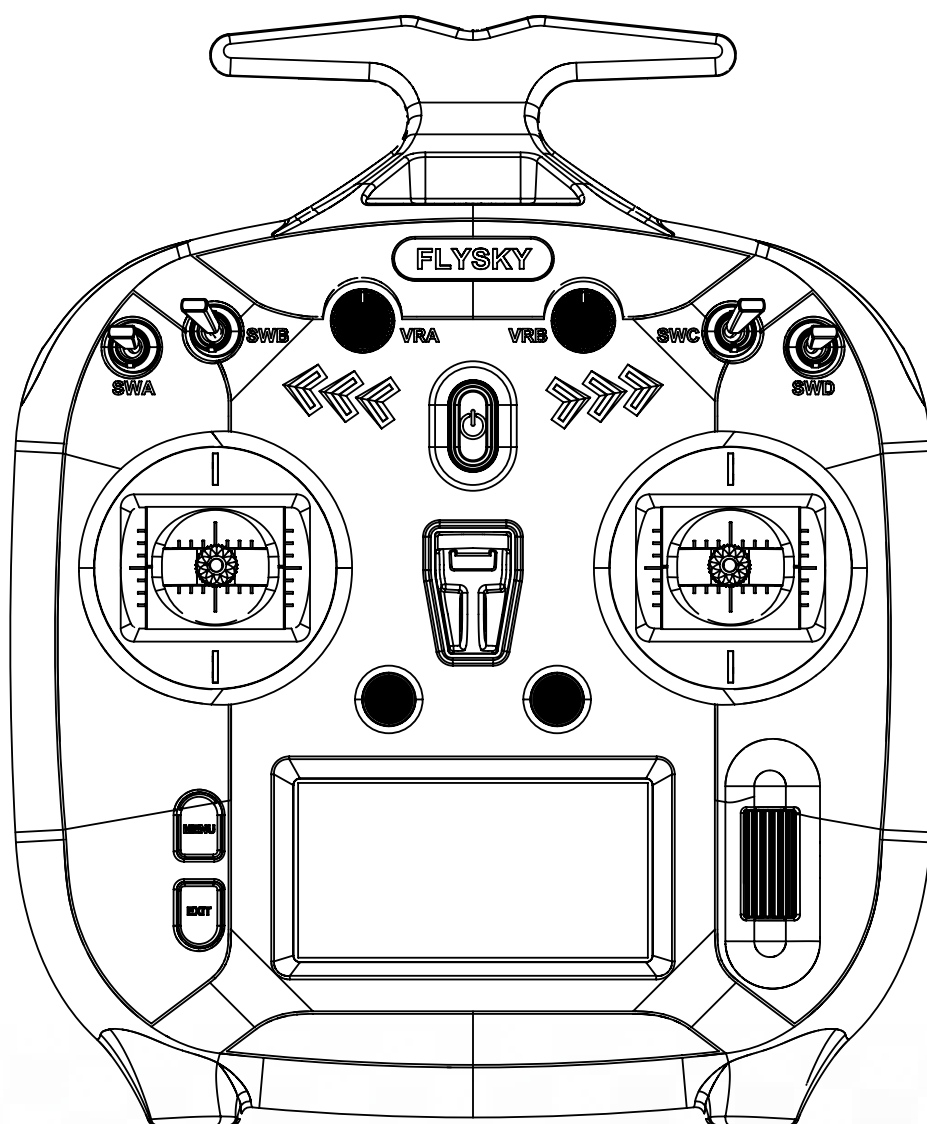


FS-ST8

使用说明书

自动跳频数字系统

FLYSKY



Copyright ©2025 Flysky Technology Co., Ltd.



微信公众号



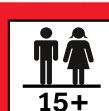
Bilibili



Website



Facebook



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！

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.flyskytech.com

目录

1. 安全	1	6.3.5 基本功能 - 辅助通道	21
1.1 安全符号	1	6.3.6 基本功能 - 微调	21
1.2 安全信息	1	6.3.7 基本功能 - 混控	21
2. 产品介绍	2	6.4 接收机设置 - 本机 RF (开)	23
2.1 发射机概览	2	6.4.1 接收机设置 - 对码设置	23
2.1.1 按键 / 滚轮说明	3	6.4.2 接收机设置 - 失控保护	23
2.1.2 USB 模拟器功能	3	6.4.3 接收机设置 - 传感器设置	24
2.1.3 通道个数	3	6.4.4 接收机设置 - 传感器校准	25
2.1.4 升级版新增控件说明	3	6.4.5 接收机设置 - GPS 设置	25
2.2 接收机概览	4	6.4.6 接收机设置 - i-BUS 设置	26
2.2.1 接收机状态指示灯	4	6.4.7 接收机设置 - 范围测试	26
2.2.2 接收机接口	4	6.4.8 接收机设置 - RF 设置	26
2.3 正确使用天线	4	6.4.9 接收机设置 - 低信号报警	27
3. 使用前准备	5	6.4.10 接收机设置 - 遥测丢失报警	27
3.1 发射机电池安装	5	6.5 接收机设置 - 外置 RF (FRM303)	28
3.2 接收机与舵机安装	5	6.5.1 接收机设置 - 对码设置	28
4. 操作指引	6	6.5.2 接收机设置 - 接口协议	29
4.1 开机	6	6.5.3 接收机设置 - 失控保护	29
4.2 LED 指示灯	6	6.5.4 接收机设置 - PWM 频率	30
4.3 对码	6	6.5.5 接收机设置 - 信号强度	31
4.4 摇杆校准	7	6.5.6 接收机设置 - 传感器设置	31
4.5 关机	7	6.5.7 接收机设置 - GPS 设置	32
5. 系统首页	8	6.5.8 接收机设置 - RF 设置	32
6. 功能菜单	9	6.5.9 接收机设置 - 关于接收机	32
6.1 发射机设置	10	7. FS-SR8 接收机功能使用说明	33
6.1.1 发射机设置 - 模型管理	10	7.1 注意事项	33
6.1.2 发射机设置 - 教练功能	11	7.2 对码说明	33
6.1.3 发射机设置 - 油门报警	12	7.3 RSSI	33
6.1.4 发射机设置 - 摇杆模式	12	7.4 固件更新	33
6.1.5 发射机设置 - 系统设置	12	7.5 失控保护	33
6.1.6 发射机设置 - 计时器	13	8. 用户自定义	34
6.1.7 发射机设置 - 控件设置	14	8.1 油门弹片安装说明	34
6.1.8 发射机设置 - 开机设置	14	8.2 油门弹簧安装说明	36
6.1.9 发射机设置 - 固件更新	14	8.3 交换摇杆说明	37
6.1.10 发射机设置 - 关于	15	8.4 移动支架安装说明	38
6.1.11 发射机设置 - 帮助中心	15	8.5 高频头转接座安装说明	39
6.1.12 发射机设置 - 工厂复位	15	8.6 天线组件安装说明	40
6.2 模型功能	16	8.7 总成座更换说明	41
6.2.1 模型功能 - 飞行模式	16	9. 产品规格	42
6.2.2 模型功能 - 比率 / 曲线	16	9.1 发射机规格	42
6.2.3 模型功能 - 油门曲线	16	9.2 接收机规格	43
6.2.4 模型功能 - 油门锁定	17	10. 包装清单	44
6.2.5 模型功能 - 双比率 / DR	17	11. 认证相关	45
6.2.6 模型功能 - V 型尾翼	17	11.1 DoC Declaration	45
6.2.7 模型功能 - 三角翼混控	18	11.2 CE Warning	45
6.2.8 模型功能 - 履带混控	18	11.3 FCC Statement	45
6.2.9 模型功能 - 螺距曲线	18	12. Environmentally Friendly Disposal	46
6.2.10 模型功能 - 陀螺仪 1	19		
6.2.11 模型功能 - 陀螺仪 2	19		
6.3 基本功能	20		
6.3.1 基本功能 - 通道监测	20		
6.3.2 基本功能 - 通道反向	20		
6.3.3 基本功能 - 舵机行程 (包含中立微调)	20		
6.3.4 基本功能 - 通道速度	21		

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。
 注意	• 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



禁止



强制



- 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规定要求进行操作。
- 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。



微信公众号



Bilibili



Website

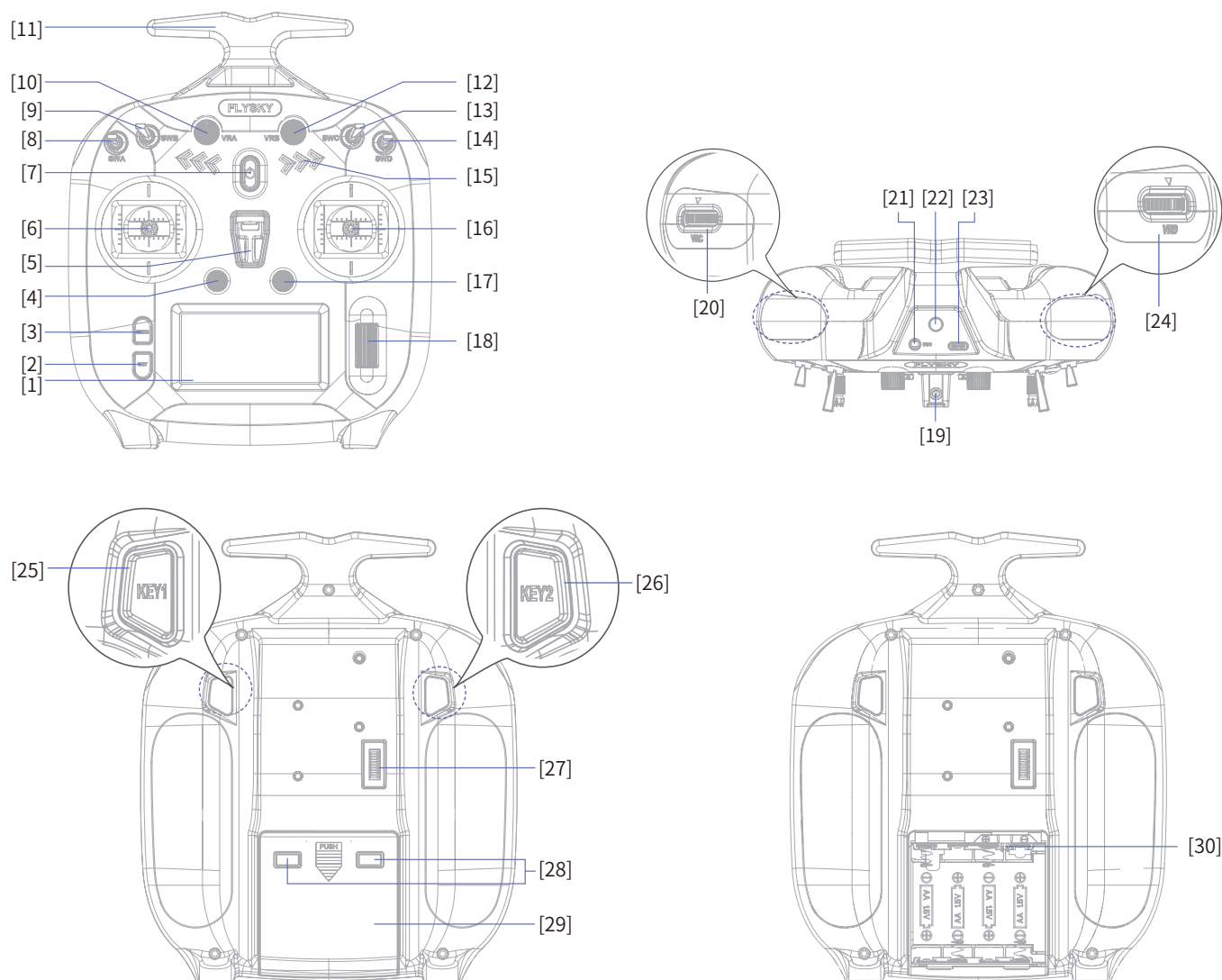


Facebook

2. 产品介绍

FS-ST8 使用 2.4GHz ANT (蚂蚁协议) 自动跳频数字系统, 由 FS-ST8 发射机和 FS-SR8 接收机组成, 共输出 8-12 个通道, 支持多种对码模式, 可实现更远距离的稳定通信, 兼容固定翼、三角翼、滑翔机、直升机、多轴、车模、工程车、机器人和船模等模型。

2.1 发射机概览



[1] 显示屏	[9] SWB, 二档开关	[17] T3/T4, 微调按钮	[25] 按键 KEY1 (升级版)
[2] EXIT, 退出键	[10] VRA, 旋钮开关	[18] 滚轮	[26] 按键 KEY2 (升级版)
[3] MENU, 菜单键	[11] 提手	[19] 手机支架螺母孔	[27] Stealth I/O 高频头接口
[4] T1/T2, 微调按钮	[12] VRB, 旋钮开关	[20] 拨轮 VRC (升级版)	[28] 预留孔位 (XT30 接口出线)
[5] 吊环	[13] SWC, 三档开关	[21] 教练接口 (3.5mm 音频接口)	[29] 电池盖
[6] 左摇杆	[14] SWD, 二档开关	[22] 预留 SMA 天线孔位	[30] JST 接口 (2S 锂电池)
[7] ⏻ (电源键)	[15] 指示灯	[23] USB Type-C 接口	/
[8] SWA, 二档开关	[16] 右摇杆	[24] 拨轮 VRD (升级版)	/



2.1.1 按键 / 滚轮说明

MENU、EXIT 及滚轮操作说明：

MENU 按键

- 在首页下按 MENU 进入功能菜单；
- 在首页下长按 MENU 进入 [通道监测] 菜单。

EXIT 按键

- 按 EXIT 返回到上一级菜单；在编辑状态下，按 EXIT 保存生效并退出编辑状态；
- 除在首页下和发射机固件更新过程中，长按 EXIT 2 秒返回首页面；
- 在首页下长按 EXIT 三秒锁住屏幕，锁屏状态下按设置按键屏幕无反应，在锁屏状态下，长按 EXIT 按钮 3 秒则解除锁屏。

滚轮

- 在光标选中状态下，按滚轮可进入下一级菜单；
- 功能项设置开关功能下，光标选中按滚轮可进行开 / 关状态切换；
- 在功能项编辑状态下，按滚轮确定编辑结果，按 EXIT 保存生效并退出编辑状态；
- 在无下一级菜单情况下，光标选中后按滚轮可进入编辑状态，左右滚动进行编辑；
- 在详情页面时，若无选中功能项，此时长按滚轮两秒复位当前菜单的所有数据为默认值，系统弹窗提示“确定复位菜单所有数据？确认 / 取消”，选择 [确认] 继续复位，选择 [取消] 取消复位；
- 在菜单下，滚动滚轮选择功能项，在功能项编辑状态下，选择 / 调节参数项。

2.1.2 USB 模拟器功能

系统通过 USB Type-C 线连接到电脑，作为 HID 设备进行电脑模拟练习，当发射机与电脑连接成功后模拟器功能将会自动开启，并被电脑自动识别。

	小心	• 在系统中设置的任何功能都能在模拟器中生效，如果电脑系统中没有找到设备或者测试不正常，请重新拔插 USB 线，或者将遥控器恢复出厂设置。
---	-----------	---

2.1.3 通道个数

发射机最多能输出 12 个通道，可根据实际应用设置所需的通道个数，设置步骤参考 [6.1.7 发射机设置 - 控件设置] 内容。

2.1.4 升级版新增控件说明

本发射机升级版新增 4 个控件：VRC、VRD、KEY1、KEY2。默认控件为关闭状态，如需使用这些控件时，需先通过首页 > [发射机设置] > [控件设置] 设置控件状态为开。设置步骤参考 [6.1.7 发射机设置 - 控件设置] 内容。



