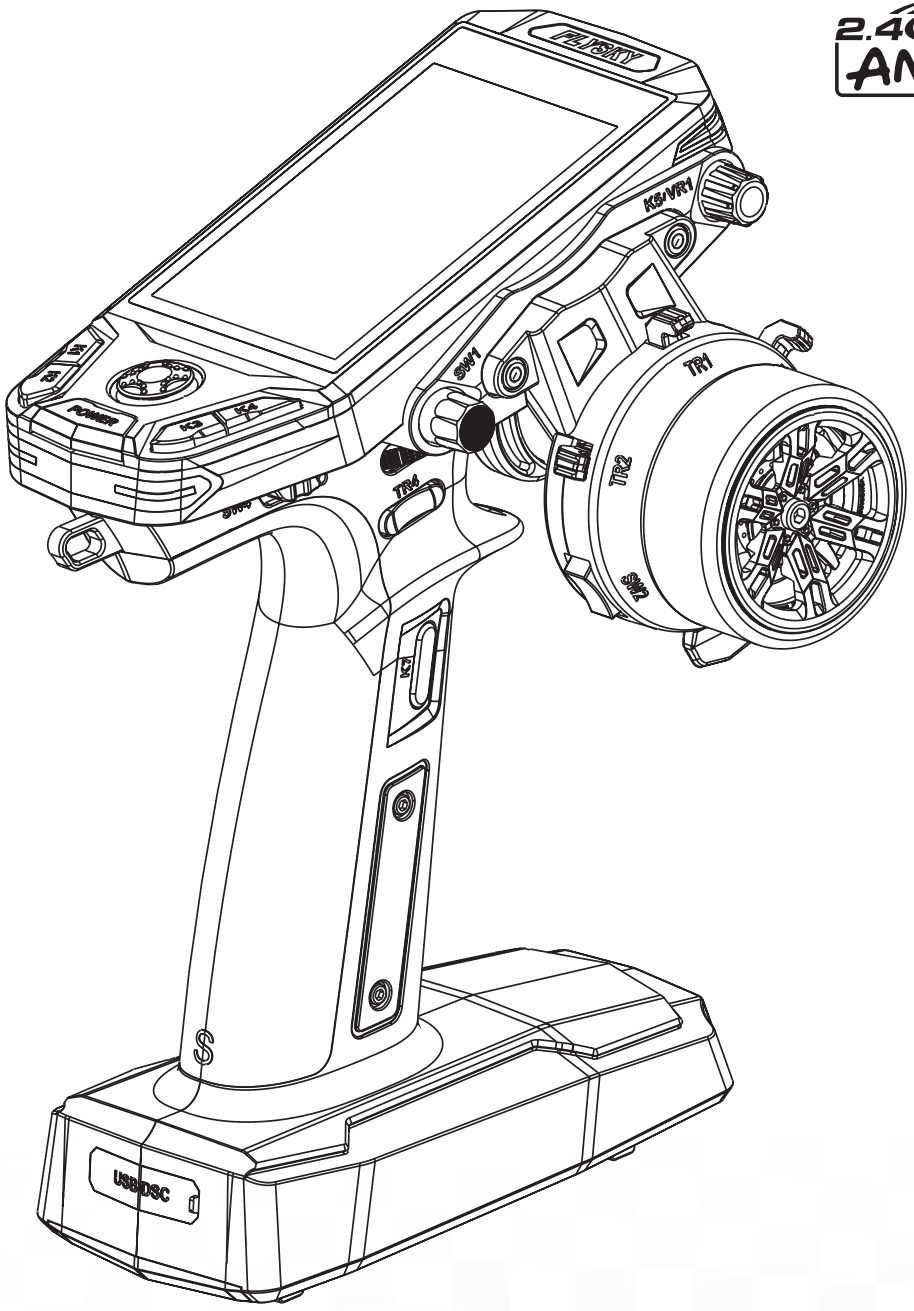
FS-G11P

使用说明书

自动跳频数字系统

FLYSKY



Copyright ©2025-2026 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，请在开始使用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
1.1 安全符号 1
1.2 安全信息 1
2. 产品介绍 2
2.1 发射机概览 2
2.2 接收机概览（FS-R11P） 5
2.2.1 接收机指示灯 5
2.2.2 接口 5
2.3 接收机天线 5
3. 使用前准备 6
3.1 发射机电池安装 6
4. 操作指引 8
4.1 开机 8
4.2 对码 8
4.3 发射机 LED 氛围灯 9
4.4 摇杆校准 10
4.5 恢复出厂设置 11
4.6 关机 11
5. 系统界面 12
6. 功能设置 16
6.1 通道反向 16
6.2 舵机行程 16
6.3 中立微调 17
6.4 双比率 17
6.5 曲线 18
6.5.1 方向曲线 18
6.5.2 油门曲线 18
6.5.3 刹车曲线 18
6.6 通道速度 19
6.6.1 方向 19
6.6.2 油门 19
6.6.3 刹车 20
6.7 防抱死刹车 20
6.8 油门怠速 22
6.9 油门锁定 22

6.10 定速巡航.....23
6.11 油门类型.....23
6.12 辅助通道.....24
6.13 按键设定.....26
6.14 混控.....28
6.15 计时器.....31
6.16 传感器.....33
6.17 模型设置.....38
6.18 接收机设置 - 本机 RF.....42
6.18.1 失控保护.....42
6.18.2 对码设置.....42
6.18.3 低信号报警.....43
6.18.4 遥测丢失报警.....43
6.18.5 i-BUS 设置.....44
6.18.6 电调设置.....45
6.19 接收机设置 - 外置 RF（FRM303）.....46
6.19.1 失控保护.....46
6.19.2 对码设置.....47
6.19.3 接收机接口协议.....47
6.19.4 响应速度.....48
6.19.5 i-BUS 设置.....49
6.19.6 低信号报警.....49
6.19.7 遥测丢失报警.....50
6.19.8 信号强度输出设置.....50
6.20 系统设置.....51
6.20.1 设置.....51
6.20.2 摇杆校准.....54
6.20.3 失控保护提示.....55
6.20.4 锁屏设置.....55
6.20.5 遥控固件更新.....56
6.20.6 恢复出厂设置.....56
6.20.7 帮助中心.....56
6.20.8 关于 FS-G11P.....56
6.21 智能车控.....57
6.22 初学模式.....59

6.23 DSC 设置 59
6.24 教练功能 60
6.24.1 教练模式 60
6.24.2 学员模式 61
6.25 头追设置 62
6.26 快捷设置 62
6.27 通道监测 63
7. 用户自定义 64
7.1 提手安装 64
7.2 安装 SD 卡 65
7.3 更换扳机弹簧 66
7.4 更换手轮弹簧 70
8. 产品规格 72
8.1 发射机规格 72
8.2 接收机规格 73
9. 包装清单 74
10. 认证相关 75
10.1 EU DoC Declaration 75
10.2 CE SAR statement 75
10.3 FCC Compliance Statement 75
10.4 FCC SAR 76
10.5 Environmentally Friendly Disposal 76
10.6 IC STATEMENT 77

