	內容
NORM (預設值)	將直昇機抬起，將機頭向左移動，尾舵應該向右修正，若尾舵向左修正，請調整數據至「REV」。如上图所示。
REV	將直昇機抬起，將機頭向左移動，尾舵應該向右修正，若尾舵向左修正，請調整數據至「NORM」。如上图所示。

3、RUD-TRIM-----尾舵機 中立點微調	
注意：遙控器上的 SUB TRIM 功能中的 Rudder 項目數值必須為 0。接著選擇舵片擺臂直到與尾舵拉桿呈 90 度角，或者選擇最接近 90 度角的擺臂，然後進行 RUD-TRIM 微調。尾旋翼中点检测方法：FS600 置于正常模式。或者快速左右移动至少 3 次发射机的尾舵摇杆，然后迅速让尾舵摇杆返回中点。舵机就会临时重启。	
選擇項目	內容
- 100 ~ 0 ~ + 100 (預設值為 0)	尾舵擺臂中立點微調，調整數據直到擺臂與拉桿呈 90 度。

4、RUD-LEND-----尾舵 低端行程極限設置	
選擇項目	內容
130 ~ + 240 (預設值為 160)	調整數值直到尾舵低點行程到達極限。
調整建議	最佳數據建議為 160 ~ 230 之間，若高於 230，請選擇較長的舵片孔位安裝球頭，若低於 140，請選擇較短的舵片孔位安裝球頭。 調整後數據盡量與 RUD-HEND 數據誤差在 ±20 以內為佳。

5、RUD-HEND -----尾舵 高端行程極限設置	
選擇項目	內容
130 ~ + 240 (預設值為 160)	調整數值直到尾舵高點行程到達極限。
調整建議	最佳數據建議為 160 ~ 230 之間，若高於 230，請選擇較長的舵片孔位安裝球頭，若低於 140，請選擇較短的舵片孔位安裝球頭。 調整後數據盡量與 RUD-LEND 數據誤差在 ±20 以內為佳。

尾舵雜向設置項目說明：

1、RUDLSTOP -----尾舵左旋轉停止感度設置	
選擇項目	內容
60 ~ + 200 (預設值為 100)	懸停和向左自旋停止時的感度。用於防側風、防懸停漂移和向左自旋停止時的停止速度。
調整建議	懸停和向左自旋停止時的感度為 RUDLSTOP*TAILGAIN。防側風能力差、懸停向左漂移和向左自旋停止時的停止速度慢，調高 RUDLSTOP 值。向左自旋停止時尾巴回彈，調低 RUDLSTOP 值。此值不易調得過高和過低。

2、RUDRSTOP -----尾舵右旋轉停止感度設置	
選擇項目	內容
60 ~ + 200 (預設值為 100)	懸停和向右自旋停止時的感度。用於防側風、防懸停漂移和向右自旋停止時的停止速度。
調整建議	懸停和向右自旋停止時的感度為 RUDRSTOP*TAILGAIN。防側風能力差、懸停向右漂移和向右自旋停止時的停止速度慢，調高 RUDRSTOP 值。向右自旋停止時尾巴回彈，調低 RUDRSTOP 值。此值不易調得過高和過低。

3、RUDD-ACC-----尾舵加速度延时	
選擇項目	內容
0 ~ +15 (預設值為 0)	數值越高，從靜止到指定自旋速度時間越長、尾巴更柔順。
調整建議	根據尾巴是否回彈調整 RUDD-ACC 值。