微信公众号



Bilibili



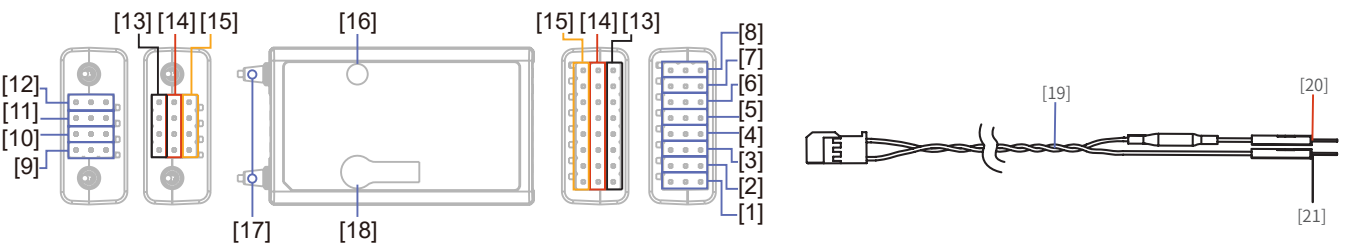
Website



Facebook

2.2 接收机概览

FS-SR8 接收机



[1]	CH1 通道接口 (PPM/PWM)	[8]	CH8 通道接口	[15]	S(信号脚)
[2]	CH2 通道接口	[9]	BIND 接口	[16]	LED 灯
[3]	CH3 通道接口	[10]	BVD/VCC 接口	[17]	天线
[4]	CH4 通道接口	[11]	SENS 接口	[18]	对码按键
[5]	CH5 通道接口	[12]	SERVO/S.BUS 接口	[19]	BVD 功能配件
[6]	CH6 通道接口	[13]	- (电源负极)	[20]	接电池正极
[7]	CH7 通道接口	[14]	+ (电源正极)	[21]	接电池负极

2.2.1 接收机状态指示灯

用于指示接收机的电源及工作状态。

- 灭：接收机电源未接通。
- 红灯常亮：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中。
- 慢速闪烁：发射机未开机或未对码，未收到发射机信号。
- 三闪一灭：接收机固件更新中。

2.2.2 接收机接口

所有接口均为 2.54 毫米的标准插针，用于连接接收机与模型的各个终端部件，使用时请依据标示注意方向。

2.3 正确使用天线

注意这是一款内置天线的发射机，请注意用正确的方式使用发射机。

 禁止	• 在使用过程中，严禁手握发射机天线部位和接收机天线，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。
 注意	• 为保证信号质量，发射机和接收机天线应尽量与地面保持垂直。操控时，请调整发射机角度，尽量使天线部位朝向模型接收机方向，接收机天线尽量伸出模型外面并与地面垂直。
 注意	• 不要拉扯接收机的天线，不要将天线和舵机连接线绑在一起，也不要将天线与金属材料靠在一起，因为这样会影响接收机的信号强度。



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。

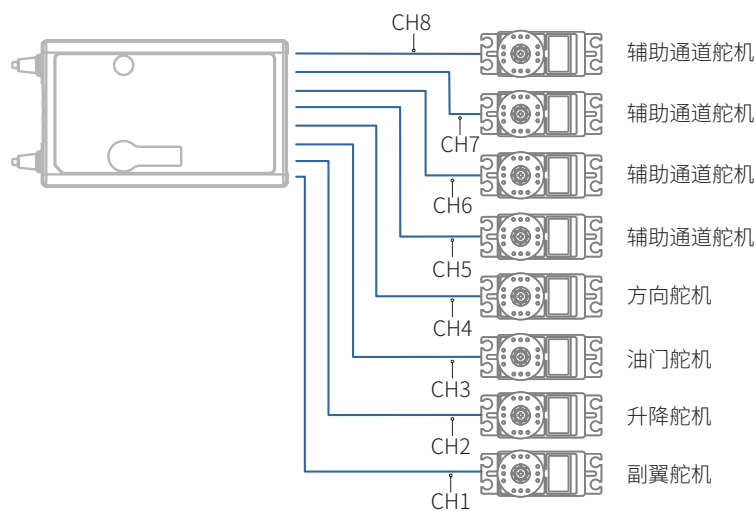
电池类型使用：AA 电池或 2S 锂电池（连接电池仓内部 JST 接口）。

请按照以下步骤安装发射机电池：

1. 打开电池仓盖。
2. 将4颗电量充足的AA 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。注意勿反接。
 - 或选择大小合适的 2S 7.4V 锂电池放入电池仓内，将电池导线接入电池导线接口（JST）。
3. 盖好电池仓盖，注意避免夹到电池导线。

3.2 接收机与舵机安装

请按照以下方法来安装接收机与舵机：



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

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产品。

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；
- 2. 长按开关按键，屏幕亮起；
- 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。

注：

- 1. 开机时，如果 SWA/SWB/SWC/SWD 开关未拨到最高位置且油门摇杆没有拨至最低位置，系统会弹出“请将 SWA/SWB/SWC/SWD 调整至最高位置，油门拨至最低位！”的提示，依照提示检查并将开关或摇杆调整到正确位置后方可正常开启发射机。
- 2. 开机后，系统会弹窗提示当前模型是否设置失控保护。若要关闭失控保护设置提示选 [取消] 或通过 [开机设置] 关闭“失控保护提示”。

4.2 LED 指示灯

此 LED 指示灯为一款多色灯，我们将为您提供多种颜色显示模式，它有红色、绿色、蓝色、黄色，青色、紫色、白色、炫彩可设，也可设置为无。同时也可设置为电量显示。同样 LED 亮度也可调整（参考发射机设置 > 系统设置 > LED 亮度）。

请按照以下步骤进行设置：

- 1. 打开发射机，按 MENU 进入功能设置菜单，选择 [发射机设置] 后按下滚轮进入发射机设置菜单；
- 2. 选择 [系统设置] 后按下滚轮进入系统设置菜单，滚动滚轮选择 [LED 颜色] 按下滚轮，此时选中的项目闪烁；
- 3. 滚动滚轮选择合适的选项后按下滚轮；
- 4. 按 EXIT 保存并退出。

4.3 对码

本发射机和接收机在出厂前已对码成功。若需使用其他的接收机，请按照如下步骤进行对码。本发射机支持双向对码与单向对码，默认双向，双向对码完成后发射机将显示接收机回传的信息。对码前需先根据实际应用场景设置 [RF 系统]、[高频标准]、[输出模式] 和 [响应速度]。

[RF 系统]：提供 ROUTINE 和 FAST 两种工作模式。[ROUTINE]：抗他机干扰性能强；[FAST]：抗本机共存性能强，同时具备低延时、低功耗特性。

[高频标准]：选择 RF 协议，可选 [单向] 或 [双向]。

[输出模式]：提供两种组合输出模式，分别是 PWM/S.BUS，PPM/i-BUS，PWM/i-BUS，PPM/S.BUS 四种输出模式，根据需要做选择即可。以 FS-ST8 发射机与 FS-SR8 接收机对码为例：

- 当 [输出模式] 设置为 PWM/S.BUS 时，CH1 等接口输出 PWM 信号，SERVO 接口输出 S.BUS 信号。
- 当 [输出模式] 设置为 PPM/i-BUS 时，CH1 接口输出 PPM 信号，其他通道接口无输出，SERVO 接口输出 i.BUS 信号。
- 当 [输出模式] 设置为 PWM/i-BUS 时，CH1 等接口输出 PWM 信号，SERVO 接口输出 i.BUS 信号。
- 当 [输出模式] 设置为 PPM/S.BUS 时，CH1 接口输出 PPM 信号，其他通道接口无输出，SERVO 接口输出 S.BU 信号。

注：无论接收机 [输出模式] 被设置为哪种类型，SENS 接口将输出 i-BUS-in 信号。

[响应速度]：根据舵机的类型设置合适的舵机频率即可。



- 设置为 50Hz 对应的是模拟舵机；设置为 333Hz 对应的是数字舵机；其他 50Hz-400Hz。

完成以上设置后，依以下步骤完成双向对码：

1. 选择 [开始]，短按滚轮，发射机即进入对码状态；
2. 按住接收机对码按键同时上电，接收机 LED 灯快闪表示进入对码状态；
 - 其他对码方式可参考 FS-SR8 接收机说明书。
3. 当接收机 LED 灯变为常亮时，表示对码成功；
4. 检查发射机、接收机是否正常工作。如需重新对码，请重复以上步骤。

注：当发射机是单向模式进入对码状态时，接收机 LED 灯变为慢闪后将发射机退出对码状态，此时接收机 LED 灯常亮，表示对码成功。

[对码设置] 1/2
对码 : 开始
输出模式 : PWM/i-Bus
响应速度 : 50Hz

[对码设置] 2/2
RF系统 : ROUTINE
高频标准 : 双向

- 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。

4.4 摇杆校准

校准功能是在发射机长时间使用后，摇杆发生了一些物理磨损导致数据偏差，此时可对所有摇杆及电位器通道输出数据和中位角度进行重新修正。

发射机在出厂前已校准完成，如需要重新校准，请按照以下步骤设置：

1. 打开发射机电源，进入 [发射机设置] > [摇杆校准]，此时 [开始] 被选中，按下滚轮，校准开始；
2. 将摇杆分别拨动至各个方向的最大和最小行程后松开；
3. 此时 [校准] 被选中按下滚轮，弹出 [校准成功] 的提示界面，校准完成。

注：如果退出时弹窗提示校准失败，则表示需要校准的控件没有拨动到最大和最小行程。重复以上步骤重新校准。

[摇杆校准]
请将摇杆保持在中心位置!

开始

[摇杆校准]
将摇杆打到最大最小行程!

校准

4.5 关机

请按照以下步骤进行关机：

1. 断开接收机电源；
2. 长按  (电源键) 关机。



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。



微信公众号



Bilibili



Website

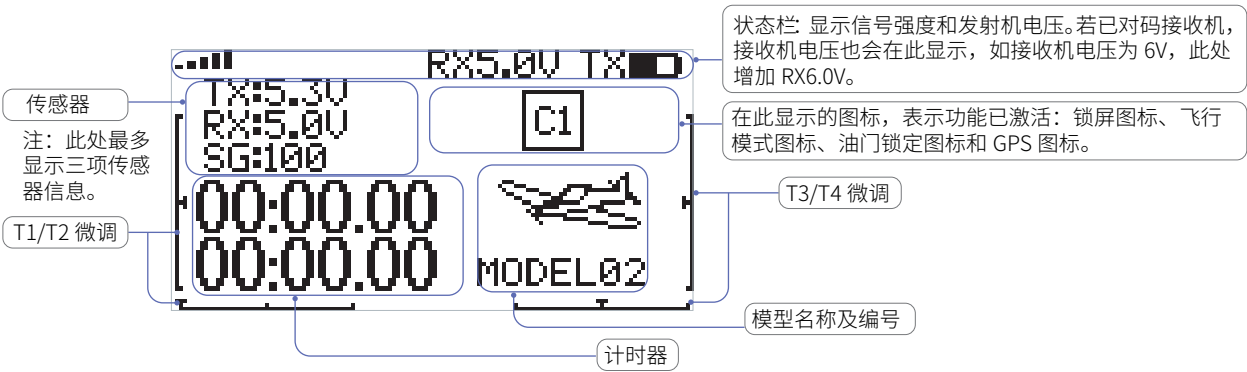


Facebook

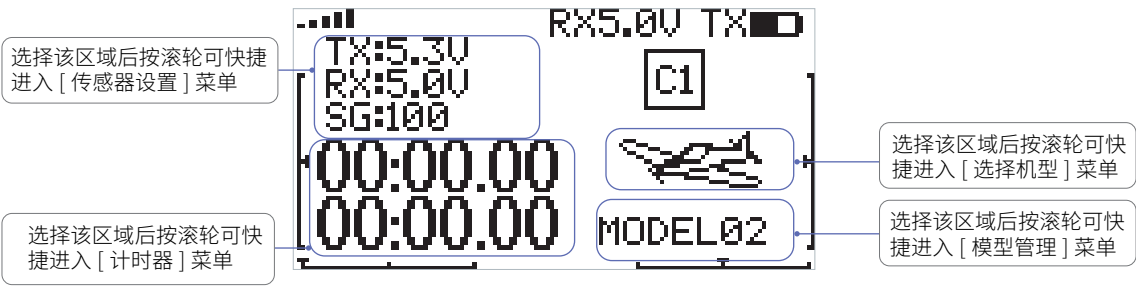
5. 系统首页

系统首页相关介绍。

首页：

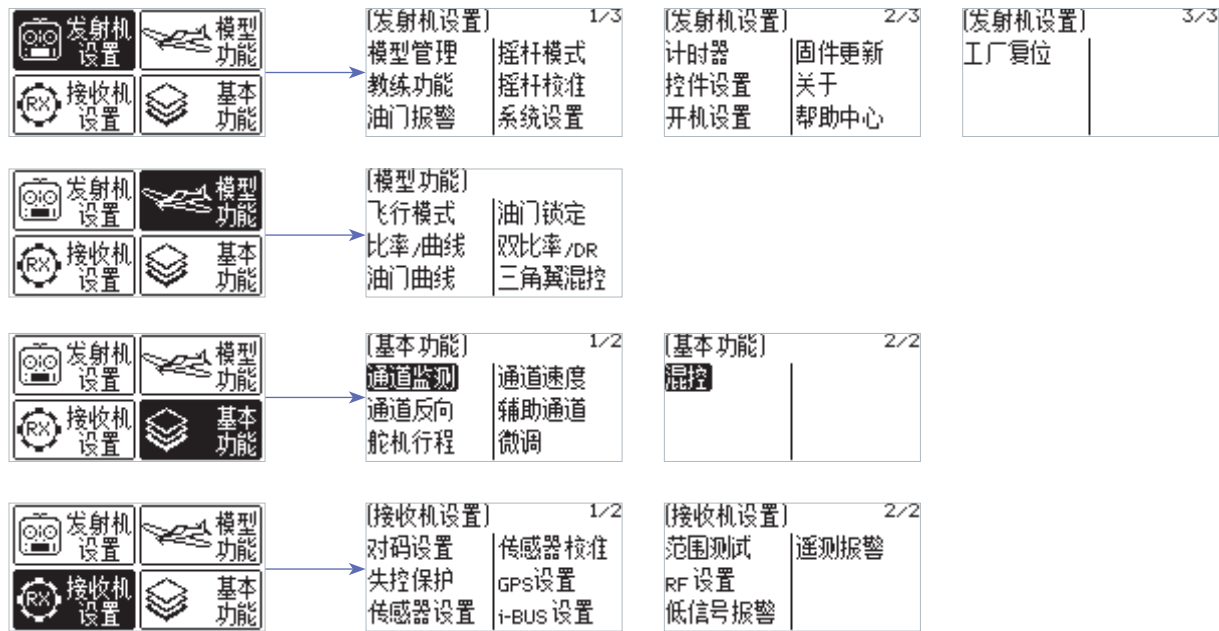


快捷进入菜单：



6. 功能菜单 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

此发射机我们对功能进行了分类，菜单共计四类，以图标来代表。分别是：[发射机设置]、[模型功能]、[接收机设置] 和 [基本功能]。分类后使得设置模型更加方便且简单。