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

- 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。

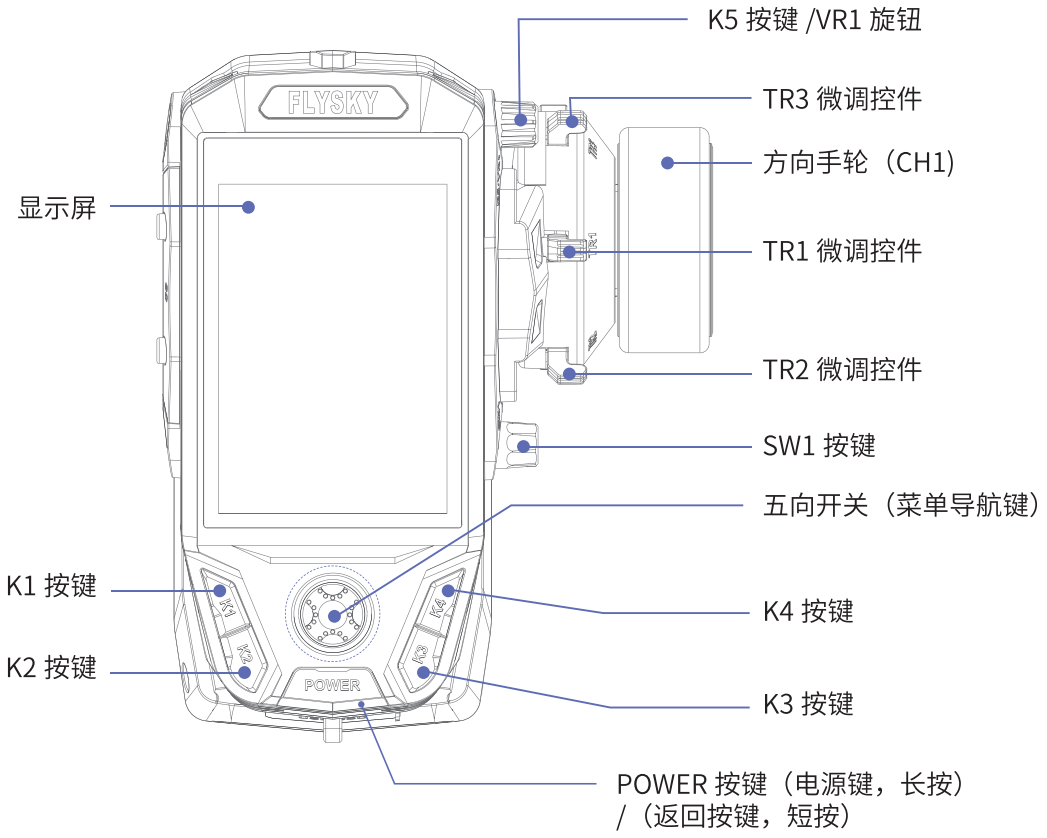
强制

- 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。

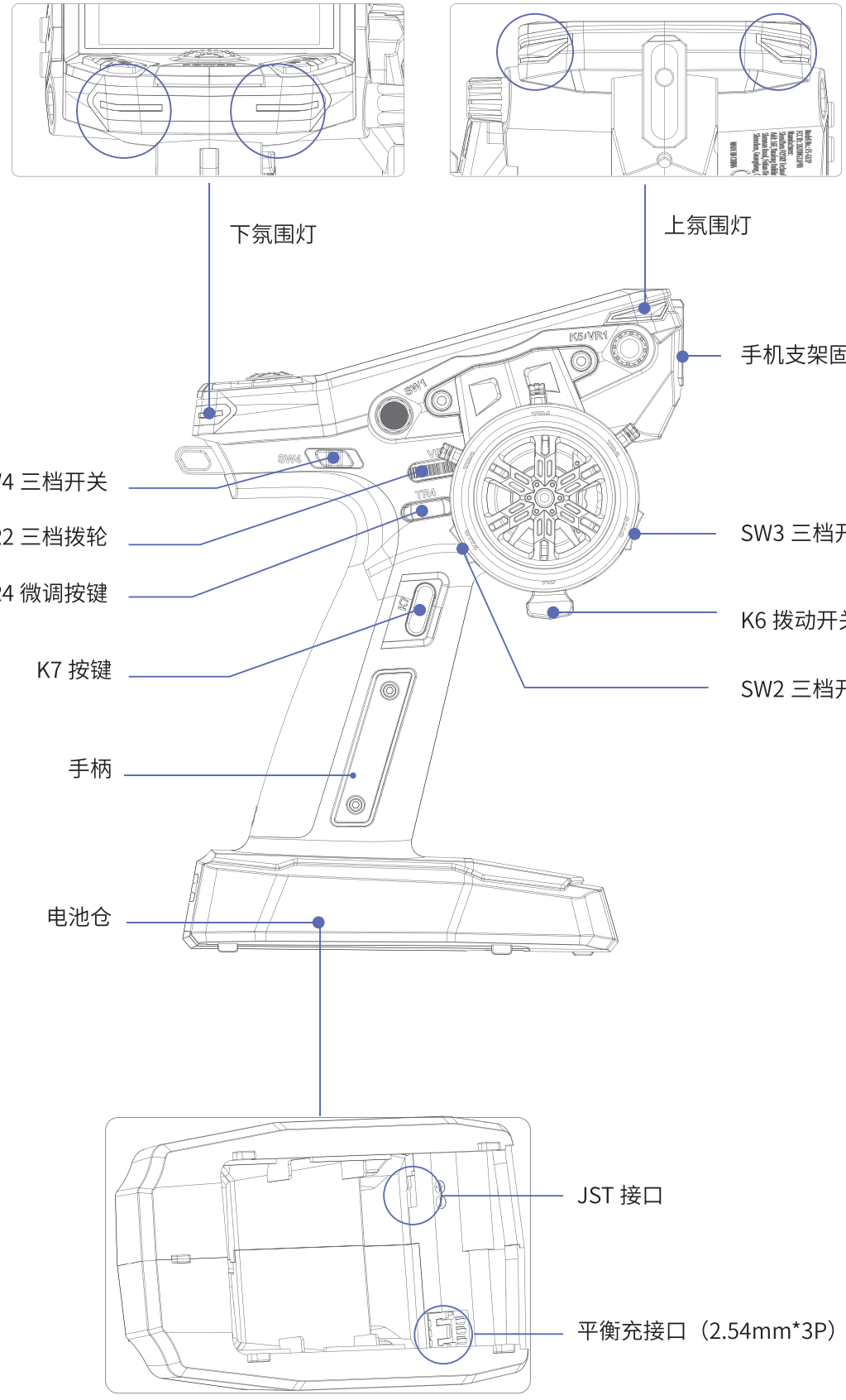
2. 产品介绍

本产品采用 2.4GHz ANT（蚂蚁协议）增强版自动跳频数字系统，由 FS-G11P 发射机和 FS-R11P 接收机组成，共输出 11 个通道，适配教育、竞技、娱乐模型，并支持初学者模式（默认关闭）。