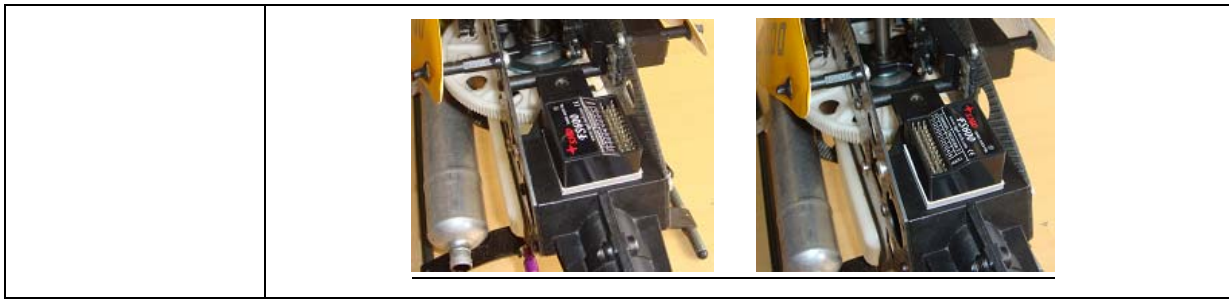
4、RUDD-DEC-----尾舵減速度延时	
選擇項目	內容
0 ~ 15 (預設值為 0)	數值越高，從自旋到靜止速度時間越長、尾巴更柔順。
調整建議	根據尾巴是否回彈調整 RUDD-DEC 值。

5、RUD-DEAD-----尾舵搖桿死區	
選擇項目	內容
5 ~ 100 (預設值為 6)	尾舵搖桿的中立點附近區域，在尾舵搖桿死區內，尾舵操控將無反應。數值越大死區越大，輕微碰觸到尾舵搖桿時，機體將無反應。
調整建議	尾舵搖桿處於中立點時，若 LED 短暫 2 次閃爍，表明 FS600 接受到接收機的舵向信號，尾舵搖桿沒有處於 DEADBAND 區域內，調高 RUD-DEAD 數值。

6、RUD-SENS-----尾舵搖桿敏感度	
選擇項目	內容
50 ~ 150 (預設值為 100)	調整尾舵搖桿與實際機體反應的跟隨感，數值越大，對搖桿的操控越敏感。

十字盤類型和斜盤舵機方向設置項目說明：

1、GYRO-POS -----FS600 擺放位置選擇	
選擇項目	內容
NORM (預設值)	FS600 與直升機平行放置，並可以放置在直升機的上、下兩面。如圖： 
ROT-90	FS600 與直升機垂直放置，並可以放置在直升機的上、下兩面。如圖：



2、SWPL-TYPE -----十字盘类型選擇	
選擇項目	內容
3POINT (預設值)	<p>遥控器须处于 H1 模式。十字盘信号经 FS600 混控后，按照 120°或 135°或 140° 3 点联接方式控制 3 个斜盘舵机。图示如下：</p> <div style="text-align: center;"> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 20px;"> <div style="text-align: center;"> </div> <div style="text-align: center;"> </div> </div>
4POINT	<p>遥控器须处于 H1 模式。十字盘信号经 FS600 混控后，按照 90° 4 点联接方式控制 4 个斜盘舵机。</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 20px;"> <div style="text-align: center;"> </div> <div style="text-align: center;"> </div> </div>
NORLNK	<p>遥控器处于非 H1 模式。十字盘信号不经过 FS600 混控，而是直接经过遥控器混控，按照 120°或 135°或 140° 3 点联接方式控制 3 个斜盘舵机。</p>

3、SWPL-SRV -----斜盘舵机種類選擇	
選擇項目	內容
152-07 (預設值)	舵機類型為脈衝寬度 1520us、工作頻率 71Hz 的種類，包括： 模拟舵机，低速数码舵机