模型功能菜单根据机型不同会有不同相对应的子菜单：

三角翼：[飞行模式]、[比率 / 曲线]、[油门曲线]、[油门锁定]、[双比率 / DR] 和 [三角翼混控]。

固定翼：[飞行模式]、[比率 / 曲线]、[油门曲线]、[油门锁定]、[双比率 / DR] 和 [V 型尾翼]。

多轴：[飞行模式]、[比率 / 曲线]、[油门曲线]、[油门锁定] 和 [双比率 / DR]。

工程车：[模式]、[比率 / 曲线]、[油门曲线]、[油门锁定]、[双比率 / DR] 和 [履带混控]。

机器人：[模式]、[比率 / 曲线]、[油门曲线]、[油门锁定]、[双比率 / DR] 和 [履带混控]。

滑翔机：[飞行模式]、[比率 / 曲线]、[油门曲线]、[油门锁定]、[双比率 / DR] 和 [V 型尾翼]。

直升机（H-1）：[飞行模式]、[比率 / 曲线]、[油门曲线]、[油门锁定]、[双比率 / DR]、[螺距曲线]、[陀螺仪 1] 和 [陀螺仪 2]。

船模：[模式]、[比率 / 曲线]、[油门曲线]、[油门锁定] 和 [双比率 / DR]。

车模：[模式]、[比率 / 曲线]、[油门曲线]、[油门锁定] 和 [双比率 / DR]。

功能设置：

在首页下按 MENU 显示功能菜单，滚动滚轮选择需要的功能类别，按下滚轮即可进入相应下一级菜单。



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.1 发射机设置 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

发射机设置提供了十三项功能菜单，它们分别是 [模型管理]、[教练功能]、[油门报警]、[摇杆模式]、[摇杆校准]、[系统设置]、[计时器]、[控件设置]、[开机设置]、[固件更新]、[关于]、[帮助中心]、和 [工厂复位]。

在首页下按下 MENU 进入功能菜单，通过滚动滚轮选择 [发射机设置] 按下滚轮，即可进入。

6.1.1 发射机设置 - 模型管理 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

对模型做全方位管理。包括模型选择、模型名称、模型组合、选择机型、模型复制、模型复位、竞赛模式七个功能项。

模型选择

发射机最多可存放 10 组模型数据，根据需要可随时调出其中的一个模型数据，并使用它。

模型名称

对选择的模型，编写与更改模型名称。

模型组合

此功能可以选择多组模型建立组合并且可预设一个开关，当模型组合包含当前模型时，此时可通过预设的开关切换模型。仅档位开关可分配，且仅设置的开关档位有效，例如，当开关档位分配为“上”时，开关向上切换模型，此时开关向下位置和中间位置无效。

选择机型

提供了共计九种不同类的机型，涵盖了市面大部份主流模型种类。

模型复制

当一个新的模型且与之前用过的模型相同或相似时，为了快速完成设定动作，可使用此功能进行复制。

模型复位

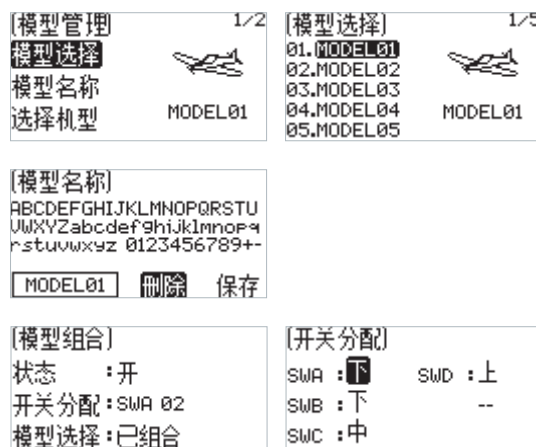
对模型的所有设定参数数据进行复位，回到工厂数据状态下。

竞赛模式

此功能用于快速关闭 [低信号报警] 和 [遥测丢失报警]，即关闭与信号相关的报警提示。建议赛前通过此功能关闭 [低信号报警] 和 [遥测丢失报警]；赛后，可根据实际使用场景判断是否需要重新开启这些报警功能。

功能设置：

1. 在模型菜单下，滚动滚轮选择需要操作项目按下滚轮，进入对应的下一级菜单；
2. 若选择 [模型选择]，此时可通过滚动滚轮选择需要使用的模型编号按下滚轮，按 EXIT 保存；
3. 若选择 [模型名称]，选择需要的字母或数字后按下滚轮即可，选择 [删除] 后按下滚轮可删除模型名称相关字符，选择 [保存] 按下滚轮可保存。最多支持 8 个字符；
4. 若选择 [模型组合]，选择 [状态]>[开]，选择 [开关分配] 按下滚轮进入设置菜单，菜单上选择控件或拨动相应的物理控件即可。



- 选择 [模型选择] 后进入下一级菜单，选择需要组合的模型，系统将弹出提示框，选择 [确定]；
- 5. 若选择 [选择机型]，选择需要的机型按下滚轮即完成；
 - 6. 若选择 [模型复制]，则根据菜单提示，选择需要复制的模型名称 ([从] 旁边功能框) 和新的模型名称 ([到] 旁边功能框) 后，选择 [复制] 按下滚轮，按 EXIT 保存；
 - 7. 若选择 [模型复位]，此时系统会弹出对话框，选择 [确认] 按下滚轮即完成。
 - 8. 若选择 [竞赛模式]，系统弹窗提示设置成功，选择 [确认] 关闭弹窗。若再次选择 [竞赛模式]，则会弹窗提示已是竞赛模式，即已经关闭相关报警；选择 [确认] 关闭弹窗。

注：本机 RF 开启情况下，当接收机未与发射机通信时，若选择 [竞赛模式]，则高频类型会自动调整为 [单向]，同时 RF 系统会切换为 [Routine]；当接收机与发射机单向通信时，若选择 [竞赛模式]，RF 系统会切换为 [Routine]。



6.1.2 发射机设置 - 教练功能 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

此功能适用于初学者，教练可在监管下对学员做出指导与训练，以避免初学者在学习过程中导致的风险。可设置教练模式或学员模式，可通过 [控制开关] 设置一个开关来控制教练功能的开或关，开关开时由教练控制飞机，开关关闭时由学员控制飞机。

例如，以教练和学员使用两台 FS-ST8 发射机教学训练为例，通过富斯教练线连接两台发射机后，教练发射机 [模式] 设置为 [教练]，并设置一个控制开关。而学员的发射机 [模式] 设置为 [学员]。

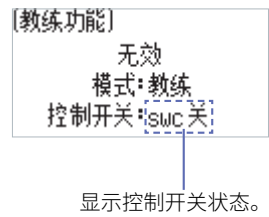
FS-ST8 也可与 FS-WTM01 无线教练模块搭配使用，适配富斯其他发射机实现教练功能，如 PL18 发射机，但需注意，与 FS-WTM01 物理连接的发射机需设置为教练机。

功能设置：

- 1. 选择 [教练功能] 按下滚轮进入设置菜单；
- 2. 设置模式，设置教练模式或学员模式；
- 3. 设置控制开关，菜单上选择控件或拨动相应的物理控件即可。

注：

- 1. 教练用发射机和学员用发射机需要用教练线连接，使用教练功能时，需先检查教练线是否连接好；
- 2. 当教练功能控制开关开启，且学员机信号输入后，教练功能才生效，否则无效。



6.1.3 发射机设置 - 油门报警

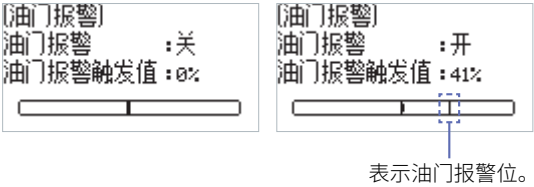
注：适用于 1.0.57 及以上版本。

此功能用于监测油门的位置。可设置报警触发值和报警开启状态，当油门摇杆经过设置位置时，系统发出“滴”声提示。

功能设置：

1. 选择 [油门报警] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 设置 [油门报警 : 关]，设置为开或关；
3. 选择 [油门报警触发值]，滚动滚轮设置合适的数值，按下滚轮即完成。

注：若已关闭报警声音（[系统设置]>[声音]/[音量]），此处设置开启了报警声音也不会提醒。



6.1.4 发射机设置 - 摇杆模式

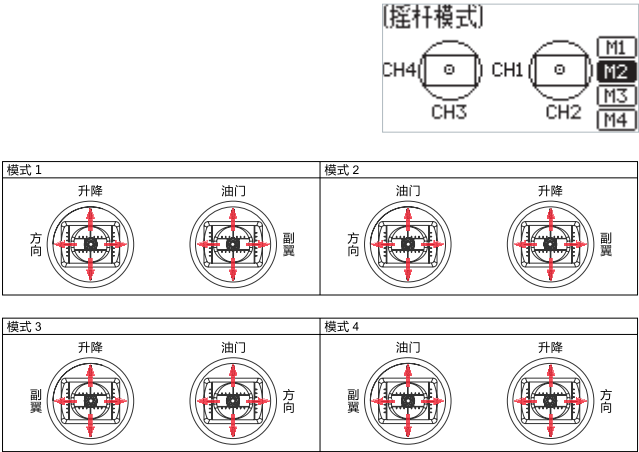
本发射机提供了四种不同的摇杆模式，可根据习惯来设定。CH1、CH2、CH3、CH4 代表副翼、升降、油门和方向。

功能设置：

1. 选择 [摇杆模式] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择需要的摇杆模式按下滚轮即完成；
3. 测试确认所有通道输出按预期正常运行。

调整完系统后，再根据需要调整结构（油门从回中到不回中需要调整，反之一样要调整，另外在油门不回中的模式下，油门位置从左边到右边时要调整，反之一样要调整，其它变化不调整。

系统默认模式 2 (M2)。模式 2/4 (M2/M4) 与模式 1/3 (M1/M3) 来回切换时，会导致油门位置交换，用户还需要拆开机器并调整摇杆位置完成模式切换，具体操作请参考 [8.3 交换摇杆说明]。四种不同的摇杆模式如右图所示。



6.1.5 发射机设置 - 系统设置

注：适用于 1.0.57 及以上版本。

是对发射机的系统进行设定，它包括声音、音量、闲置报警、振动、振动强度、电池类型、电压报警、LED 颜色、LED 亮度、LCD 亮度、对比度、背光时间和自动关机设定。

声音

设置系统和报警的声音，[系统 + 报警] 设置系统和报警同一个声音。

音量

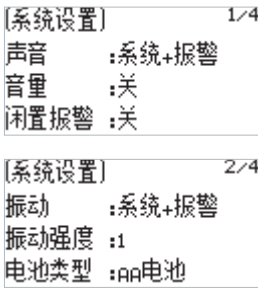
设置音量大小。

闲置报警

设置是否开启闲置报警及报警时间。

振动

设置系统和报警的振动。[系统 + 报警] 设置系统和报警同一个振动。



振动强度

设置系统和报警的振动的强度级别。

电池类型

设置电池类型。

电压报警

根据不同的电池类型设置报警电压。

LED 颜色

设置 LED 显示颜色。

LED 亮度

设置 LED 亮度值。

LCD 亮度

设置显示屏的亮度值。

对比度

设置显示屏的对比度。

背光时间

设置显示屏在无操作情况下亮屏状态持续时间。超出设定时间后显示屏会进入熄屏状态。

注：

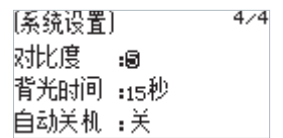
1. 时长会影响电池的运行时间，时间越长，发射机待机时长越短；
2. 若发射机进入熄屏状态，可通过操作滚轮、菜单键、退出键或电源键退出熄屏状态。

自动关机

设置是否开启或关闭自动关机功能及自动关机时间。

功能设置：

1. 选择 [系统设置] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择要设置的功能项按下滚轮，此时选项框闪烁；
3. 选择合适的功能项按下滚轮，按 EXIT 保存并退出。



6.1.6 发射机设置 - 计时器

用于在比赛中对各项时间参数进行计时使用，它分为正计时和倒计时。当然你还可以用它对一箱油或一个充满的电池进行使用时间测试确认。本发射机提供了两个计时器，可分别独立设定，以达到不同的计时功能。可设置开始，停止和复位的开关，通过开关开启，停止或复位计时器。还可设置计时报警时间，设置时间后，则系统会在这个时间结束前 10 秒发出报警提醒。计时器设置后，首面会显示此计时器。

功能设置：

1. 选择 [计时器] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 若设置 [类型]，此时选项框闪烁，选合适计时方式，若选择倒计时，则出现时间设置项，设置合适的时间后按下滚轮，按 EXIT 保存设置；
3. 设置 [开始]、[停止] 和 [复位] 开关，选择后按下滚



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

- 轮进入设置开关分配，合适的开关按下滚轮；也可设置油门触发值打开计时器，计算触发值之后油门的工作时间。
4. 若设置 [报警]，选择 [开] 后，则出现时间设置项，设置合适的时间后按下滚轮，按 EXIT 保存设置。

6.1.7 发射机设置 - 控件设置

设置哪些控件可被分配。设置后，控件可分配到一些功能上，通过此控件控制该功能的动作输出。可分配的控件包含拨档开关、拨轮（升级版）、背部按键（升级版）和旋钮。

此功能下，可通过 [油门] 设置油门模式，油门回中或不回中，若设置为回中，开机时不会报警提示油门摇杆位置。也可通过 [通道数] 设置发射机的通道个数，设置范围 8~12。

功能设置：

1. 选择 [控件设置] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择要设置的控件按下滚轮，此时选项框闪烁；
3. 选择合适的功能项按下滚轮，按 EXIT 保存并退出；
4. 测试确认所有通道输出按预期正常运行。

注：将三档开关作为两档使用，可通过该功能设置；若更换了实体开关，可通过该功能设置为对应开关类型。

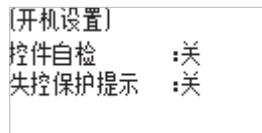


6.1.8 发射机设置 - 开机设置

设置开启或关闭开机控件自检提示功能和开机失控保护提示功能。

功能设置：

1. 选择 [开机设置] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择 [控件自检] 按下滚轮设置开或关；
3. 选择 [失控保护提示] 按下滚轮设置开或关，按 EXIT 保存并退出。



6.1.9 发射机设置 - 固件更新

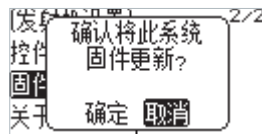
用于更新固件。更新时需通过此功能将发射机进入更新状态。

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. 通过 USB Type-C 线连接发射机与电脑；打开升级软件，确保电脑已识别到系统。
3. 在发射机上选择 [固件更新] 并在弹出确认框中选择 [确认] 后，发射机进入更新状态；电脑端，点击 [Update] 即开始更新。

注：

1. 更新时请确保发射机有充足电量；更新时，发射机所有功能都将暂停，为避免模型失控，在发射机进入更新状态前，请先关闭接收机电源；
2. 固件更新过程中，请勿断开 USB Type-C 线。否则发射机可能出现故障；
3. 也可通过富斯遥控管家软件完成固件升级。



6.1.10 发射机设置 - 关于

用于显示系统固件信息。

功能设置：

选择 [关于] 按下滚轮进入下一级菜单，查看相关信息。

6.1.11 发射机设置 - 帮助中心

扫二维码查看说明书相关信息。

功能设置：

选择 [帮助中心] 按下滚轮进入下一级菜单，扫二维码查看相关信息。

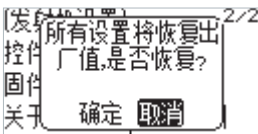


6.1.12 发射机设置 - 工厂复位

当在使用发射机过程中发现很多参数调整出现问题，可通过 [工厂复位] 功能对整个发射机进行系统复位。当前模型数据全部复位，其它模型除模型功能和模型类型和名称外全部复位。