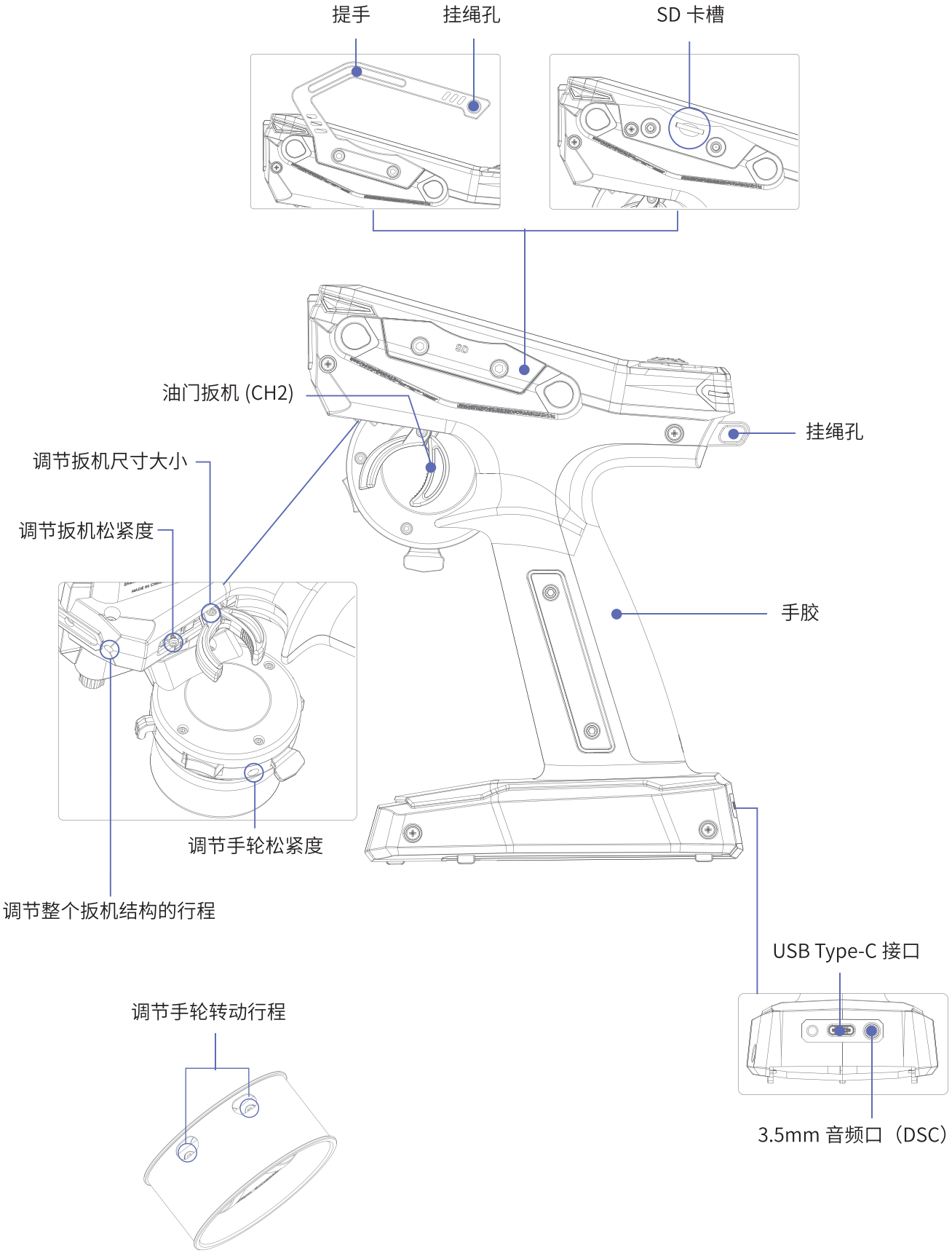
2.1 发射机概览



微信公众号 Bilibili Website Facebook

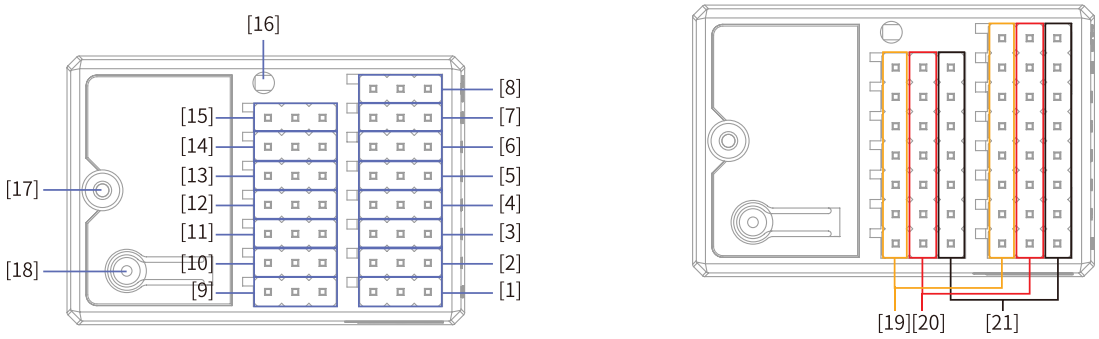


微信公众号　Bilibili　Website　Facebook



微信公众号 Bilibili Website Facebook

2.2 接收机概览（FS-R11P）



[1]	CH1/P(PWM/PPM)	[12]	CH10
[2]	CH2	[13]	CH11
[3]	CH3	[14]	SENS 接口
[4]	CH4	[15]	SERVO 接口
[5]	CH5	[16]	LED 指示灯
[6]	CH6	[17]	天线
[7]	对码接口	[18]	对码按键
[8]	VCC/BVD(供电接口 / 电池电压检测)	[19]	S（通道接口信号端）
[9]	CH7	[20]	"+"（通道接口正极）
[10]	CH8	[21]	"-"（通道接口负极）
[11]	CH9		

2.2.1 接收机指示灯

接收机状态指示灯用于指示接收机的电源及工作状态。

指示灯灭：接收机电源未接通。

指示灯常亮：接收机正常工作。

指示灯快闪：接收机处于对码状态中。

指示灯慢闪：发射机未开机或未对码，无信号情况。

指示灯三闪一灭：接收机进入强制更新状态。

2.2.2 接口

所有接口均为 2.54 毫米的标准排针，用于连接接收机与模型的各个终端部件。

注：在使用时，请留意接收机上的指示标识，以确保正确操作。部分标识可能位于接收机的侧面。请根据标识指示的方向进行操作，以避免误用或损坏设备。

2.3 接收机天线

本接收机天线为外置单天线。

⚠ 注意	• **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。**
⚠ 警告	• **接收机天线需远离导电材料，例如金属棒和碳纤物质。为避免影响正常工作，请确保接收机天线和导电材料之间至少有 1cm 以上的距离。**

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。

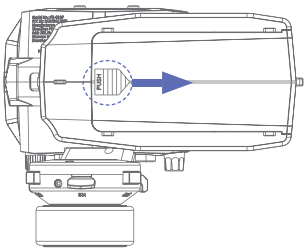
3.1 发射机电池安装

⚠ 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。**

<u>18650 电池安装</u>

请按照以下步骤安装 18650 电池：

1. 打开电池仓盖 (如图所示）；
2. 将 2 颗电池按标注的极性方向装入 18650 电池座内；
3. 盖好电池仓盖。



按住此处并向前滑动，取下电池仓盖。

<u>LiPo 锂电池安装</u>

本发射机支持带电池导线为 JST 接口 / 平衡充接口的 2S 锂电池，请按照以下步骤安装锂电池：

1. 打开电池仓盖；
2. 取出用于安装 18650 电池的电池座；
3. 将 2S 锂电池放入电池仓内；
4. 将电池导线接入 JST 接口 / 平衡充接口；
5. 盖好电池仓盖，注意避免夹到电池导线。

注：

1. 仅平衡充接口能够用于充电。
2. 当安装电池后，才能使用 USB Type-C 线连接发射机的 USB Type-C 接口供电。

五向开关（菜单导航栏）和 POWER 按键（电源 / 返回键）介绍

以下是五向开关（菜单导航栏）和 POWER 按键（电源 / 返回键）相关功能介绍。

五向开关（菜单导航键）

首页状态下，

- 长按中键 2 秒锁住屏幕，再次长按即解锁；
- 长按中键 1 秒选择传感器，短按左键 / 右键可选择功能项，短按中键进入设置界面；
- 短按上键进入副首页 1，短按中键启动舵机测试功能；短按下键进入副首页 2，短按上键、下键、左键和右键可选择功能项；短按中键进入功能项；
- 短按中键进入主菜单界面。