152-33	舵機類型為脈衝寬度 1520us 、工作頻率 333Hz 的種類，包括： Futaba : S9253、S9254、S9650、S9257、S3153 JR : 8900G、DS3405、DS3500 Hitec : HS-5084MG、HS-5925MG LogicTech : 3100G
76-33	舵機類型為脈衝寬度 760us 、工作頻率 333Hz 的種類，包括： Futaba : S9251、S9256、BLS251 LogicTech : 6100G
152-25	舵機類型為脈衝寬度 1520us 、工作頻率 250Hz 的種類，包括： Futaba : S3154 JR : 8700G、2700G Align : DS510、DS520、DS620 Ino-Lab : 202
152-11	舵機類型為脈衝寬度 1520us 、工作頻率 111Hz 的種類，包括： Align : DS410、DS610 低速數碼舵機
調整建議	高頻率的數碼舵機兼容低頻率脈衝信號。如果不知道 1520us 類型的數碼舵機適應哪種頻率。先選擇 152-11(1520us/111Hz 規格試用 若機身振蕩 選擇 152-07(1520us/71Hz) 模擬舵機規格。若工作正常 再選擇 152-25(1520us/250Hz) 或 152-33(1520us/333Hz) 規格試用。選擇的頻率越高，飛行效果越好。

4、AIL-DIRE-----副翼舵機方向選擇	
選擇項目	內容
NORM (預設值)	螺距搖桿向前移動，副翼舵機應該向上移動，否則，請調整數據至「REV」。
REV	螺距搖桿向前移動，副翼舵機應該向上移動，否則，請調整數據至「NORM」。
注意： 確定副翼搖桿打右時，副翼的方向是正確的右舵。若相反，請由遙控器內部的 Servo Reverse 功能中的 Aileron 項目逆轉，直到副翼方向正確為止。	

5、ELE-DIRE-----升降舵機方向選擇	
選擇項目	內容
NORM (預設值)	螺距搖桿向前移動，後升降舵機應該向上移動，否則，請調整數據至「REV」。
REV	螺距搖桿向前移動，後升降舵機應該向上移動，否則，請調整數據至「NORM」。
注意： 確定升降搖桿向前移動時，升降的方向是正確的向上移動。若相反，請由遙控器內部的 Servo Reverse 功能中的 Elevator 項目逆轉，直到升降方向正確為止。	

6、PIT-DIRE-----螺距舵機方向選擇	
選擇項目	內容
NORM (預設值)	螺距搖桿向前移動，螺距舵機應該向上移動，否則，請調整數據至「REV」。
REV	螺距搖桿向前移動，螺距舵機應該向上移動，否則，請調整數據至「NORM」。

7、AUX-DIRE-----副翼舵機方向選擇	
選擇項目	內容

NORM (預設值)	螺距搖桿向前移動，升降舵機 2 應該向上移動，否則，請調整數據至「REV」。
REV	螺距搖桿向前移動，升降舵機 2 應該向上移動，否則，請調整數據至「NORM」。

十字盤混控比例設置項目說明：

1、AIL-RAT-----副翼混控比例設置	
選擇項目	內容
20 ~ +200 (預設值為 100)	副翼輸入信號混控到十字盤的比例，設置十字盤的副翼和升降比例。
調整建議	副翼搖杆的跟隨感可通過遙控器內部的 AILERON EXP 數值來調整。

2、ELE-RAT-----升降混控比例設置	
選擇項目	內容
20 ~ +200 (預設值為 100)	升降輸入信號混控到十字盤的比例，設置十字盤的副翼和升降比例。
調整建議	升降搖杆的跟隨感可通過遙控器內部的 ELEVATOR EXP 數值來調整。

3、PIT-RAT-----螺距混控比例設置	
選擇項目	內容
10 ~ +100 (預設值為 50)	向前推螺距搖杆到底，調整數值直到主螺距行程達到要求值。
調整建議	十字盤的最高位置和最低位置可通過遙控器內部的 PITCH ATV 數值來調整。

4、CYCL-LMT-----循環螺距極限設置	
選擇項目	內容
0 ~ +540 (預設值為 240)	限制循環螺距的傾斜度，避免機械卡滯。防止升降傳感器和副翼傳感器修正過度，造成十字盤的機械卡滯。
調整建議	記錄 AIL-RAT 和 ELE-RAT 數值，調高 AIL-RAT 和 ELE-RAT 數值為 200，推升降搖杆或副翼搖杆到底，調整 CYCL-LMT 數值直到十字盤不會機械卡滯為止，恢復 AIL-RAT 和 ELE-RAT 原來數值。