功能设置：

1. 选择 [工厂复位] 按下滚轮后系统将弹出对话框；
2. 选择 [确定] 即完成。



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.2 模型功能 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

用于设置模型的相关功能，不同模型对应的功能会有所不同。总共包含 [飞行模式（模式）]、[比率 / 曲线]、[油门曲线]、[油门锁定]、[双比率 / DR]、[V 型尾翼]、[三角翼混控]、[履带混控]、[螺距曲线]、[陀螺仪 1] 和 [陀螺仪 2]。

功能设置：

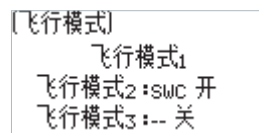
在首页下按 MENU 进入功能菜单，通过滚动滚轮选择 [模型功能] 按下滚轮，即可进入。

6.2.1 模型功能 - 飞行模式 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

对于一些高阶用户，在同一模型的玩法中会出现几种不同要求，例如有人把模型飞机起飞设定成一种模式，把通道动作加大以应对起飞过程中各种不确定因素；正常飞行过程又设定成另外一种模式。如果飞 F3A，需把各动作调小，调柔顺，以便做出更精准的动作。可分配一个开关切换模式。本机支持三个模式，优先级为飞行模式 1 < 飞行模式 2 < 飞行模式 3。

功能设置：

1. 选择 [飞行模式] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择要设置的功能项按下滚轮进入下一级菜单，分配一个开关切换模式。

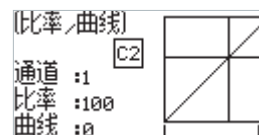


6.2.2 模型功能 - 比率 / 曲线 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

此功能可分为两个参数来理解，首先比率调整可以在不同状态下快速调整设定某些通道的输出值，它对两端都做对称处理，可在不同状态下对输出值做不同设定，以达到最佳的操控效果。比率功能可用于设置 1, 2 和 4 通道。输出数据可 0-100% 调整。其次是曲线，它针对不同的飞行效果要求来设定的。例如，在做 F3C 时，我们要求对飞行动作做细腻光滑操作，此时可把曲线数据从 0 往 100% 调整，数据越大中位灵敏度降低操控越细腻，反之（0 到 -100%）中位灵敏度升高操控动作越粗扩，此设定可用于一些花式 3D 玩法。

功能设置：

1. 选择 [比率 / 曲线] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择 [通道] 按下滚轮，此时选项框闪烁，选择合适的通道按下滚轮；
3. 选择 [比率] 按下滚轮，此时选项框闪烁，滚动滚轮设置合适的数值后按下滚轮；
4. 选择 [曲线] 按下滚轮，此时选项框闪烁，滚动滚轮设置合适的数值后按下滚轮；按 EXIT 保存并退出。



6.2.3 模型功能 - 油门曲线 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

是专门针对油门通道的一个功能，以达到油门输出与马达或发动机形成完美匹配。它可以在不同飞行状态中单独设定，整个行程有 7 个动态调整点，完全开放，可自由设定，以实现油门的最佳控制效果。

功能设置：

1. 选择 [油门曲线] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择要设置的点按下滚轮，此时选项框闪烁，设置合适的数值后按下滚轮，按 EXIT 保存并退出。



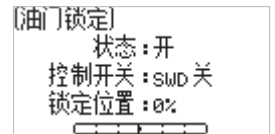
6.2.4 模型功能 - 油门锁定

注：适用于 1.0.57 及以上版本。

这是一个常用功能，用于调机及修整，又或者起飞前与降落过程中用到的一个功能，可以在油门通道输出完全锁定不动的前提下保持其它通道的正常输出，以获得一个安全的工作状态。可设置功能是否开启，是否设置状态开关以及设置锁定位置。

功能设置：

1. 选择 [油门锁定] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择 [状态] 按下滚轮设置开或关；
3. 选择 [控制开关] 按下滚轮进入设置菜单，菜单上选择控件或拨动相应的物理控件即可；
4. 选择 [锁定位置] 按下滚轮，此时选项框闪烁，设置合适的数值后按下滚轮，按 EXIT 保存并退出。



6.2.5 模型功能 - 双比率 /DR

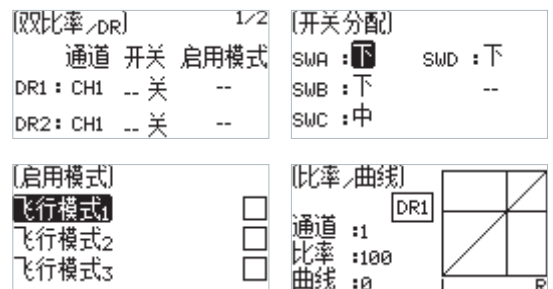
注：适用于 1.0.57 及以上版本。

设置开启双比率的功能和开关以及生效模式。发射机支持 4 组双比率设置。当 2 组及以上双比率设置为同一通道且均开启时，排在后面的优先级更高。

开启此功能后，将在对应界面显示双比率图标。

功能设置：

1. 选择 [双比率 /DR] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择 [通道] 按下滚轮，设置想要的通道；
3. 选择 [开关] 按下滚轮进入设置菜单，菜单上选择控件或拨动相应的物理控件即可；
4. 选择 [启用模式] 按下滚轮进入模式设置界面，选择要启用的模式，按 EXIT 保存并退出。

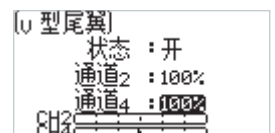


6.2.6 模型功能 -V 型尾翼

此功能是针对一些特定的飞机模型而设定的，例如一些带 V 型尾翼的固定翼飞机等，可对两个通道做同向和反向的混合控制。

功能设置：

1. 选择 [V 型尾翼] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择 [状态] 按下滚轮，设为开或关；
3. 选择 [通道] 按下滚轮，设置合适的数值后按下滚轮，按 EXIT 保存并退出；
4. 测试确认通道输出按预期正常运行。



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.2.7 模型功能 - 三角翼混控

此功能是针对一些特定的飞机模型而设定的，如三角翼飞机只有两个副翼，但又要做升降舵用，此时可用三角翼混控功能。

功能设置：

- 1. 选择 [三角翼混控] 按下滚轮进入设置菜单；
- 2. 选择 [状态] 按下滚轮，设为开或关；
- 3. 选择 [通道] 按下滚轮，设置合适的数值后按下滚轮，按 EXIT 保存并退出；
- 4. 测试确认通道输出按预期正常运行。



6.2.8 模型功能 - 履带混控

此功能是针对一些特定的模型而设定的，如坦克模型，挖掘机模型，它的两个履带驱动即可以同向驱动也可以反向驱动，此时可用履带混控功能。

默认分配 CH1 和 CH2 通道。可通过 [基本功能]>[辅助通道] 功能分配 CH1 和 CH2 通道的控件，如旋钮 VRA 和 VRB，或拨轮 VRC 和 VRD（升级版）。操纵 CH1 控件实现反向运动和差动转向，即左或右转弯；操纵 CH2 控件实现同向运动，即前进或后退。

功能设置：

- 1. 选择 [履带混控] 按下滚轮进入设置菜单；
- 2. 选择 [状态] 按下滚轮，设为开或关；
- 3. 选择要设置的功能项按下滚轮，设置合适的数值后按下滚轮，按 EXIT 保存并退出；
- 4. 测试确认通道输出按预期正常运行。

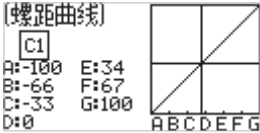


6.2.9 模型功能 - 螺距曲线 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

此功能是针对一些特定的模型而设定的，如直升机模型。
调整直升机的螺距运动曲线，与油门输出相配合以达到直升机最佳飞行状态。

功能设置：

- 1. 选择 [螺距曲线] 按下滚轮进入设置菜单；
- 2. 选择要设置的点按下滚轮，此时选项框闪烁，设置合适的数值后按下滚轮，按 EXIT 保存并退出。



6.2.10 模型功能 - 陀螺仪 1 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

设置陀螺仪输出值。

状态 设置开启或关闭陀螺仪。

通道 可分配输出陀螺仪信号通道，可分配 CH5 或 CH7 ~ CH12，默认 CH5，设置后，显示在界面下方。

控件 设置控制陀螺通道的控件。

中位 控件的中位值，设置范围：-100%~+100%，默认 0%。

范围 设置具体控件后出现此功能项。控件可调的范围，可调范围：0% ~ 100%，默认为 20%。

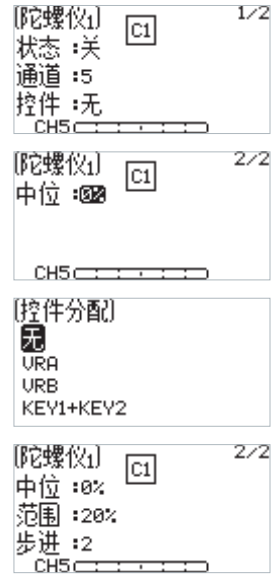
步进 若控件选择为 [KEY1+KEY2] 时，出现步进功能项，可设置步进值。设置范围：1 ~ 100，默认 2。

注：

1. 默认按 KEY1 为减少数值、KEY2 为增加数值，可通过 [通道反向] 功能调整设置，即反向后，KEY1 为增加数值、KEY2 为减少数值；
2. 陀螺仪 1 和陀螺仪 2 通道不可复选；
3. 当陀螺仪功能开启时，该功能已分配的通道，若辅助通道功能下将此通道再分配，则辅助通道功能下的设置将无效。

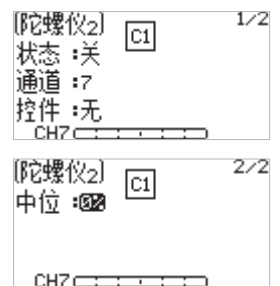
功能设置：

1. 选择 [陀螺仪] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择 [状态] 按下滚轮，设为开或关；
3. 选择 [通道] 按下滚轮，设置合适的通道后按下滚轮；
4. 按同样方法设置 [控件]，[中位]，[范围] 及 [步进] 后，按 EXIT 保存并退出。



6.2.11 模型功能 - 陀螺仪 2 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

功能设置同陀螺仪 1，只陀螺仪 1 与陀螺仪 2 的输出通道须为不同通道。



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.3 基本功能

用于模型基本功能的调整与设定，也是常用的一些菜单功能，分别是 [通道监测]、[通道反向]、[舵机行程]、[通道速度]、[辅助通道]、[微调] 和 [混控]。

功能设置：

在首页下按 MENU 进入功能菜单，通过滚动滚轮选择 [基本功能] 按下滚轮，即可进入。

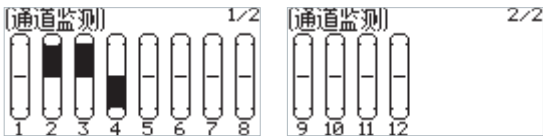
6.3.1 基本功能 - 通道监测

动态实时显示发射机所有通道的输出值。以便我们能看到所有通道当前的输出情况，方便对输出的模型功能做出正确判断。

功能设置：

选择 [通道监测] 按下滚轮进入监测菜单。

注：在此界面上还有一个隐藏功能：通道测试。在此界面下长按滚轮，系统弹出“确认进入通道测试”提示菜单，选择 [确认] 后即进入。所有通道都将按一个方向进行输出。以方便检测对应通道是否正常，此功能也可用于距离测试时使用。



 **危险**

当发射机与模型引擎连接或引擎启动状态下，不要使用通道检测功能，以免出现意外。

6.3.2 基本功能 - 通道反向

将一个通道或多个通道输出数据反向处理，此项功能在调试模型中使用。

模型在设计时可能使用不同的标准，当您组装及调试模型时，发现操作模型与要求的方向相反，如想打右方向时模型往左走，此时发射机的输出信号方向需要调整。此功能用于调整各通道输出信号的动作方向。

功能设置：

1. 选择 [通道反向] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择要设置的通道按下滚轮，设置正向或反向，按 EXIT 保存并退出；
3. 测试确保所有舵机或马达动作方向与实际预想方向一致。



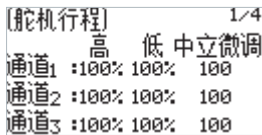
6.3.3 基本功能 - 舵机行程（包含中立微调）

调整舵机输出的行程量，在调试模型过程中使用此功能。可分别设置各通道高低行程值以及中立微调值。

因模型在设计时存在结构的尺寸变化及规范不统一及每个操作者的习惯动作大小不同，此功能便可用于设置各通道所需要的行程量进行相应结构匹配调整，以达到最佳与之匹配的操控效果。如在操作时，希望转弯动作不要过大，可将方向通道的高低端值调小一些。这样转弯动作相应小了，不容易出现摆尾现象。

功能设置：

1. 选择 [舵机行程] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择要设置的功能项按下滚轮，设置合适的数值后按下滚轮，按 EXIT 保存并退出。

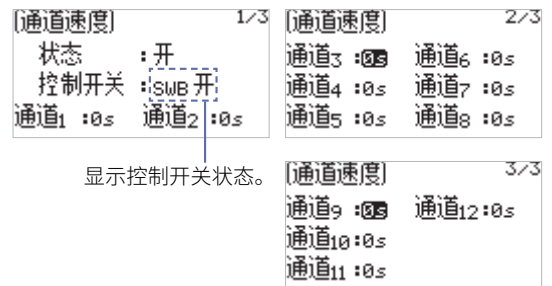


6.3.4 基本功能 - 通道速度 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

此功能可针对模型对某些通道输出速度做出相应的调整，如在开启收轮架时，希望它是缓慢开启的，此时把相应通道的输出速度调慢即可实现。

功能设置：

1. 选择 [通道速度] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择 [状态] 按下滚轮，设为开或关；
3. 设置控制开关，菜单上选择控件或拨动相应的物理控件；
4. 设置各通道速度值，按 EXIT 保存并退出。



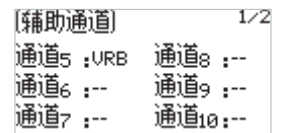
显示控制开关状态。

6.3.5 基本功能 - 辅助通道 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

对于一些功能复杂的模型，本发射机提供了多达 12 个通道的输出，其中有 8 个是辅助通道，可对一个模型上的多个功能用不同方式进行最有效控制。辅助通道功能用于设置通道 5 到通道 12 的控件设定，对通道进行针对性的分配控件，以便操作。

功能设置：

1. 选择 [辅助通道] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择要设置的辅助通道按下滚轮即进入开关分配菜单，
3. 设置控制开关，菜单上选择控件即完成。

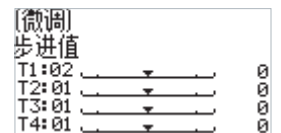


6.3.6 基本功能 - 微调

用于设置调整各微调旋钮的步进值。

功能设置：

1. 选择 [微调] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择要设置的微调旋钮按下滚轮，此时选项框闪烁；
3. 选择合适数值后按下滚轮，按 EXIT 保存并退出。