主菜单状态下，

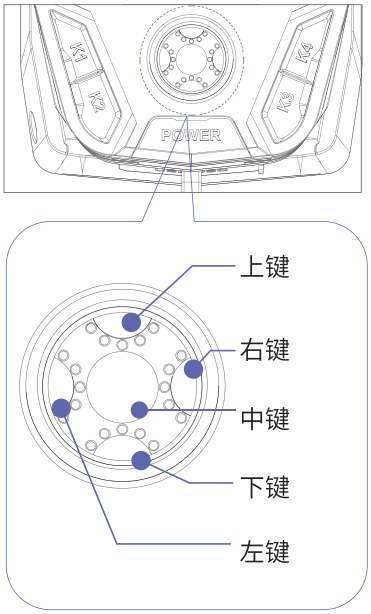
- 短按上键、下键、左键和右键可选择功能项；短按中键进入功能项。

功能菜单状态下，

- 短按上键、下键、左键和右键可选择功能；短按中键确认；长按中键复位当前页面功能的所有数据至默认值。

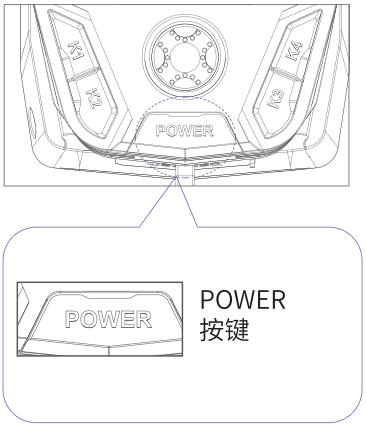
功能菜单设置状态下（功能项为闪烁状态），

- 短按下键、上键，可设置数值或功能项，长按可加速调节；短按中键确认；长按中键复位当前项至默认值。



POWER 按键（电源 / 返回键）

短按 POWER 按键返回上一级界面或首页；长按 POWER 按键关机。



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，确保电池电量充足并正确安装；
2. 长按电源键，依如下屏幕提示操作至成功开机。
   - 若内置高频模块未被检测到或需要更新，系统将提示弹窗。请根据弹窗提示操作即可。
   - 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 [否] 或通过 [系统设置] 关闭“失控保护提示”。
   - 若未安装电池的状态下，使用 USB Type-C 接口供电开机，系统会弹窗提示“请安装电池后再使用遥控器！”

⚠ **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

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]、[接收类型]、[输出模式] 和 [响应速度]。

[RF 系统]：提供两种模式，包括 Routine 与 Fast。对于 [Routine]，抗他机干扰性能强。而 [Fast]，抗本机共存性能强，延时更低，且功耗低。

[高频标准]：选择 RF 协议，可选 [ANT 单向] 或 [ANT 双向]。

[接收类型]：高频标准设置为 ANT 双向时，可选择接收机的类型为 [标准] 或 [二合一]。

[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-G11P 发射机与 FS-R11P 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.BUS 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]：设置通道输出控制舵机频率，可选 [数字舵机]、[模拟舵机] 和 [其它]。

注：请根据使用的舵机选择或设置正确的输出频率值，否则可能导致舵机无法正常工作，甚至损坏舵机。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

完成以上设置后，依以下步骤完成双向对码：

1. 选择 [开始]，短按中键，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-R11P 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：当对码的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。



- **此对码步骤适用于 FS-G11P 发射机与 FS-R11P 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 发射机 LED 氛围灯

发射机上、下 LED 氛围灯的颜色和亮度可以根据不同的场景和个人喜好进行调整，既可以关闭 LED 灯显示，也可将其设为指示发射机电量。本发射机将提供七种不同的 LED 氛围灯预设颜色（红色、绿色、蓝色、黄色、青色、紫色或炫彩）。关于发射机 LED 灯颜色具体设置步骤，请参照本说明书 [6.20.1 设置] 章节。

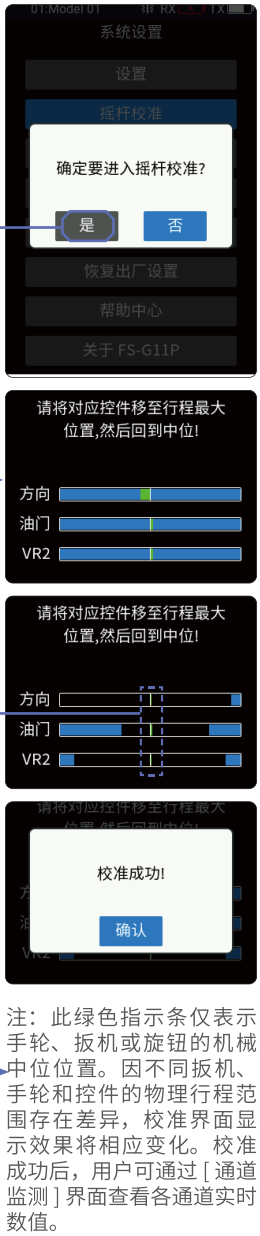
4.4 摇杆校准

当手轮、摇杆和 VR2 三档拨轮发生机械性偏离，如回中或最大 / 最小行程出现偏差时，使用此功能修正。

出厂默认校准完成，若需再次校准，则按如下步骤：

1. 通过首页 > 主菜单 >[系统设置]，选择 [摇杆校准]，短按中键，在弹出的界面上选择 [是] 即进入功能界面；
2. 按照提示分别将手轮和扳机移动至最大和最小行程处后松开，回至中位；
3. 将 VR2 三档拨轮分别旋转到最大 / 最小行程处，然后旋转回至中位；
4. 短按 POWER 按键，系统弹出提示界面，若校准成功弹出校准成功的提示界面，短按中键即退出。

   若校准失败，在弹出的界面上选 [否] 即重新校准；选 [是] 则取消摇杆校准。



注：此绿色指示条仅表示手轮、扳机或旋钮的机械中位位置。因不同扳机、手轮和控件的物理行程范围存在差异，校准界面显示效果将相应变化。校准成功后，用户可通过 [通道监测] 界面查看各通道实时数值。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

4.5 恢复出厂设置

用来恢复遥控器的所有设置和参数，即所有模型数据和设置恢复到默认状态。

请按照以下步骤进行恢复出厂设置：

通过首页 > 主菜单 >[系统设置]，选择 [恢复出厂设置]，短按中键，在弹出的界面上选择 [是] 即可完成设置。



4.6 关机

请按照以下步骤进行关机：

1. 断开接收机电源；
2. 长按发射机电源键，直至屏幕熄灭，表示关机成功。

⚠ **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

系统界面主要显示与模型相关的信息，例如发射机电压、功能状态等。

主首页





微信公众号 Bilibili Website Facebook

自定义显示区域

注：2.3.1 版本新增此功能。

用户可自定义每个显示区域所显示的功能。共支持 8 个自定义显示区域，其中左侧从上至下依次为区域 1 至 4，右侧从上至下依次为区域 5 至 8。

功能设置：

1. 在主首页下，长按中键进入编辑状态，短按下键选择自定义区域，然后短按中键进入该区域的显示设置界面；
2. 以“自定义显示区域 1”为例：
   - 选择 [1.CH3(通道 3）]，短按中键接入下一级界面，在功能列表中，短按上 / 下键选择要显示的功能项，然后短按中键确认。

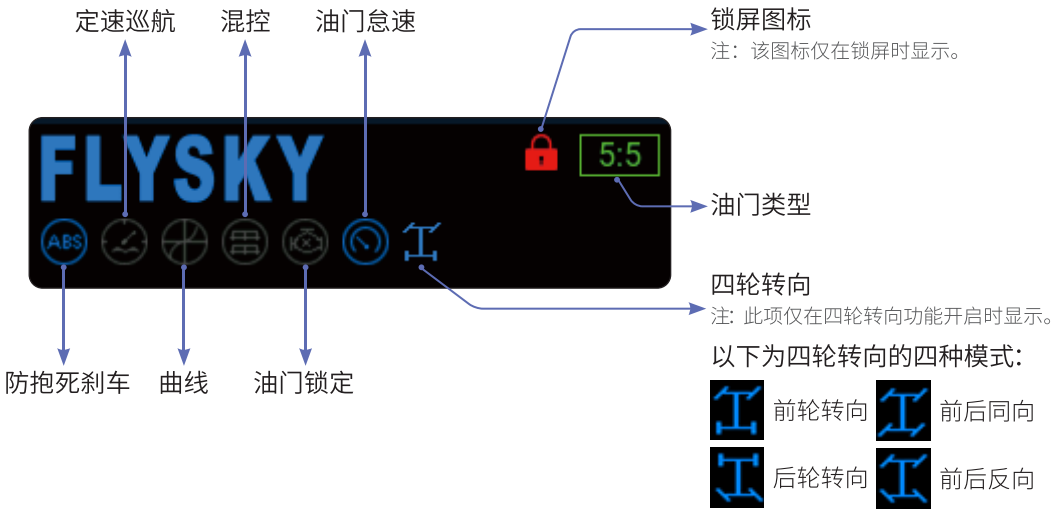
     若功能项前显示“---”，表示表示该功能项未关联至任何自定义显示区域；若显示序号（如“1”“2”等），表示该功能项已被关联至对应序号的显示区域。
3. 重复步骤 2 的操作，完成其他自定义显示区域的设置。