十字盤斜盤舵機中立點設置項目說明：

1、AIL-TRIM-----副翼舵機中立點微調	
注意：遙控器上的 SUB TRIM 功能中的 Aileron 項目數值必須為 0。	
選擇項目	內容

- 100~0~ +100 (預設值為 0)	調整处于 0 螺距的十字盘副翼側位置，調整數值直到十字盘处于水平。
---------------------------	-----------------------------------

2、ELE-TRIM-----升降舵機中立點微調	
注意：遙控器上的 SUB TRIM 功能中的 Elevator 項目數值必須為 0。	
選擇項目	內容
- 100~0~ +100 (預設值為 0)	調整处于 0 螺距的十字盘升降側位置，調整數值直到十字盘处于水平。

3、PIT-TRIM-----螺距舵機中立點微調	
注意：遙控器上的 SUB TRIM 功能中的 Pitch 項目數值必須為 0。	
選擇項目	內容
- 100~0~ +100 (預設值為 0)	調整处于 0 螺距的十字盘螺距側位置，調整數值直到十字盘处于水平。

4、AUX-TRIM-----前升降舵機中立點微調	
注意：用于 4 点联接，十字盘水平设置通过 AIL-TRIM、ELE-TRIM、PIT-TRIM 和 AUX-TRIM 项目数值设置。	
選擇項目	內容
- 100~0~ +100 (預設值為 0)	調整处于 0 螺距的十字盘前升降（升降舵 2）側位置，調整數值直到十字盘处于水平。

十字盘循环螺距、螺距和传感器方向設置項目說明：

1、AIL-LEND-----十字盘副翼低端極限設置	
選擇項目	內容
0~ +240 (預設值為 60)	十字盘处于低端时，調整數值直到十字盘副翼側处于水平。

2、AIL-HEND-----十字盘副翼高端極限設置	
選擇項目	內容
0~ +240 (預設值為 60)	十字盘处于高端时，調整數值直到十字盘副翼側处于水平。

3、ELE-LEND-----十字盘升降低端極限設置	
選擇項目	內容
0~ +240 (預設值為 60)	十字盘处于低端时，調整數值直到十字盘升降側处于水平。

4、ELE-HEND-----十字盘升降高端極限設置	
----------------------------	--

選擇項目	內容
0~ +240 (預設值為 60)	十字盘处于高端时，调整数值直到十字盘升降侧处于水平。

5、PIT-LEND-----十字盘螺距低端極限設置

選擇項目	內容
0~ +240 (預設值為 60)	十字盘处于低端时，调整数值直到十字盘螺距侧处于水平。

6、PIT-HEND-----十字盘螺距高端極限設置

選擇項目	內容
0~ +240 (預設值為 60)	十字盘处于高端时，调整数值直到十字盘螺距侧处于水平。

7、AUX-LEND-----十字盘前升降低端極限設置

選擇項目	內容
0~ +240 (預設值為 60)	用于 4 点联接，十字盘处于低端时，调整数值直到十字盘前升降侧处于水平。

8、AUX-HEND-----十字盘前升降高端極限設置

選擇項目	內容
0~ +240 (預設值為 60)	用于 4 点联接，十字盘处于高端时，调整数值直到十字盘前升降侧处于水平。

9、AIGY-DIR-----副翼传感器修正方向選擇

選擇項目	內容
NORM (預設值)	將直昇機抬起，將機身左高右低傾斜擺動，十字盘應該左低右高修正，若十字盘左高右低修正，請調整數據至「REV」。
REV	將直昇機抬起，將機身左高右低傾斜擺動，十字盘應該左低右高修正，若十字盘左高右低修正，請調整數據至「NORM」。
調整建議	先记录 AIL-FEED 数值，AIL-FEED 调整到 0，按照上述操作步骤正确选择副翼传感器修正方向，恢复原来的 AIL-FEED 数值。直升机起飞时若侧翻，请检查副翼传感器修正方向设置是否反了，若修正方向反了，请调整副翼传感器修正方向。