6.3.7 基本功能 - 混控 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

混控是对一些模型需要两个通道联动作用时来启用的，比如在给飞机加大油门时，给一些方向舵的补偿，让飞机在加油门的时候不会抬头。这台发射机最多提供了 8 组混控。

状态

设置是否开启此组混控。

控制开关

设置此组混控的控制开关。

主

即混控通道，表示当前混控关系中的控制角色。



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

从

即被混控通道，表示当前混控关系中的被控制角色。

正向

设置混控通道高端对被混控通道的影响范围，调节范围在 -100% 到 100% 之间；若高端混控设置到 50%，当混控通道移动到 100% 时，被混控通道同时移动到 50%。

反向

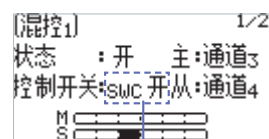
表示混控通道低端对被混控通道的影响范围，调节范围在 -100% 到 100% 之间；若低端混控设置到 50%，当混控通道移动到 -100% 时，被混控通道同时移动到 -50%。

偏移

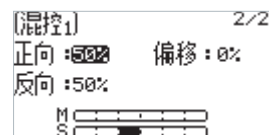
设置被混控通道的偏移量。

功能设置：

1. 选择 [混控] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 设置 [状态 : 开]，设置为开或关；
3. 设置控制开关，菜单上选择控件或拨动相应的物理控件即可；
4. 设置 [主] 或 [反]，选合适的通道按下滚轮即可；
5. 设置 [正向]、[反向] 或 [偏移]，选择合适数值后按下滚轮即完成。
6. 按 EXIT 保存并退出。



显示控制开关状态。



6.4 接收机设置 - 本机 RF(开) 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

接收机设置提供了多项功能设置菜单，全方位对接收系统进行设置。它们分别是：[对码设置]、[失控保护]、[传感器设置]、[传感器校准]、[GPS 设置]、[i-BUS 设置]、[范围测试]、[RF 设置]、[低信号报警] 和 [遥测报警]。

功能设置：

在首页下按 MENU 进入功能菜单，通过滚动滚轮选择 [接收机设置] 按下滚轮，即可进入。

6.4.1 接收机设置 - 对码设置

具体的对码操作指引，请参照 [4.3 对码]。

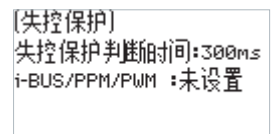
6.4.2 接收机设置 - 失控保护 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

当接收机无法正常收到发射机的信号时，接收机按设置好的失控保护值进行通道输出以保护模型和操作人员的安全。

可设置失控保护判断时间，设置范围为 250ms~1000ms。其中，滑翔机、直升机、三角翼、固定翼、多轴失控保护判断时间默认 700ms；工程车、船模、车模、机器人失控保护判断时间默认 300ms。

功能设置：

1. 通过首页 > MENU > [接收机设置] 选择 [失控保护]，短按滚轮进入失控保护界面；
2. 选择 [失控保护判断时间] 按下滚轮，此时选项框闪烁，滚动滚轮设置合适的数值后按下滚轮。



对于 i-BUS/PPM/PWM 信号，FS-ST8 系统失控保护设置了三项目功能项可选：[未设置]、[无输出] 和 [有输出]。

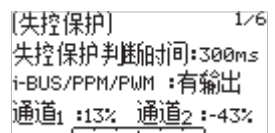
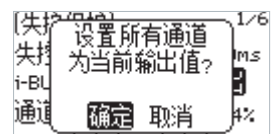
[未设置] 表示未设置失控保护值，失控后无信号输出；

[无输出] i-BUS/PPM/PWM 通道接口为无输出状态；

[有输出] i-BUS/PPM/PWM 通道接口输出设置的固定值。即通道 1~12 分别设置一个失控保护的固定值，默认为读取当前通道的输出值。

功能设置：

1. 通过首页 > MENU > [接收机设置] 选择 [失控保护]，短按滚轮进入失控保护界面；
2. 设置所有通道失控保护值；
 - 选择 [有输出]，短按滚轮，系统弹出提示界面；
 - 然后将所有通道所对应的控件拨到需要的位置并保持；
 - 选择 [确定]，短按滚轮，所有通道失控保护设置完成。
3. 若需要继续设置单独通道失控保护值；
 - 选择要设置的通道，短按滚轮；
 - 选择合适的数值或将对应的控件拨到需要的位置并保持，短按 EXIT 按键，即保存设置。



注：

1. 因为 S.BUS 信号包含失控标志位，所以接收机可通过失控标志位将“失控状态”信息传递到后续设备，而无需通过 [无输出] 状态传递（后续设备通过解析失



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

控标志位信息做出相应地应对即可) ；

- 2. 对于无失控标志位的信号 PWM/PPM/i-BUS，支持设置失控时信号 [无输出]，通过 [无输出] 状态将“失控状态”信息传递给后续设备；
- 3. 测试失控保护时，请卸下螺旋桨进行测试，防止发生其他意外情况。

6.4.3 接收机设置 - 传感器设置

传感器是针对双向通讯的功能，可通过接收机回传一些信息。可设置此传感器是否在首页显示。提供了七个基本数据的信息反馈，它们分别是：TX 电压、RX 电压、BVD 电压、信号强度、噪声（NOISE）、噪音比（SNR）和 RSSI。

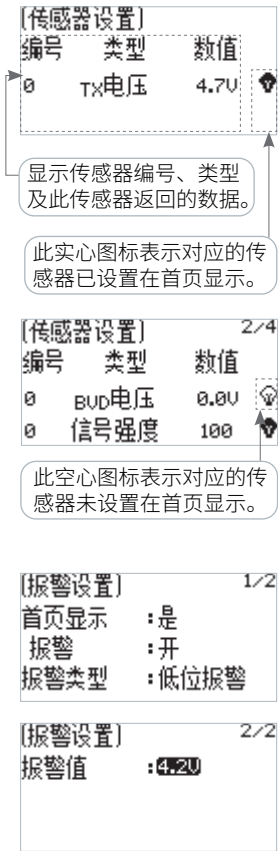
- 注：
- 1. BVD 电压：它可以检测一个外部电源，推荐此功能用来做电池电压的监测。可通过设置 [低位报警] 或 [高位报警] 并设置相应的报警值，实现报警功能。
 - 2. BVD 电压检测范围为 0~70V。
 - 3. 传感器编号 0 为发射机或接收机内部电压、信号强度指示、RSSI、噪音、信噪比；编号 1 为与接收机连接的第 1 个外部传感器，依此类推，接收机最多可连接 15 个传感器。支持 i-BUS 系列传感器：FS-CAT01（高度）、FS-CPD01（速度 / 磁感）、FS-CPD02（速度 / 光感）、FS-CVT01（电压）、FS-CTM01（温度）与 FS-CGPS01（GPS）。

功能设置：

- 1. 将传感器连接至接收机 SENS 接口；在发射机端，选择 [传感器设置] 按下滚轮进入设置菜单；
- 2. 选择要设置的功能项，如 TX 电压，按下滚轮进入下一级菜单，可设置是否在首页显示；可设置报警功能：设置低位报警或高位报警，并分别设置报警值，按 EXIT 保存并退出。

各类型传感器在菜单界面与主页的显示如下表所示：

传感器	首页缩写	对应的高频信息			
		内置高频	FRM303	CRSF2	PPM/S.BUS/CRSF
TX 电压	TX	✓	✓	✓	✓
RX 电压	RX	✓	✓		
信号强度	ST	✓	✓		
BVD 电压	BV	✓	✓		
RSSI	RS	✓	✓	✓	
SNR	SN	✓	✓		
NOISE	NO	✓	✓		
外部电压	EV	✓	✓		
温度	TM	✓	✓		
高度	AT	✓	✓		
转速	RV	✓	✓		
GPS 高度	GA	✓	✓		
地面距离	DS	✓	✓		
地面速度	VG	✓	✓		
RF 电压	RV		✓		
RF 温度	RT		✓		
飞控电压	FV			✓	
飞控电流	FC			✓	
电池容量	BC			✓	

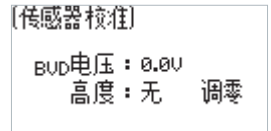


6.4.4 接收机设置 - 传感器校准

此功能是 FLYSKY 提供的一个特别功能。通过设定，可以对一些需要校准的外部传感器的参数做修正，以准确显示传感数据。例如，外部电压传感器（BVD），校准后，显示的数据会更接近真实值。

功能设置：

1. 选择 [传感器校准] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择要设置的功能项按下滚轮，此时选项框闪烁；
3. 滚动滚轮设置合适的数值后按下滚轮，按 EXIT 保存并退出。



6.4.5 接收机设置 - GPS 设置

此功能需配合 FLYSKY 的 GPS 传感器 FS-CGPS01 使用。可在发射机端查看 GPS 收到的相关信息。可对 GPS 校准，选择时区以及重置起点。

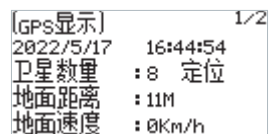
GPS 显示

GPS 定位成功时，可以查看各项相关信息，如是否定位、卫星数量、地面距离、地面速度、高度、方向、经度和纬度信息。



GPS 校准

可对 GPS 高度数据进行校准。



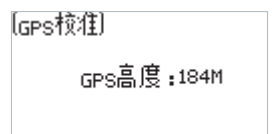
时区选择

设置合适的时区。设置后在 GPS 显示界面可查看日期和时间。



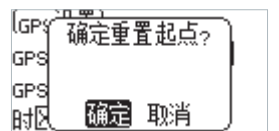
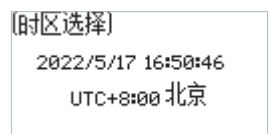
重置起点

距离不准确时，可对起点进行重置。



功能设置：

1. 选择 [GPS 设置] 按下滚轮进入显示菜单；
2. 若选择 [GPS 显示] 按下滚轮，即显示相关信息；
3. 若选择 [GPS 校准] 按下滚轮，即进入校准菜单，选择 [校准] 按下滚轮即开始校准；
4. 若选择 [重置起点] 按下滚轮，系统会弹重置提示菜单，选择 [确认] 按下滚轮即即完成。



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

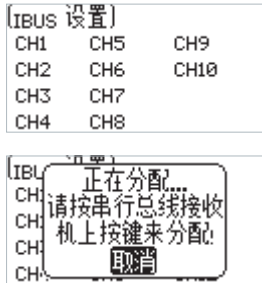
6.4.6 接收机设置 - i-BUS 设置

是 FLYSKY 提供的独有的一个强大的串口通信协议系统，它可通过设置输出到任一个通道，适配带有 i-BUS 接口的接收机及相对应的配件，如 FS-CEV04 串行总线接收机。仅 [对码设置] 中的 [输出模式] 选择 i-BUS 时才显示此功能。

功能设置：

- 1. 确保 FS-ST8 发射机与 FS-SR8 接收机正常通信。将串行总线接收机 FS-CEV04 连接至接收机的 SERVO 接口；
- 2. 发射机端选择 [i-BUS 设置] 按下滚轮进入设置菜单；
- 3. 选择要设置的通道按下滚轮，系统会弹出提示菜单，“正在分配 ...，请按串行总线接收机上按键来分配！”，若选错通道，选择 [取消] 按下滚轮取消；
- 4. 如将选择的通道输出到串行总线接收机的 C1 通道，则使用较细的工具按串行总线接收机上 C1 通道对应的按键 K1，分配成功，系统会在提示“分配成功”后自动退出。

注 i-BUS 接收机模块的负载过重，请为其单独供电，防止电流过大烧坏线材。



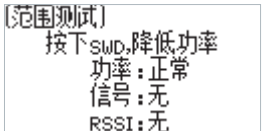
6.4.7 接收机设置 - 范围测试

此功能用于测试发射机与接收机之间的无线通信是否正常。

由于发射机与接收机实际遥控距离较远，实际情况下，难以将发射机与接收机拉开至几百米的距离验证高频是否正常。使用此功能理论上遥控距离将降低至 30-40 米。因此功能打开时，可在近距离测试发射机与接收机是否正常，节省测试时间。

功能设置：

- 1. 确认发射机和接收机已对码；
- 2. 进入 [控制范围测试] 菜单，拉下 SWD 按键；
- 3. 一个人手持模型站在原地，另一个人手持发射机逐渐远离至 30-40 米处，以此距离为半径围绕模型走动；
- 4. 请保持发射机天线无遮挡，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；
- 5. 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。



6.4.8 接收机设置 - RF 设置

这是一个拓展功能选项，此设置是在需要外挂高频模块时才用。外置 RF 可设置为 [无]、[PPM 正]、[PPM 负]、[S.BUS]、[FRM303]、[CRSF] 或 [CRSF2] 适配不同协议的外置高频头。当外置 RF 设置了 CRSF2 或 FRM303 后，本机 RF 关闭。

若设置为 [FRM303]，则支持 FRM303 高频头，可在发射机端设置如下功能：[对码设置]、[接口协议设置]、[失控保护]、[GPS 设置]、[RF 设置]、[关于接收机]、[PWM 频率]、[信号强度] 和 [传感器设置]。具体设置请查看 [6.5 接收机设置 - 外置 RF (FRM303)]。

若设置为 [CRSF]，则支持 CRSF 高频头。

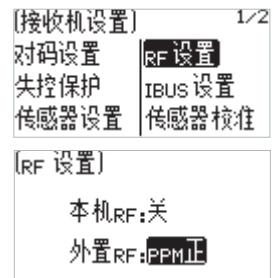
若设置为 [CRSF2]，则支持 CRSF 2 高频头及对码的接收机回传 RSSI。若接收机连接了飞控，则可回传飞控电压、飞控电流及电池容量信息。



功能设置：

1. 选择 [RF 设置] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择要设置的功能项按下滚轮，此时选项框闪烁；
3. 选择合适的功能项按下滚轮，按 EXIT 保存并退出。

注：当外置 RF 设置为 FRM303，FRM303 高频头输入信号需设置为开源协议，设置方法：上推 FRM303 五向按键的上键上电且上推时间 $\geq 3S$ 且 $< 9S$ 时，进入输入信号设置状态，此时蓝色指示灯亮起；上推上键或下推下键切换输入信号，当 LED 灯状态为 4 闪 1 灭即为适配的协议，长按中键 3S 保存设置，左推左键退出信号设置状态。



6.4.9 接收机设置 - 低信号报警 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

用于设置发射机与接收机双向通信时信号强度的报警功能。

可以设置具体的报警信号范围值，以及设置重复报警的时间间隔；同时可以开启或关闭报警声音和振动。

设置低信号报警功能后，当接收机信号强度低于设置值时，发射机按设置方式发出低信号报警。

功能设置：

1. 选择 [低信号报警] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择 [状态] 按下滚轮，设置开或关；
3. 选择 [范围] 按下滚轮，此时选项框闪烁，滚动滚轮设置合适的数值后按下滚轮；
4. 选择 [重复] 按下滚轮，此时选项框闪烁，滚动滚轮设置合适的数值后按下滚轮；
5. 选择 [声音] 按下滚轮，设置开或关；
6. 选择 [振动] 按下滚轮，设置开或关。

注：若已关闭报警声音（[系统设置]>[声音]/[音量]），此处设置开启了报警声音也不会提醒。



6.4.10 接收机设置 - 遥测丢失报警 注：适用于 1.0.57 及以上版本。

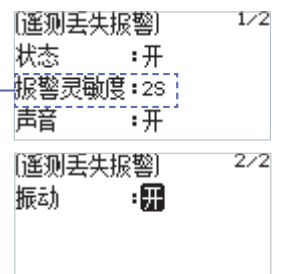
用于设置发射机与接收机双向通信时接收机遥测丢失的报警功能。

可以设置触发报警时间，是否开启或关闭报警声音和振动。

功能设置：

1. 选择 [遥测丢失报警] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择 [状态] 按下滚轮，设置开或关；
3. 选择 [报警灵敏度] 按下滚轮，此时选项框闪烁，滚动滚轮设置合适的触发报警时间；
4. 选择 [声音] 按下滚轮，设置开或关；
5. 选择 [振动] 按下滚轮，设置开或关。