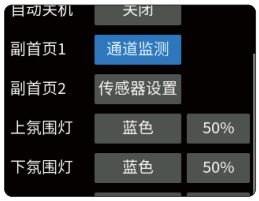
功能状态显示区

功能状态图标显示各种功能的状态。如果功能图标显示淡灰色，表示此功能未激活；如果功能图标显示亮色，表示此功能已经激活。



副首页 1

可自定义设置快捷显示功能界面。默认显示通道监测界面。
可以选择通道监测、传感器设置、失控保护、计时器、系统设置（设置）、接收机设置、模型设置、按键设定和主菜单 9 个功能项。



功能设置：

1. 选择 [系统设置]>[设置]>[副首页 1]；
2. 根据需要选择合适的功能项；
3. 返回主首页，短按上键进入副首页 1。

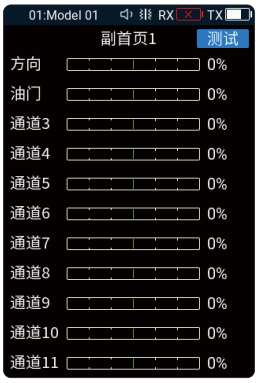
微信公众号 Bilibili Website Facebook

通道监测

显示所有通道实时状态。

功能设置：

1. [系统设置]>[设置]>[副首页 1]>[通道监测]；
2. 在主首页界面下，短按上键进入副首页 1；
3. 操作通道对应的控件；
4. 可在界面上查看通道实时输出状态。



可测试舵机，当开启自动检测舵机时，所有通道舵机将缓慢反复摆动，需谨慎操作。

功能设置：

1. 短按中键，系统显示弹窗提示，点击 [是] 进入舵机测试状态；
2. 再次短按中键退出舵机测试模式，停止测试。



副首页 2

默认显示传感器设置界面。副首页 2 快捷功能项设置与副首页 1 类似。请参考以上副首页 1 相关描述。

功能设置：

1. 选择 [系统设置]>[设置]>[副首页 2]；
2. 根据需要选择合适的功能项；
3. 返回主首页，短按下键进入副首页 2。

注：关于传感器设置具体步骤，请参照本说明书 [6.16 传感器] - 传感器设置章节。



6. 功能设置

此章节介绍功能细节以及用法。

6.1 通道反向

通道反向功能用于调整各舵机或马达动作方向。

[正] 表示此通道输出为正向输出。

[反] 表示此通道输出方向与默认状态相反。



功能设置：

1. 根据需要选择合适的通道；
2. 选择 [正] 或 [反]；
3. 测试确保所有舵机或马达动作方向与实际预想方向相同。

6.2 舵机行程

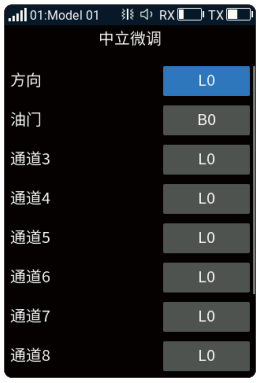
舵机行程功能用于设置各通道左右（上下）两端的行程。



功能设置：

1. 根据需要选择合适的功能项；
2. 短按上键或下键改变此端的最大行程比例，若长按上键或下键可加速调节最大行程比例。最大行程比例可调节范围：0~150%

6.3 中立微调



中立微调功能可通过改变通道中位来调节结构的误差。

车辆静止且发射机手轮处于中位，发现车轮偏离直行方向时，可使用此功能矫正。

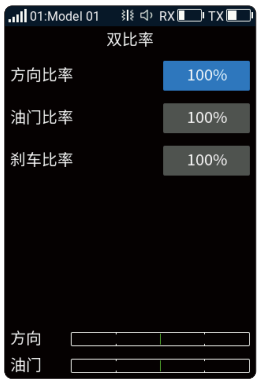
在设置此功能前，请先确保该通道的运动方向正确。

方向和油门的中立微调可分配旋钮类或微调类控件快速调节。

功能设置：

1. 根据需要选择合适的功能项；
2. 短按上键或下键改变通道中立值，若长按上键或下键可加速调节通道中立值。最大行程比例可调节范围：-120~0~120us

6.4 双比率



用于设置通道 1 和通道 2 的输出比率，即方向比率、油门比率和刹车比率。

可设置范围 0-100%，默认值为 100%。位于界面底部的方向和油门进度条分别显示两个通道的实时通道状态。

功能设置：

1. 根据需要选择合适的比率项改变百分比，若长按上键或下键可加速调节通道输出比率，可分配旋钮类或微调类控件快速调节；
2. 然后短按中键，即保存设置。

6.5 曲线

用于设置通道 1 和通道 2 的数据变化比率，即方向曲线、油门曲线和刹车曲线。

可分配开关类或按键类控件快速开启或关闭功能。

6.5.1 方向曲线

设置方向通道的数据变化比率。

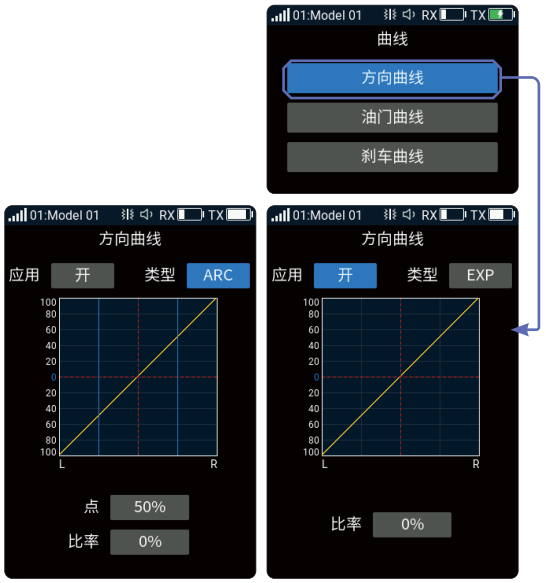
[类型]：设置曲线的变化形式，可设置为指数型 [EXP] 或折线型 [ARC]，默认 EXP。