10、ELGY-DIR-----升降传感器修正方向選擇

選擇項目	內容
NORM (預設值)	將直昇機抬起，將機身后高前低傾斜擺動，十字盘應該后低前高修正，若十字盘后高前低修正，請調整數據至「REV」。
REV	將直昇機抬起，將機身后高前低傾斜擺動，十字盘應該后低前高修正，若十字盘后高前低修正，請調整數據至「NORM」。
調整建議	先记录 ELE-FEED 数值，ELE-FEED 调整到 0，按照上述操作步骤正确选择升降传感器修正方向，恢复原来的 AIL-FEED 数值。直升机起飞时若前翻，请检查升降传感器修正方向设置是否反了，

	若修正方向反了，请调整升降传感器修正方向。
--	-----------------------

十字盘感度設置項目說明：

1、AIL-GAIN-----副翼感度設置	
選擇項目	內容
6 ~ +60 (預設值為 28)	补偿副翼姿态的感度。調整數值直到副翼在飞行状态下不左右抖动。

2、ELE-GAIN-----升降感度設置	
選擇項目	內容
6 ~ +60 (預設值為 28)	补偿升降姿态的感度。調整數值直到升降在飞行状态下不上下抖动。

3、AIL-FEED-----副翼反馈系数設置	
選擇項目	內容
0 ~ +200 (預設值為 10)	十字盘由左或右倾斜位置返回到水平位置的快慢，使副翼的锁定模式介入 AVCS 模式和正常模式之间。AIL-FEED 数值过小，副翼返回水平位置越慢。AIL-FEED 数值过大，斜盘舵机动作更频繁。AIL-FEED 数值为 0 时，副翼处于 AVCS 模式。

4、ELE-FEED-----升降反馈系数設置	
選擇項目	內容
0 ~ +200 (預設值為 10)	十字盘由上或下倾斜位置返回到水平位置的快慢，使升降的锁定模式介入 AVCS 模式和正常模式之间。ELE-FEED 数值过小，升降返回水平位置越慢。ELE-FEED 数值过大，斜盘舵机动作更频繁。ELE-FEED 数值为 0 时，升降处于 AVCS 模式。

5、AILLSTOP-----副翼向左停止感度設置	
選擇項目	內容
60 ~ +160 (預設值為 100)	向左倾斜停止时的感度。用于防侧风、向左倾斜停止时的停止速度。通常值为 100。

6、AILRSTOP-----副翼向右停止感度設置	
選擇項目	內容
60 ~ +160 (預設值為 100)	向右倾斜停止时的感度。用于防侧风、向右倾斜停止时的停止速度。通常值为 100。

7、ELELSTOP-----升降向下停止感度設置	
選擇項目	內容
60 ~ +160	向下倾斜停止时的感度。用于防侧风、向下倾斜停止时的停止速度。通常值为 100。

(預設值為 100)	
------------	--

8、ELERSTOP----升降向上停止感度設置	
選擇項目	內容
60 ~ +160 (預設值為 100)	向上傾斜停止時的感度。用於防側風、向上傾斜停止時的停止速度。通常值為 100。

9、V-SWPLRO-----虛擬十字盤旋轉設置	
選擇項目	內容
-89 ~ 0 ~ +89 (預設值為 0)	十字盤相位補償，精確度為 1 度。對於 2 槳旋翼頭，該值為 0。多用於多槳（3 槳以上）旋翼頭的相位補償。

設置完成后，請務必再次確認！

祝您好運！

說明書如有更新，恕不另行通知，詳情請登陸網站 www.sjgd-tech.com