注：若已关闭报警声音（[系统设置]>[声音]/[音量]），此处设置开启了报警声音也不会提醒。



用于指示遥测丢失多长时间后启动报警。注意在设置灵敏度时间内断开又连不会触发报警。



微信公众号



Bilibili



Website

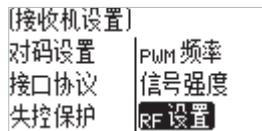


Facebook

6.5 接收机设置 - 外置 RF (FRM303)

当外置 RF 设置为 FRM303 时，对接收系统的设置包括：[对码设置]、[接口协议]、[失控保护]、[PWM 频率]、[信号强度]、[传感器设置]、[关于接收机] 和 [RF 设置]。

请注意使用 FRM303 高频头时，需搭配 FGPZ03 高频转接座才能与 FS-ST8 发射机建立连接。



功能设置：

在首页下按 MENU 进入功能菜单，通过滚动滚轮选择 [接收机设置] 按下滚轮，即可进入。

6.5.1 接收机设置 - 对码设置

FRM303 高频头与 FS-ST8 发射机建立连接后，可与富斯三代接收机（经典版与增强版）进行对码。

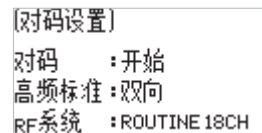
若对码经典版接收机，RF 系统可选择 [CLASSIC 18CH] 或 [C-FAST 10CH]；若对码增强版接收机，RF 系统可选择 [ROUTINE 18CH]、[FAST 8CH] 或 [LORA 12CH]。

[CLASSIC 18CH]：对码经典版接收机，提供 18 通道通信；[C-FAST 10CH]：对码经典版接收机，提供 10 通道通信，延迟效果优于 CLASSIC 18CH；[ROUTINE 18CH]：对码增强版接收机，通信距离适中，提供 18 通道通信；[LORA 12CH]：对码增强版接收机，超强抗干扰，通信距离适中，提供 12 通道通信；[FAST 8CH]：对码增强版接收机，通信速度快，但通信距离较近，提供 8 通道通信。

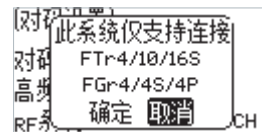
可根据实际应用场景设置高频标准为 [单向] 或 [双向]。

功能设置：

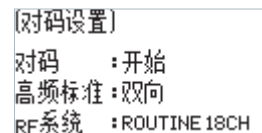
1. 选择 [对码设置] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择 [高频标准] 按下滚轮，设置单向或双向；
3. 选择 [RF 系统] 按下滚轮，设置合适的功能项，按 EXIT 保存并退出。



经典版接收机提示界面：



增强版接收机提示界面：



6.5.2 接收机设置 - 接口协议

设置接收机接口输出的信号类型。此界面左侧显示可设置的接口，右侧显示可设置的协议项。

对于增强版接收机：未连接接收机时，默认显示 4 个 Newport 接口可设置；连接后，则显示此接收机可设置的 Newport 接口。Newport 接口可设置的输出的信号类型为 PWM、PPM、S.BUS、i-BUS-IN 或 i-BUS-OUT。

对于经典版接收机：未连接接收机时，默认显示 i-BUS 和 CH1；连接后，则显示此接收机可设置的接口。

功能设置：

- 1. 选择 [接口协议] 按下滚轮进入设置菜单；
- 2. 选择要设置的接口按下滚轮，设置合适的输出信号类型；
- 3. 按 EXIT 保存并退出。

注：

- 1. 不管是经典版接收机还是增强版接收机，单向通信时，不支持设置 i-BUS-IN；
- 2. 在多个 New port 中只能被选择一次的信号类型：PPM、S.BUS、i-BUS-IN、i-BUS-OUT。如若 NPA 选择了 i-BUS-OUT，则 NPD/NPC/NPB 均不可再选择 i-BUS-OUT；
- 3. 若接口协议设置为 i-BUS-IN，可用于连接 i-BUS 传感器设备；
- 4. 若接口协议设置为 i-BUS-OUT，支持 i-BUS/S.BUS 信号输出，可连接 FS-CEV04 串行总线接收机；
- 5. 增强版接收机 Newport 接口缩写为 NPA, NPB, NPC 和 NPD，最多支持 4 个 Newport 接口。

增强版接收机界面：

[接口协议]	
FGr8B	
NPA	:PWM
NPB	:PWM
NPC	:PWM
NPD	:SBUS

经典版接收机界面：

[接口协议]	
FTr10	
I-BUS	:I-BUS OUT
CH1	:PPM

[接口协议]	
FTr4/FGr4S/FGr4P	
I-BUS	:I-BUS OUT
CH1	:PPM

6.5.3 接收机设置 - 失控保护

对于失控保护功能，如下三种设置方式：

- 设置失控时关闭 i-BUS-out 和 PPM 协议接口信号输出，即失控时 i-BUS-out&PPM 接口为无输出状态。
- 设置所有固定值通道，即统一设置所有通道为同一个设置值，可设置为 [无输出]、[保持] 或 [固定值]。
- 按通道设置每一个通道失控保护数值，可设为 [无输出]、[保持] 或 [固定值]。

i-BUS out/PPM

此设置是针对 i-BUS 和 PPM 信号。功能开启后，不管各通道失控保护如何设置，这两类信号失控保护始终为无输出；未开启时，失控后按各通道设置值：固定值或者保持最后输出值，默认无输出。

[失控保护]		1/4
i-BUS out/PPM : 有输出		
设置所有固定值通道		
通道1 :	保持	通道2 : 保持
通道3 :	保持	通道4 : 保持

设置所有固定值通道

设置所有通道失控后为同一个设置值，可设置为 [无输出]、[保持] 或 [固定值]。

[无输出]：失控后无信号输出。

[保持]：失控后保持输出最后的通道值。

[固定值]：设置一个失控后输出的通道值。

[失控保护]		2/4
通道5 :	保持	通道6 : 保持
通道7 :	保持	通道8 : 保持
通道9 :	保持	通道10 : 保持

[失控保护]		3/4
通道11 :	保持	通道12 : 保持
通道13 :	保持	通道14 : 保持
通道15 :	保持	通道16 : 保持



微信公众号



Bilibili



Website



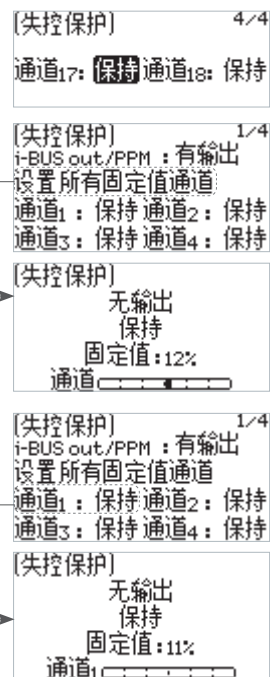
Facebook

设置通道 1~ 通道 18

可分别设置通道 1~18 输出信号状态，可设置为 [无输出]、[保持] 或 [固定值]。

功能设置：

1. 选择 [失控保护] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择要设置的功能项按下滚轮；
3. 选择 (设置) 合适的功能项 (数值) 按下滚轮，按 EXIT 保存并退出。



6.5.4 接收机设置 -PWM 频率

可调节接收机输出 PWM 信号的频率。理论上频率越高信号刷新速度越快，舵机响应信号变化就越快。但是部分舵机不支持识别频率过快的 PWM 信号，故此项设置应考虑舵机性能设置。

此功能根据对码模式设置不同而界面有所不同，对于增强版接收机，支持每个通道单独设置 PWM 频率，选项包括 [模拟舵机 (50HZ)]、[数字舵机 (333Hz)]、[SR (833Hz)]、[SFR(1000Hz)]、[自定义] 和 [与高频同步]。

对于经典版接收机，则仅支持对所有通道一起设置，选项包括 [模拟舵机 (50HZ)]、[数字舵机 (333Hz)] 和 [自定义]。

设置所有通道

将所有通道设置为同一 频率值。

设置通道 1~ 通道 18

设置各个通道的频率值。

功能设置：

1. 选择 [PWM 频率] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择要设置的功能项按下滚轮；
3. 选择 (设置) 合适的功能项 (数值) 按下滚轮，按 EXIT 保存并退出。

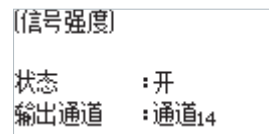
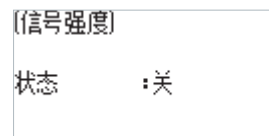


6.5.5 接收机设置 - 信号强度

可选择一个通道输出接收机的信号强度值。功能开启后选择通道不再执行发射机对应的通道功能输出，而是输出接收机的信号强度值。功能开启后默认通道 14。这个功能对于穿越机等采用 FPV 眼镜飞行的用户而言是非常必要的。我们推荐用户选择第十四通道，或者任意的辅助通道。您可在飞控设置中进行对应的适配，以实现在 FPV 眼镜上查看信号强度信息。

功能设置：

1. 选择 [信号强度] 按下滚轮进入设置菜单；
2. 选择 [状态] 按下滚轮开启功能；
3. 选择 [输出通道] 按下滚轮，设置合适通道后按下滚轮，按 EXIT 保存并退出。



6.5.6 接收机设置 - 传感器设置

除了 [6.4.3 接收机设置 - 传感器设置] 介绍的功能外，此界面也可查看外置高频头 FRM303 温度与电压信息，可设置是否在首页显示以及报警功能。

RF 温度

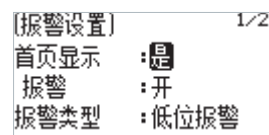
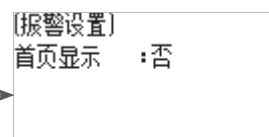
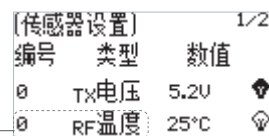
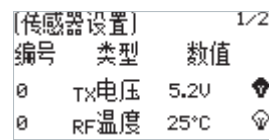
FRM303 高频头温度信息。

RF 电压

FRM303 高频头电压信息。

功能设置请查看 [6.4.3 接收机设置 - 传感器设置] 部分。

注：若 i-BUS 传感器连接的是增强版接收机，则将 Newport 接口的接口协议设置为 [i-BUS IN]。



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.5.7 接收机设置 - GPS 设置

此功能请查看 [6.4.5 接收机设置 -GPS 设置]。

6.5.8 接收机设置 - RF 设置

除了 [6.4.8 接收机设置 -RF 设置] 介绍的功能外，在功能还可设置是否开启 FRM303 高频头报警功能，如果外置高频头支持功率可调（[关于高频头] 显示是否支持调节功率），则可通过 [功率调节] 功能调节功率，以及查看高频头相关信息。

功率调节

设置 FRM303 高频头的功率，可设置为 25mW、100mW、500mW、1W 或 2W。

请注意供电方式会影响功率的输出，当高频头外部供电时，最高输出功率为 2W；当使用 USB 供电时，最高输出功率为 25mW；而内部供电时，最高输出功率为 500mW。

功能设置：

1.

选择[功率调节] 按下滚轮，系统弹出功率限制提示界面；
选择 [确定] 按下滚轮；
2.

设置合适的功率后按下滚轮，按 EXIT 保存并退出。

关于高频头

查看与高频头有关的信息，如版本型号、ID 信息以及是否支持功率调节。

功能设置：

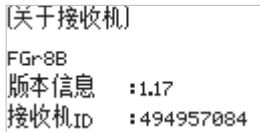
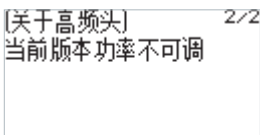
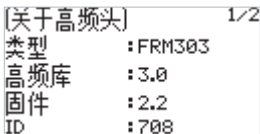
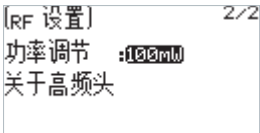
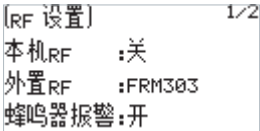
选择 [关于高频头] 按下滚轮进入菜单查看相关信息，按 EXIT 返回。

6.5.9 接收机设置 - 关于接收机

显示已对码的接收机相关信息，如接收机型号、版本信息和 ID 信息。

功能设置：

选择 [关于接收机] 按下滚轮进入菜单查看相关信息，按 EXIT 返回。



7. FS-SR8 接收机功能使用说明

本节主要介绍 FS-SR8 接收机使用注意事项及功能。

FS-SR8 是一款采用 ANT 协议的 8 通道双向接收机，外置双天线，设计小巧，易于安装，可适配多种模型使用。

注：接收机接口信息请查看 [2.2 接收机概览]。

7.1 注意事项

- 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。
- 为了一切正常，请养成先开发射机再接收机通电以及先接收机断电再关闭发射机的习惯。
- 确保接收机安装在远离电机，电子调速器或电子噪声过多的区域。
- 接收机天线需远离导电材料，例如金属棒和碳物质。为了避免影响正常工作，请确保接收机天线和导电材料之间至少有 1 厘米以上的距离。
- 准备过程中，请勿连接接收机电源，避免造成不必要的损失。

7.2 对码说明

若需对接收机重新对码，步骤请查看 [4.3 对码]。

注：对码时请先将发射机进入对码状态，再将接收机进入对码状态。

7.3 RSSI

接收机将 RSSI 数据转换成 CH14 通道值通过 SERVO/S.BUS 输出给飞控，信号强度为 0 时对应通道值为 1000，信号强度为 100 时对应通道值为 2000，线性对应相关。

7.4 固件更新

本接收机固件更新需通过富斯遥控管家（FlySkyAssistant）完成（仅 3.0 及以上版本支持，富斯遥控管家固件可从官网 www.flyskytech.com 获取）。

本接收机可以通过以下两种方式进入更新：

1. 先将发射机与接收机对码后（接收机 LED 灯常亮），再将发射机与电脑连接，然后在电脑端打开富斯遥控管家，通过富斯遥控管家进行固件更新；
2. 将发射机与电脑连接，参考如下方式使接收机进入强制更新状态（接收机 LED 灯状态三闪一灭），然后在电脑端打开富斯遥控管家，通过富斯遥控管家进行固件更新。

进入强制更新状态的操作方式有如下三种方式：

- 按下对码（BIND）按键，上电十秒钟后接收机 LED 灯状态三闪一灭，松开对码按键。
- 先给接收机上电，长按对码（BIND）键十秒后接收机 LED 灯状态三闪一灭，松开对码按键。
- 先将接收机 BIND 接口信号端和 SENS 接口信号端相连接，然后接通接收机电源。