[比率]：设置曲线的斜率。可分配旋钮类或微调类控件快速调节。

[点]：类型设置为 ARC 时可调，用于设置折线的转折点位置。

功能设置：

1. 选择 [方向曲线] 进入设置界面；
2. 选择 [类型] >[EXP] 或 [ARC]；
3. 根据需要改变百分比。



6.5.2 油门曲线

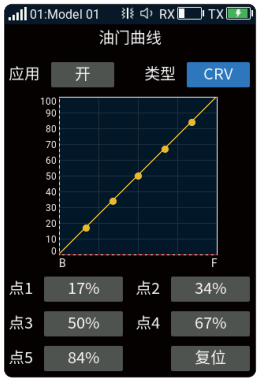
设置油门前进时的数据变化比率。

[类型]：设置曲线的变化形式，可设置为指数型 [EXP]、单点折线型 [ARC] 或多点折线型 [CRV]（折点横向位置固定，共 5 个点），默认 EXP。

[比率]：设置曲线的斜率。可分配旋钮类或微调类控件快速调节。

[点]：类型设置为 ARC 时可调，用于设置折线的转折点位置。

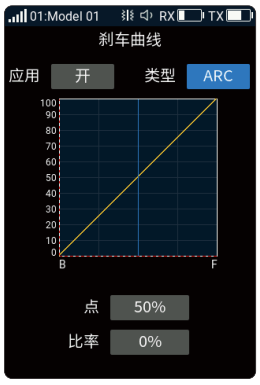
功能设置步骤参考 [6.5.1 方向曲线]。



6.5.3 刹车曲线

设置油门刹车或后退时的数据变化比率。

相关参数项与功能设置参考 [6.5.2 油门曲线]。



微信公众号 Bilibili Website Facebook

6.6 通道速度

此功能可以设置方向速度、油门前进速度和刹车速度。

最短延时为 0.00s，最长延时为 10.00s，调节步进为 0.01s。

[方向]、[油门] 和 [刹车] 的通道速度可分配旋钮类或微调类控件快速调节。

6.6.1 方向

用于改变方向通道在快速输出时的舵机相应速度。

车辆快速转向操作时，可能导致车辆失控或车辆结构无法承受过快的转向速度时，可以使用此功能进行调整。

[转向]：减缓手轮从中位到最大行程时的通道输出速度。

[回中]：减缓手轮返回中位时的通道输出速度。



功能设置：

1. 选择 [转向] 或 [回中]；
2. 短按上键或下键改变响应时长，若长按上键或下键可加速调节时长；
3. 然后短按中键，即保存设置。

6.6.2 油门

此功能可设置油门的起步和回中的延时时长。

[起步]：设置油门前进的通道输出速度。

[回中]：设置油门回中位时的通道输出速度。



功能设置：

1. 选择 [起步] 或 [回中]；
2. 短按上键或下键改变响应时长，若长按上键或下键可加速调节时长；
3. 然后短按中键，即保存设置。

6.6.3 刹车

此功能可设置油门刹车 / 后退的起步和回中的延时时长。

[起步]：设置油门刹车的速度。

[回中]：设置油门刹车返回中位的速度。

功能设置步骤参考 [6.6.2 油门]。

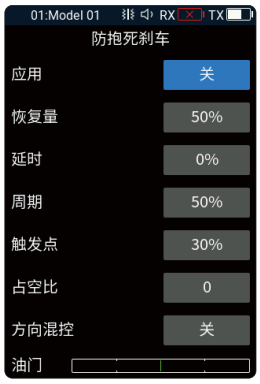


6.7 防抱死刹车

此功能有助于阻止刹车锁定并且通过脉冲刹车提高刹车性能，以达到最佳刹车效果及弯道的操控效果，而不至于出现甩尾及转弯不足情况。

该功能默认关闭，可分配开关类或按键类控件快速开启或关闭功能。

[恢复量]、[延时]、[周期]、[触发点]、[占空比] 可分配旋钮类或微调类控件快速调节。



应用

开启或关闭防抱死刹车功能，默认关闭。

恢复量

设置松刹车时刹车需消减的量。

设置范围为 0% ～ 100%，步进 1%，默认 50%。如果设置为 60%，触动刹车后，系统会从每个刹车脉冲中减少 60% 的压力，设置为 100% 时，则无刹车。

延时

用于设置防抱死刹车功能生效的延迟时间。

设置范围为 0% ～ 100%，步进 1%，默认 0%，数值越大，自动刹车功能生效越慢。设置为 0% 时，不延时，即自动刹车功能在触动刹车的同时立即生效，设置为 100% 时，延时 2S。

周期

用于设置脉冲之间的间隔时长，即防抱死刹车功能的循环周期。

设置范围为 20% ～ 100%，步进 1%，默认 50%，数值越大，脉冲间隔时间越长。设置为 100% 时，周期为 0.5S。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

触发点

用于设置自动刹车功能的启动位置。

设置范围为 10% ～ 100%，步进 1%，默认 30%，数值越大，触发自动刹车功能的扳机位置越靠近全刹车位置。0%-100% 为扳机刹车端整个行程量。

占空比

用于设置自动刹车功能启动时，松刹车与刹车的时间之间的比例。

调节范围为 -4 ～ +4 个工作周期，默认为 0，即松刹车与刹车时间相同。数值改变后，刹车脉冲方波的波峰和波谷长度会随之变化。

调节刹车与松刹车比例：

周期设置为“0”时比例为 1:1；

周期设置为“1”时比例为 1:2；

周期设置为“-1”时比例为 2:1。

方向混控

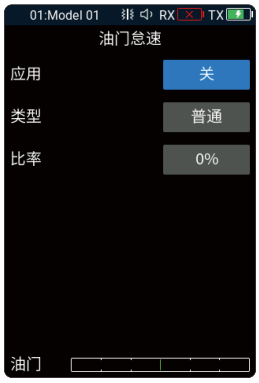
方向混控：设置方向手轮混控自动刹车开启或关闭，用于车辆转弯时开启或关闭自动刹车。

该数值调节范围为 100%N-10%N- 关闭 -10%E-100%E，默认关闭。百分比表示对应方向手轮向左或向右端行程，E 代表内部，N 代表外部；若设置 50%N，则 50% 以内（10%N-50%N) 关闭 ABS 功能，50% 以外（50%N-100%N) 为开启 ABS 功能；若设置 50%E， 则 50% 以内 (10%E-50%E) 开启 ABS 功 能,50% 以外 (50%E-100%E) 关闭 ABS 功能。

功能设置：

1. 选择 [应用]>[开]；
2. 短按上键或下键选择合适的功能项；
3. 短按中键，此时功能项为闪烁状态；
4. 短按上键或下键更改设置，若长按上键或下键可加速调节相关设置；
5. 然后短按中键，即保存设置。

6.8 油门怠速



油门怠速功能用于油动车设置扳机位于中位时的引擎怠速。设定怠速后，可以对引擎进行预热，防止熄火。
该功能默认关闭，可分配开关类或按键类控件快速开启或关闭功能。

应用

开启或关闭功能，默认关闭。

类型

设置怠速模式：[普通] 或 [锁定]。
[普通]：当向后扣扳机时，通道数据继续减小。
[锁定]：当向后扣扳机时，输出数据锁定在设定数值。

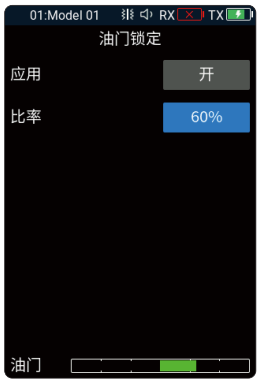
比率

设置怠速的保持值。
设置范围 -50%~50%，步进 1%，默认 0%。
可分配旋钮类或微调类控件快速调节。

功能设置：

1. 选择 [应用]>[开];
2. 选择 [类型]，根据需要选择合适的类型;
3. 选择 [比率]，根据需要改变百分比。

6.9 油门锁定



油门锁定功能开启后油门舵机保持在预先设定的位置，油门扳机无法控制油门。
该功能默认关闭，可分配开关类或按键类控件快速开启或关闭功能。

应用

开启或关闭功能

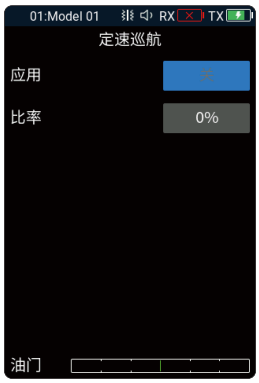
比率

设置油门锁定的目标值。
设置范围 -100%~100%，步进 1%，默认 0%。
可分配旋钮类或微调类控件快速调节。

功能设置：

1. 选择 [应用]>[开];
2. 选择 [比率]，根据需要改变百分比。

6.10 定速巡航



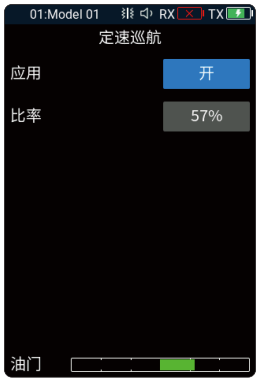
定速巡航功能开启后，油门通道保持开启时通道值输出。
当车辆行驶速度达到期望的速度时可启用定速巡航功能，启用后车辆将保持同样的速度继续行驶。
该功能默认关闭，可分配开关类或按键类控件快速开启或关闭功能。