7.5 失控保护

本款接收机共支持两种失控保护模式：[无输出] 和 [有输出]，在发射机端设置，设置相关内容请参考前面发射机的失控保护章节。



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

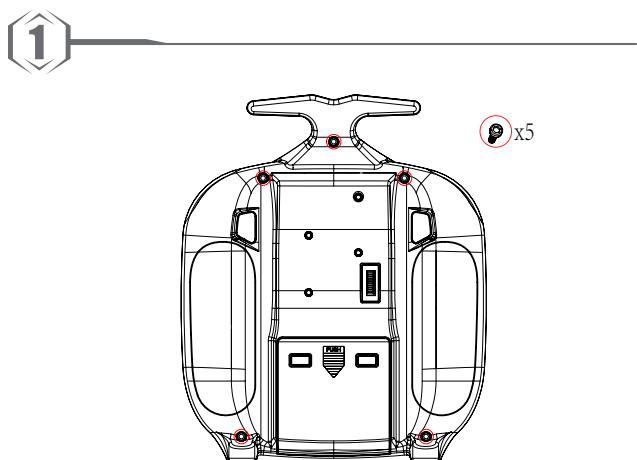
8. 用户自定义

系统支持用户根据需要进行摇杆更换、移动支架拆装、高频转接座及 SMA 天线安装。

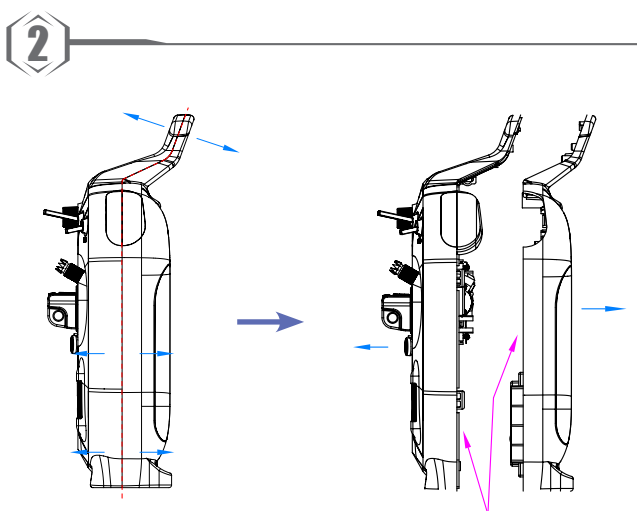
8.1 油门弹片安装说明

FS-ST8 发射机出厂时两个摇杆中有一个是回中摇杆, 如需使用不回中摇杆, 请根据以下步骤将回中摇杆更换为不回中摇杆, 油门弹片包括有齿感弹片和无齿感弹片两类, 安装步骤相同。

	小心	此操作仅针对回中摇杆。禁止对不回中的摇杆进行拆装。
---	-----------	---



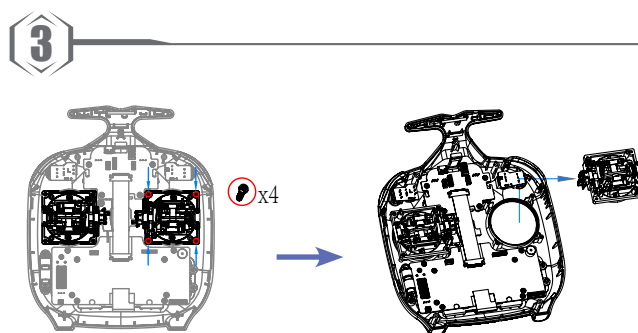
1. 用螺丝批取下固定后壳的 5 颗螺丝。



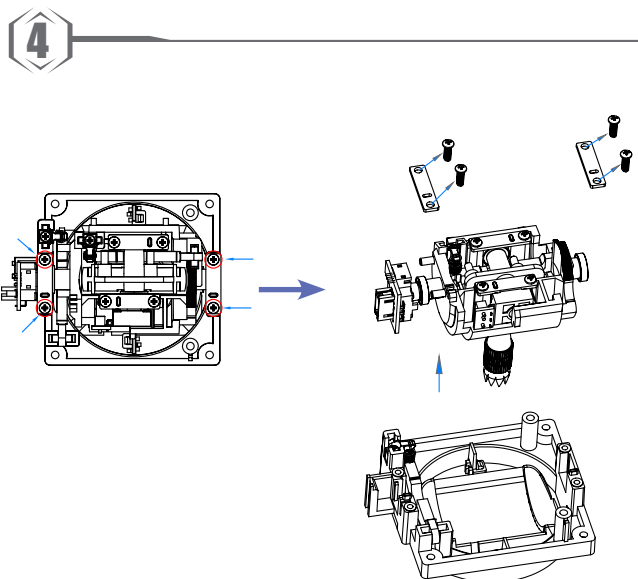
⚠ 小心拆卸面壳与底盖之间的线材, 不要扯断线材和破坏端子座!

2. 将前盖与后盖拆开, 注意不要将前盖与后盖的距离拉开太长, 避免扯断信号线。

注: 油门弹簧安装、油门弹片安装和交换摇杆都需要拆开发射机进行操作, 因此后续操作步骤将不再重复介绍拆机操作。



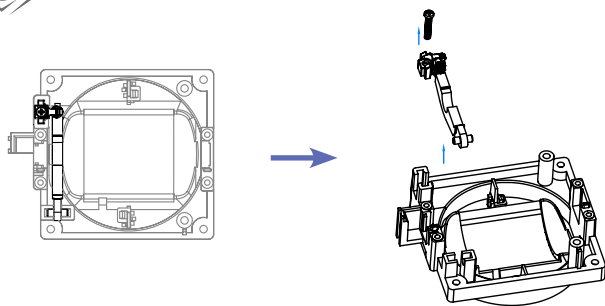
3. 先拆掉四颗固定总成座的螺丝, 再取出总成座。



4. 先拆掉图示的四颗螺丝, 再取出摇盘组件。请轻拿, 避免扯断电位器连接线。

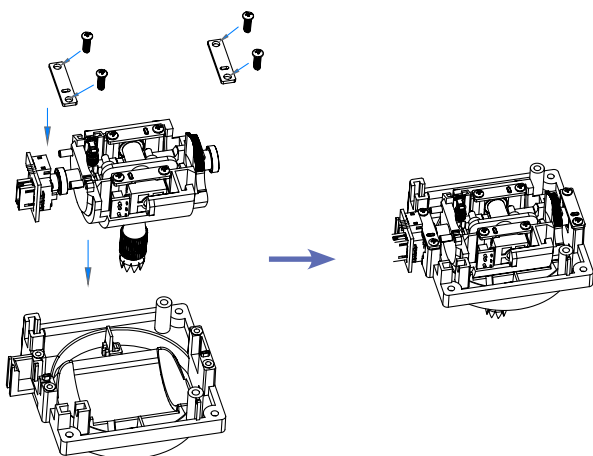


5



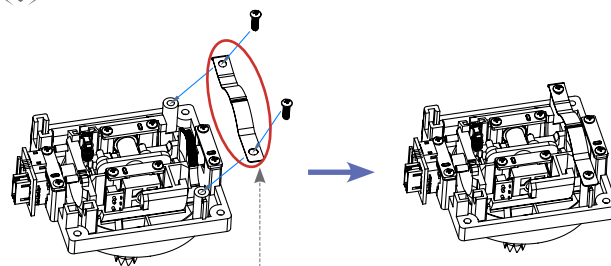
5. 取出弹簧回中组件。

6



6. 先将摇盘组件放回原处，并用螺丝将其固定。

7



注意弹片弯折限位方向。

7. 将油门弹片装到如图所示位置，并用螺丝将其固定。此处可以安装有齿感弹片或无齿感弹片。注意螺丝太松或太紧，会影响油门的操作手感。

8

8. 把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。



微信公众号



Bilibili



Website

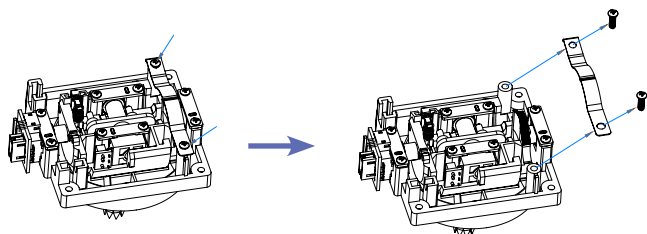


Facebook

8.2 油门弹簧安装说明

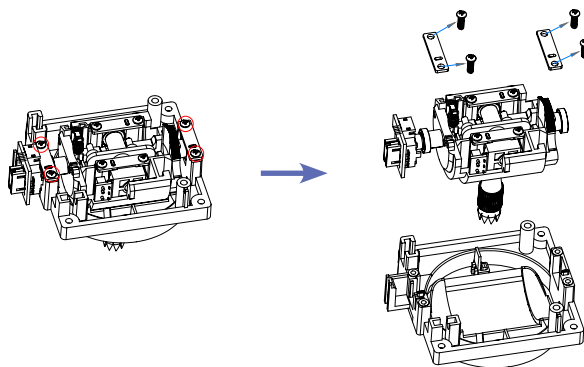
请根据以下步骤将不回中摇杆更换为回中摇杆。

1

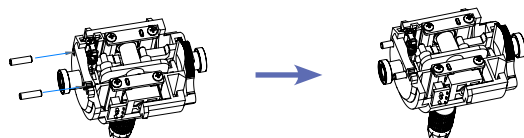


1. 先拆开发射机，取出总成座，再拆掉图示的两颗螺丝，然后取出油门弹片。

2

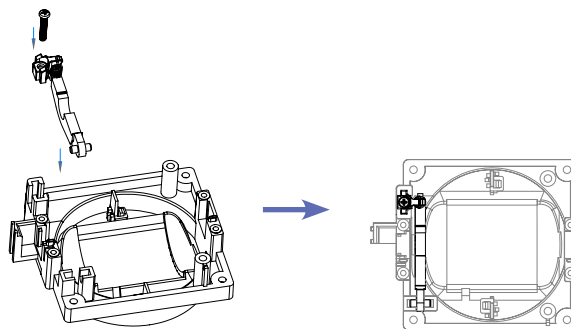


2. 先拆掉图示的四颗螺丝，取出中间的摇盘组件。



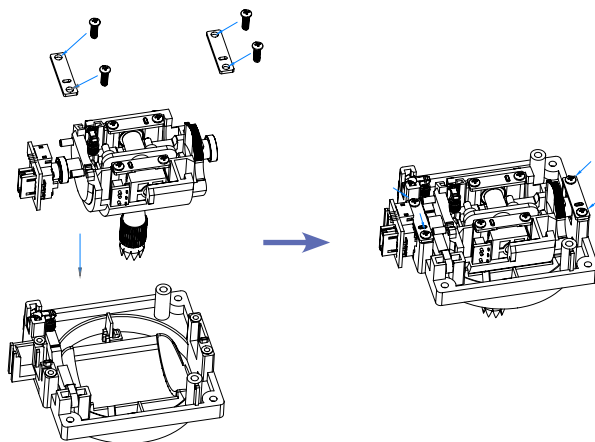
3. 将两个定位销装入摇盘对应孔内。

4



4. 将弹簧回中组件装到这个位置，并将弹簧另一边挂在左上方有钩槽的地方。

5



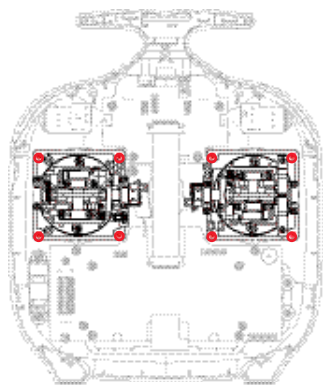
5. 先将摇盘组件放回原处，并用螺丝将其固定。



8.3 交换摇杆说明

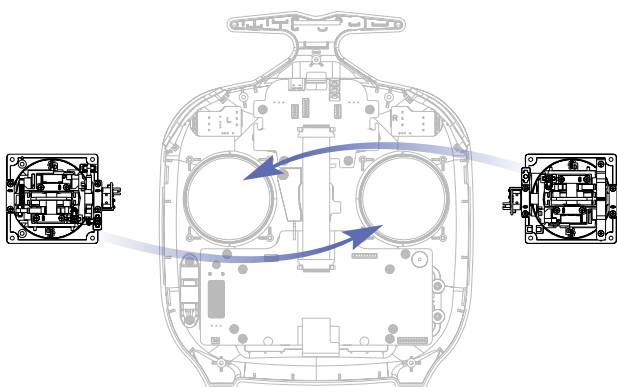
模式 2/4 与模式 1/3 来回切换时，会导致油门位置交换，需要通过拆开发射机并调整摇杆位置完成模式切换，请参照以下步骤完成：

1



1. 拆开发射机，使用螺丝批卸下固定左右总成座的 8 颗螺丝，并妥善放置。

2

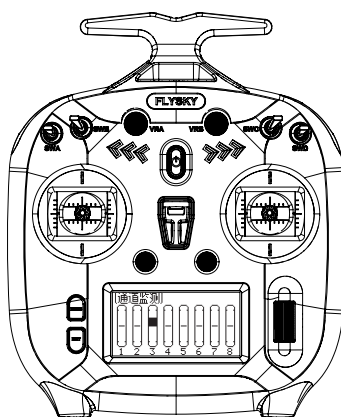


2. 将左右总成座互换位置，并旋转 180 度，然后排好连接线，锁紧螺丝（操作过程中不需要拔下总成座连接线及其他任何接线）。

3

3. 合上发射机。

4



4. 打开发射机，通过通道监测功能检查通道及方向是否正确。



微信公众号



Bilibili



Website

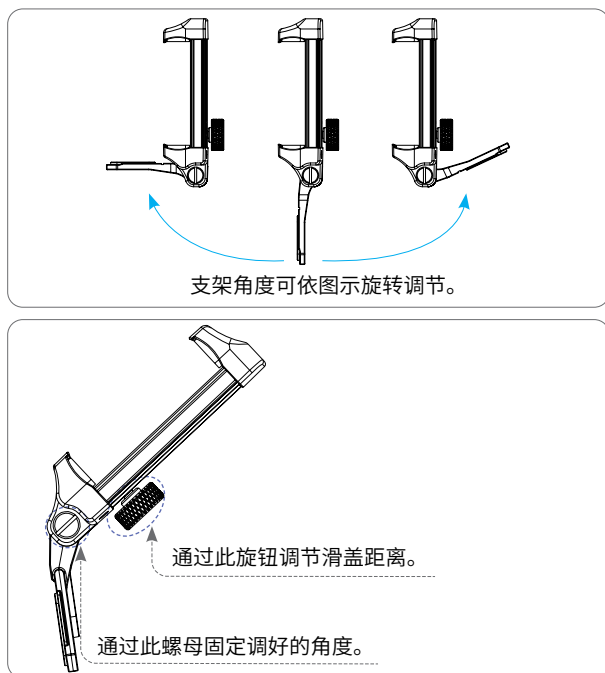


Facebook

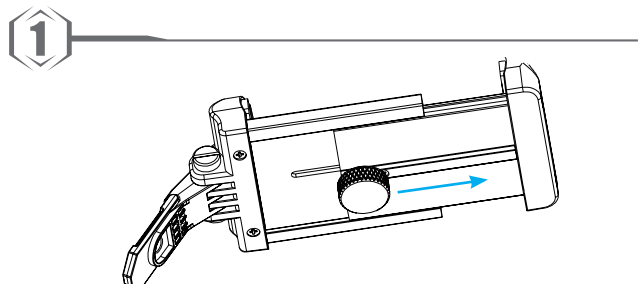
8.4 移动支架安装说明

可使用移动支架将手机等设备固定在发射机上。

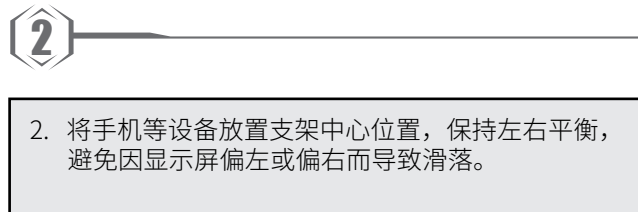
移动支架介绍：



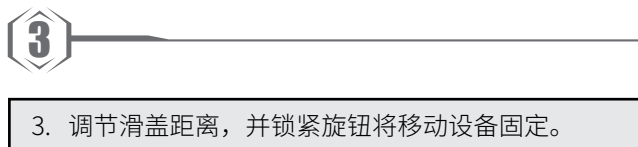
移动支架固定手机步骤：



1. 逆时针方向旋转固定滑盖的旋钮，直至旋钮松开，滑动移动支架的滑盖至合适位置。

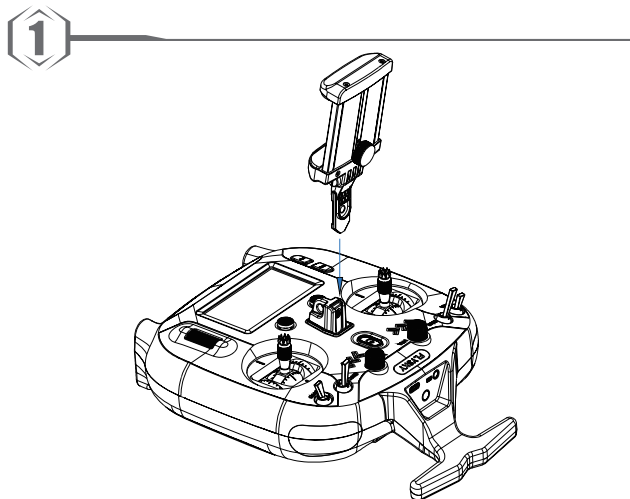


2. 将手机等设备放置支架中心位置，保持左右平衡，避免因显示屏偏左或偏右而导致滑落。

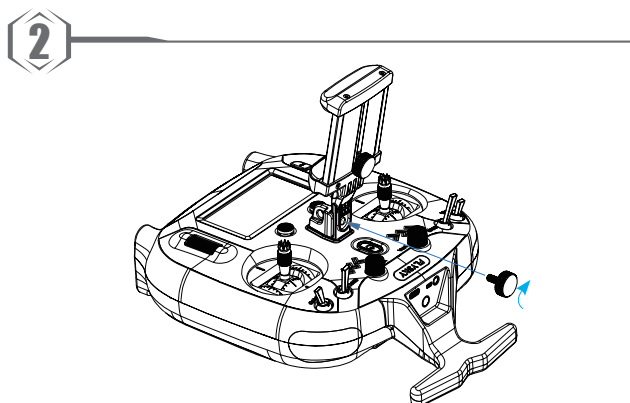


3. 调节滑盖距离，并锁紧旋钮将移动设备固定。

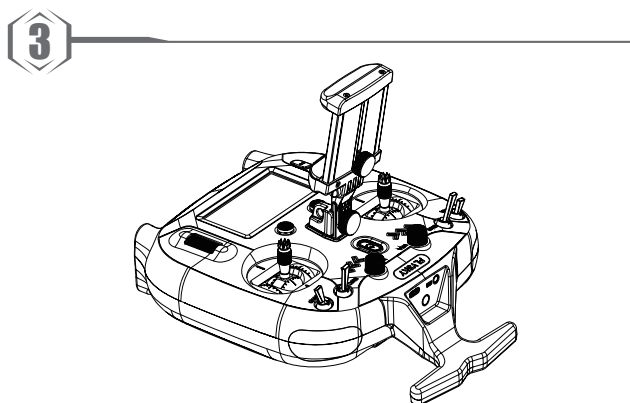
移动支架安装步骤：



1. 将移动支架如图所示插入发射机的移动支架插孔。



2. 用螺母锁紧移动支架。



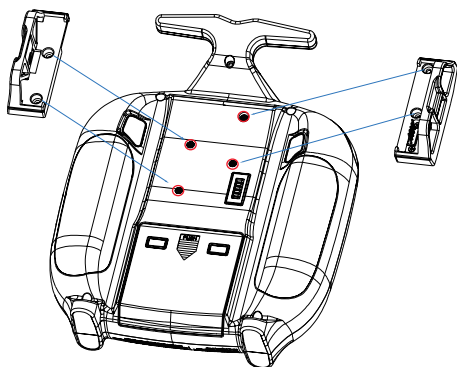
3. 完成后如上图所示。



8.5 高频头转接座安装说明

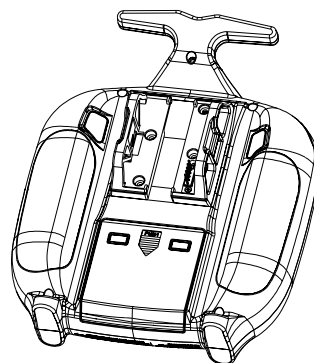
若选购了高频头转接座，通过如下步骤将其固定在发射机上。

1



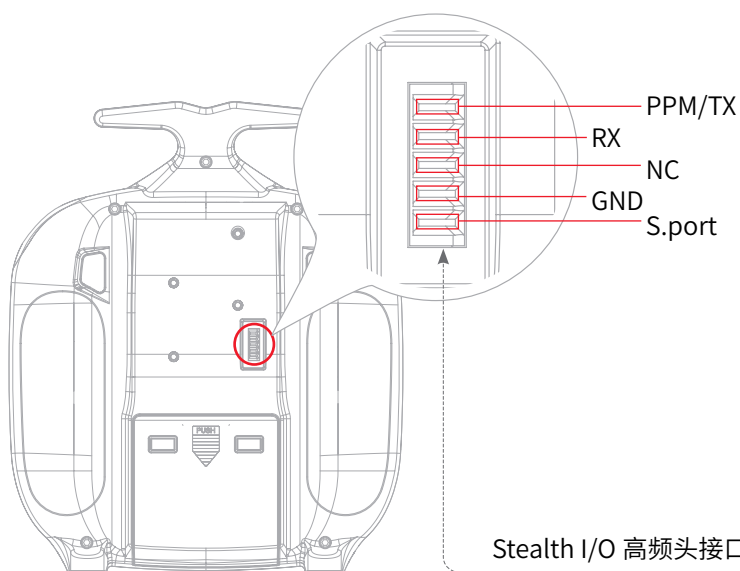
1. 将左右两边高频头转接座如图所示放置，注意对齐螺丝孔位。

2



2. 拧紧四颗螺丝固定高频头转接座。

注：发射机 Stealth I/O 高频头接口无供电设计（Stealth I/O 高频头接口脚位定义如下图所示），若通过 FGPZ03 高频头转接座外接高频头，则需单独给高频头供电。



微信公众号



Bilibili



Website

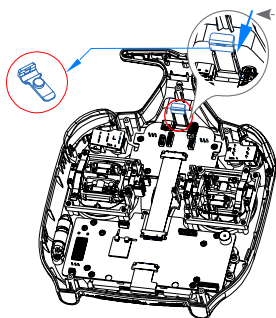


Facebook

8.6 天线组件安装说明

若选购了 2.4G 天线组件（内螺内孔），安装步骤如下所述。

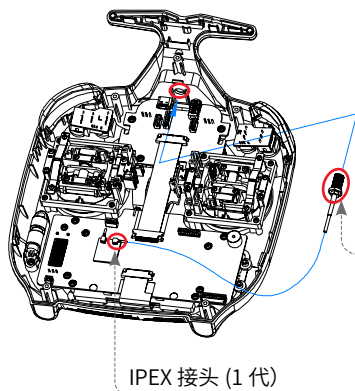
1



借助镊子等工具沿此方向用力取出天线孔塞小胶件。

1. 参考之前步骤拆卸发射机后盖，再借助镊子等工具取出天线孔塞小胶件。

2

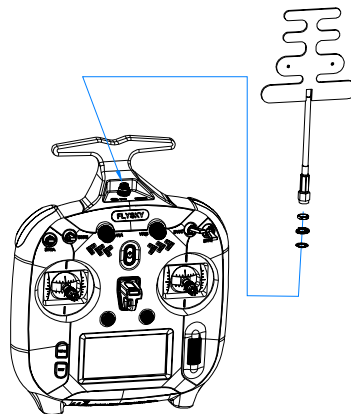


SMA 端 (外螺内针)

IPEX 接头 (1 代)

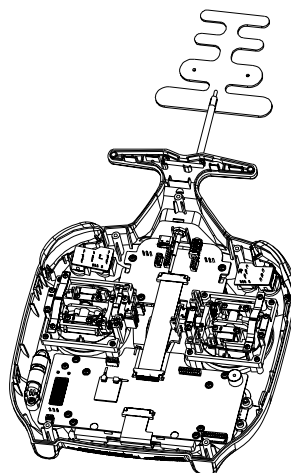
2. 将 IPEX 转 SMA 转接线外螺内针端插入图示对应位置，将尾端六角螺母卡住。将转接线的 IPEX 接头端扣在主板天线座上并压紧。

3



3. 如图所示，依次放入梅花垫圈和弹簧垫片，接着旋入六角螺母，然后旋紧天线柱。

4



4. 完成后，合上后盖。请确保线材端子接触良好。注意合盖时需调整线的放置，避免被外壳或其他部件压到。



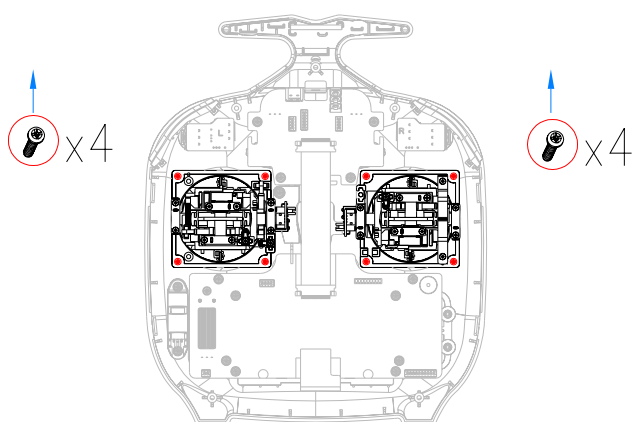
8.7 总成座更换说明

本发射机出厂适配电位器版总成座，如果购买了富斯霍尔摇杆总成座，则通过如下步骤更换总成座。

1

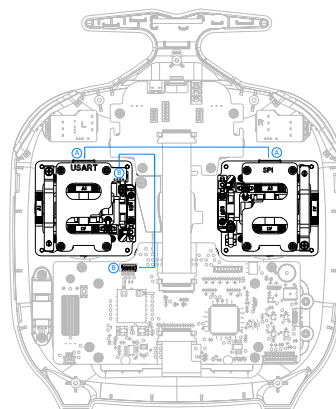
1. 参考前面步骤拆开发射机。

2



2. 如图所示，用螺丝刀取下固定左右总成座的螺丝，各 4 颗，拔掉总成座与发射机间连接线，再取下电位器版总成座。

3



注：

A-A：总成座 USART 和 SPI 连接；

B-B：连接总成座 USART 和发射机主板。

3. 如图所示，将霍尔总成座放到发射机上，并锁紧固定总成座的螺丝，接好连接线（图示里标示为蓝色）。

4

4. 完成后，合上后盖。



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

9. 产品规格

此章节下包含 FS-ST8 发射机和 FS-SR8 接收机规格。

9.1 发射机规格

产品型号	FS-ST8
通道个数	8~12
适配接收机	ANT 协议接收机（如 FS-SR8）
适配模型	固定翼、直升机、滑翔机、三角翼、多轴、穿越机、工程车、机器人、车模、船模等
无线频率	2.4GHz ISM
发射功率	<20dBm
无线协议	ANT
遥控距离	>1000m (空旷无干扰空中距离)
通道分辨率	4096 级
充电接口	无
数据接口	USB Type-C、3.5mm 音频接口
低电压报警	AA 电池:<4.2V; Lipo 电池:<7.2V
天线类型	内置双天线
显示方式	128*64 LCD 全点阵黑白屏
输入电源	1.5AA*4 / 2S Lipo (JST)
温度范围	-10℃ ~ +60℃
湿度范围	20% ~ 95%
机身颜色	黑色
外形尺寸	176*210.9*82.5mm
机身重量	420g
固件更新	支持
认证	CE, FCC ID: : N4ZST800



9.2 接收机规格

产品型号	FS-SR8
适配发射机	FS-ST8(支持 ANT 协议发射机)
适配模型	固定翼、直升机、滑翔机、三角翼、多轴、穿越机、工程车、机器人、车模、船模等
PWM 通道数	8
无线频率	2.4GHz ISM
无线协议	ANT
通道分辨率	4096 级
天线类型	双天线
遥控距离	>1000m(空旷无干扰空中距离)
工作电压	3.5~9V/DC
输出数据	PWM/PPM/i-BUS/S.BUS
固件更新	支持
温度范围	-10°C ~ +60°C
湿度范围	20% ~ 95%
外形尺寸	44.8*26.6*11.3mm
机身重量	10g
认证	CE, FCC ID:2A2UNSR800



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

10. 包装清单

此章节下包含 FS-ST8 发射机包装清单信息。因不同版本配置不同，具体请咨询经销商。

标准版：

序号	名称	数量	备注
1	FS-ST8 发射机	1	
2	FS-SR8 接收机	1	
3	快速操作指南	1	

升级版：

序号	名称	数量	备注
1	FS-ST8 发射机	1	
2	FS-SR8 接收机	1	
3	快速操作指南	1	
4	油门回中改装件	1	
5	FGPZ05 高频头转接座	1	
6	油门齿感改装件	1	
7	移动支架	1	选配
8	外置 FS-FRA01 2.4G 天线改装件	1	选配
9	FGPZ03 高频头转接座	1	选配
10	FGPZ04 高频头转接座	1	选配



11. 认证相关

11.1 DoC Declaration

特此，【ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.】声明无线电设备【FS-ST8】符合 RED2014/53/EU。

欧盟 DoC 声明全文可在以下互联网地址：www.flyskytech.com/info_detail/10.html 获取。

11.2 CE Warning

The ce warns that the installation of the antenna used in this transmitter must be kept in distance from all the personnel and shall not be used or used with any other transmitter. The end user and the installer must provide antenna installation instructions and transmitter operating conditions to meet the requirements for rf exposure compliance.

11.3 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 television 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.

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 confirmation box.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

12. 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.



CAUTION

RISK OF EXPLOSION IF BATTERY IS REPLACED BY AN INCORRECT TYPE.
DISPOSE OF USED BATTERIES ACCORDING TO THE INSTRUCTIONS

CAUTION

- replacement of a battery with an incorrect type that can defeat a safeguard (for example, in the case of some lithium battery types);
- disposal of a battery into fire or a hot oven, or mechanically crushing or cutting of a battery, that can result in an explosion;
- leaving a battery in an extremely high temperature surrounding environment that can result in an explosion or the leakage of flammable liquid or gas; and
- a battery subjected to extremely low air pressure that may result in an explosion or the leakage of flammable liquid or gas.

本说明书中的图片和插图仅供参考，可能与实际产品有所不同。产品设计和规格可能会有所更改，恕不另行通知。



FLYSKY



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

www.flyskytech.com

Copyright ©2025 Flysky Technology Co., Ltd.

出版日期 :2025-04-22



FCC ID:N4ZST800
FCC ID:2A2UNSR800

Manufacturer: ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.
Address: 16F, Huafeng Building, No. 6006 Shennan Road, Futian District, Shenzhen, Guangdong, China