注：

1. 当油门处于中位、后退或刹车状态时，此功能无法开启。
2. 此功能开启后，当油门进入刹车状态时，则退出定速巡航模式。

应用

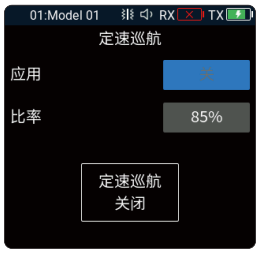
开启或关闭功能，默认关闭。



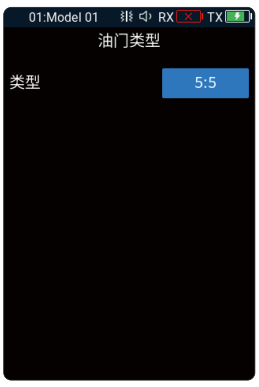
比率

设置定速巡航开启后的实时油门量。
设置范围 0%~100%，步进 1%，默认 0%。
可分配微调类控件快速调节。
功能设置：

1. 当油门处于前进状态时，选择 [应用]>[开]；
2. 短按上键或下键改变百分比，若长按上键或下键可加速调节百分比；
3. 然后短按中键，即保存设置。



6.11 油门类型



油门类型功能用于设置油门和刹车的中位位置，来纠正某些模型的油门行程和刹车行程不对等的问题。如中位设置不正确，模型在开机后可能会直接开始加速行驶。

类型

用于设置油门前进与刹车 / 后退的比例。
可选择固定类型（前进 7: 后退 3、前进 5: 后退 5、前进 10: 后退 0）。
功能设置：

1. 根据需要选择合适的类型；
2. 然后短按中键，即保存设置。

6.12 辅助通道

FS-G11P 有两个固定通道，通道 1 输出方向，通道 2 输出油门，通道 3- 通道 11 都属于辅助通道，可通过此功能对辅助通道分配对应的控件和通道名称，以便操作。



预设通道名称

功能设置：

1. 根据需要选择合适的通道；
2. 短按中键进入通道设置界面；
3. 短按中键进入 [名称] 设置界面；
4. 选择 [预设]；
5. 根据需要选择合适的预设名称；
6. 然后短按中键，即保存设置。

自定义通道名称

功能设置：

1. 根据需要选择合适的通道；
2. 短按中键进入通道设置界面；
3. 短按中键进入 [名称] 设置界面；
4. 选择 [自定义]；
5. 通过软键盘设置想要的通道名称；
6. 然后选择 ，即保存设置。

注：自定义通道名称可以选择字母、数字及符号任意组合。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

设置通道控件

分配所选通道的控件。

类型

可选择旋钮、按键、开关和微调 4 种控件类型。

模式

用于切换按键的工作模式。

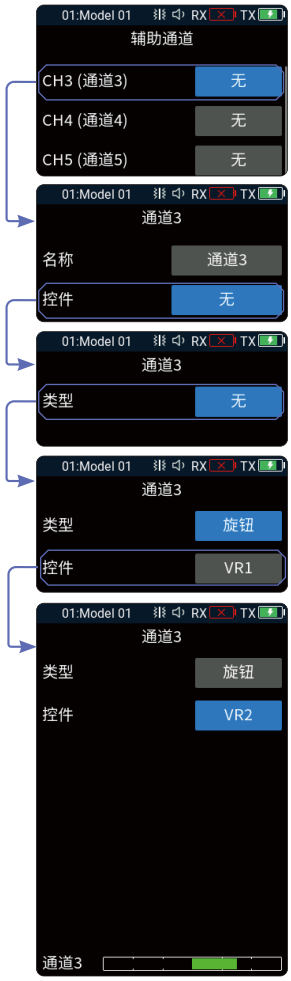
步进

用于调节微调控件单次操作数值变化量。

功能设置：

1. 根据需要选择合适的通道；
2. 选择 [控件]；
3. 根据需要选择合适的类型；
4. 然后短按中键，即保存设置。

注：关于旋钮、按键、开关和微调控件的详细信息可参考 [6.13 按键设定]。



6.13 按键设定

按键设定功能用于为不同功能分配控件以快速切换或控制。

注：每个功能仅由一个控件控制，若当前功能已分配控件后，当此项功能再次被选择时，界面将显示弹窗提示，若选择“是”，则原控件将被替换，若选择“否”，则不分配。



按键类



K1、K2、K3、K4、K5、K6 和 K7 这 7 个控件功能相同，可用于快速开启、关闭或切换功能。

[功能]：选择控件分配的功能。

[方向]：可选择 [正] 或 [反] 两种控制方向，当选择 [反] 时，此按键实际操作与输出反向。

[模式]：可选择 [触发] 或 [翻转] 两种控制方式，当选择 [触发] 时，按键触发一次通道数据变化一次，按键回弹时通道数据回到按键操作前的状态；当选择 [翻转] 时，按键回弹时还是保持触发时生效的通道数据。

功能设置：

1. 选择 [类型]>[按键]；
2. 根据需要选择合适的控件；
3. 选择 [功能] 进入按键设定界面；
4. 根据需要分配合适的功能，然后短按 POWER 按键返回上一级界面；
5. 选择 [方向]，根据需要选择 [正] 或 [反]；
6. 选择 [模式]，根据需要设置按键的触发或翻转。

开关类



SW1、SW2、SW3、SW4 和 VR2 这 5 个控件功能相同，可用于快速开启、关闭或切换功能。

功能设置：

1. 选择 [类型]>[开关]；
2. 根据需要选择合适的控件；
3. 选择 [功能] 进入按键设定界面；
4. 根据需要分配合适的功能，然后短按 POWER 按键返回上一级界面；
5. 选择 [方向]，根据需要选择 [正] 或 [反]。

微调类



TR1、TR2、TR3 和 TR4 这 4 个控件功能相同，可用于快速调节功能参数。TR1 默认分配方向微调功能，其他 3 个控件均处于未分配功能状态。

[步进]：用于调节单次操作数值变化量。可调节范围为 1-120，默认为 2，用户可根据需要自行调节。

功能设置：

1. 选择 [类型]>[微调]；
2. 根据需要选择合适的控件；
3. 选择 [功能] 进入按键设定界面；
4. 根据需要分配合适的功能，然后短按 POWER 按键返回上一级界面；
5. 选择 [方向]，根据需要选择 [正] 或 [反]；
6. 选择 [步进]，短按上键或下键改变数值，若长按上键或下键可加速调节步进的数值。

旋钮类



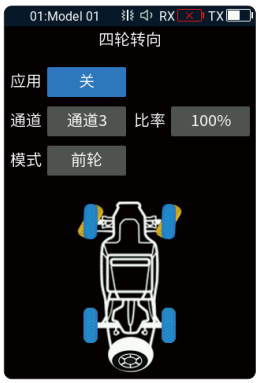
VR1、VR2 控件这两个控件功能相同，可用于快速调节功能参数。

功能设置步骤参考 [开关类]。

6.14 混控

此功能下可以设置 4 种功能混控，分别为 [四轮转向]、[履带混控]、[驱动混控]、[刹车混控] 和 [编程混控 1~8]。

四轮转向



四轮转向用于设置控制车辆转向的车轮，前轮、后轮或四轮共同控制。此功能适用于前后轮均带转向的部分攀爬车类型。默认为前轮控制转向。

该功能默认关闭，可分配开关类或按键类控件快速开启或关闭功能。

[通道]：选择被混控的通道。

[比率]：设定方向通道混控到被混控通道的混控量，调节范围为 0-100%。可分配微调类控件快速调节。

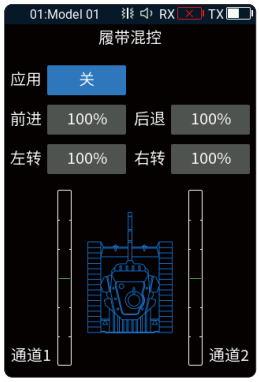
[模式]：可选择 [前轮]、[后轮]、[前后同向]、[前后反向]4 种转向模式。可分配开关类或按键类控件快速开启或关闭功能。



功能设置：

1. 选择 [混控]>[四轮转向]；
2. 选择 [应用]>[开]；
3. 选择 [通道]，根据需要选择相应的通道；
   - 每个通道只能分配一个混控功能，请避免与其他功能分配的通道发生冲突，当所选通道已分配至其他混控功能时，系统弹窗提示。
4. 选择 [比率]，短按上键或下键改变比率，若长按上键或下键可加速调节比率；
5. 选择 [模式]，根据需要选择合适的模式。

履带混控



此功能适用于履带车和坦克等模型，可实现一个扳机或手轮控制左右履带同时前进或差动转向。

此功能可分别设置前进、后退、左转和右转的比率，比率调节范围均为 0-100%，调节步进为 1%。可分配微调类控件快速调节。

左侧进度条显示 CH1 左履带的通道值，右侧进度条显示 CH2 右履带的通道值。

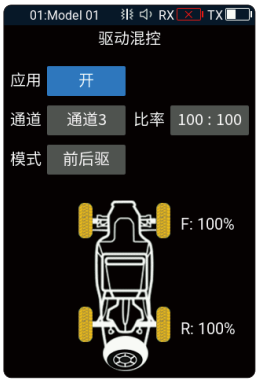
该功能默认关闭，可分配开关类或按键类控件快速开启或关闭功能。

功能设置：

1. 选择 [混控]>[履带混控]；
2. 选择 [应用]>[开]；
3. 选择想要设置的比率，短按上键或下键改变比率，若长按上键或下键可加速调节比率。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

驱动混控



驱动混控用于设置控制车辆发动机驱动的方式，分为后驱、前后混驱和前驱三种驱动模式，默认为后驱模式。

前驱的制动距离较短适用于紧急刹车；后驱时，前轮可专注于转向，更适用于车辆漂移；前后混驱就是四轮一起发动带动车身，在加速爬坡等路段时，可以提供更大的牵引力，以提高车辆的动力。

该功能默认关闭，可分配开关类或按键类控件快速开启或关闭功能。

[通道]：选择被混控的通道。

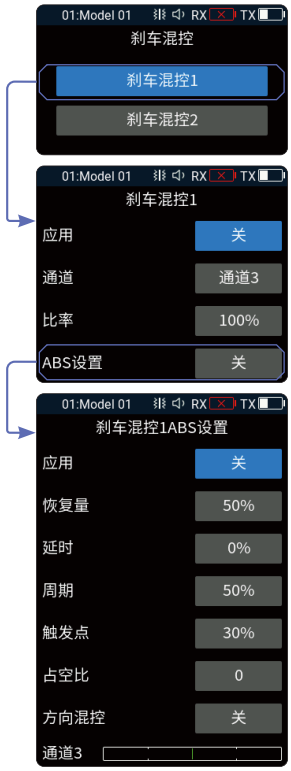
[比率]：分前比率 F 和后比率 R（100:100=F100%:R100%），该比率仅在前后混驱时使用，前后比率调节范围均为 0-100%，调节步进为 1%。可分配微调类控件快速调节。

[模式]：可选择驱动模式。可分配开关类或按键类控件快速开启或关闭功能。

功能设置：

1. 选择 [混控]>[驱动混控]；
2. 选择 [应用]>[开]；
3. 选择 [通道]，根据需要选择相应的通道；
   - 每个通道只能分配一个混控功能，请避免与其他功能分配的通道发生冲突，当所选通道已分配至其他混控功能时，系统弹窗提示。
4. 选择 [比率]，短按上键或下键改变比率，若长按上键或下键可加速调节比率；
5. 选择 [模式]，根据需要选择合适的模式。

刹车混控



此功能具有两组刹车混控，用于使用多个舵机控制刹车，例如使用不同舵机控制前后刹车的模型。如果您的模型使用多个通道共同控制刹车，您可以通过该功能将刹车通道作为油门通道的混控通道进行控制。

该功能默认关闭，可分配开关类或按键类控件快速开启或关闭功能。

[通道]：选择被混控的通道。

[比率]：设定油门通道（刹车 / 后退端）到被混控通道的混控量。可分配微调类控件快速调节。

[ABS 设置]：设置对应混控的防抱死刹车功能。

功能设置：

1. 选择 [混控]>[刹车混控 1] 或 [刹车混控 2]；
2. 选择 [应用]>[开]；
3. 选择 [通道]，根据需要选择相应的通道；
   - 每个通道只能分配一个混控功能，请避免与其他功能分配的通道发生冲突，当所选通道已分配至其他混控功能时，系统弹窗提示。
4. 选择 [比率]，短按上键或下键改变比率，若长按上键或下键可加速调节比率；
5. 选择 [ABS 设置]>[开] 或 [关]。
   - [ABS 设置] 功能设置步骤可参考 [6.7 防抱死刹车]。

编程混控



用于设置通道之间的混控关系，共包含 8 组混控关系。

该功能默认关闭，可分配开关类或按键类控件快速开启或关闭功能。

[主通道]：选择当前混控设置的主通道，主通道会对从通道产生影响。

[从通道]：选择当前混控设置的从通道（被混控的通道）。

[高端]：设置混控通道高端对被混控通道的影响范围。

[低端]：设置混控通道低端对被混控通道的影响范围。

[偏移]：设置被混控通道的偏移量。

[高端]、[低端] 和 [偏移] 可分配微调类或旋钮类控件快速调节。

功能设置：

1. 选择 [应用]>[开]；
2. 选择 [主通道]，根据需要选择一个主控通道；
3. 选择 [从通道]，根据需要选择一个从控通道；
4. 根据需要选择 [低端] 或 [高端]，短按上键或下键改变百分比，若长按上键或下键可加速调节低端或高端混控量；
5. 选择 [偏移]，短按上键或下键改变从控通道与主控通道相关的偏移量。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

6.15 计时器

可设置多种计时器，一般用于计算模型运行总时间、竞赛特定用时或发射机运行时间等。

计时器可提供 3 种不同模式的计时功能：正计时、倒计时和计圈。

计时器的开始、暂停、复位、计圈功能可分配开关类或按键类控件来控制。

当通过 [按键设定] 分配 [计时器启停 / 复位] 功能时，正计时和倒计时开启后短按为暂停，长按为复位。

正计时



从零开始计时。

[类型]：设置计时器模式。

[油门]：选择是否开启油门扳机触发计时器。

[报警]：设置计时器报警时间。

[预警]：设置开启计时器预报警提示。计时时间到达报警时间前 10 秒时，将会有声音和振动提示。

[复位]：重置单项计时功能为默认值。

[开始]：启动计时器。

功能设置：

1. 选择 [类型]>[正计时]；
2. 选择 [油门]>[关] 或 [开]；
3. 根据需要设置合适的报警时间；
4. 选择 [预警]>[关] 或 [开]；
5. 选择 [开始] 开始计时。

倒计时



从设定时间开始往下计时。

当倒计时时间只剩最后 10 秒时，系统每秒发出一次提示，到 0 后系统提示“计时时间到”并开始正计时。

功能设置步骤可参考 [正计时]。

计圈

记录每一圈时长。

选择后，[开启] 按钮变为 [计圈] 按钮，按下 [计圈] 按钮后，系统立即进入下一圈计时，计时器语音提示上一圈的圈次，计时器界面停顿 3 秒并显示上一圈的计时时长。之前所有的计圈时长将会记录在圈数计时器列表内，最大可计 100 圈，最小单圈时间不小于 3S。

[计圈列表]：记录 [计圈] 的计时输出结果。在此列表中，会对用时最少的单圈特别标记 。

在圈列表界面，长按五向开关中键可清除圈列表信息。







微信公众号 Bilibili Website Facebook

6.16 传感器

此功能可将接收机接收到的传感器信息显示在发射机上。

发射机对码的接收机为双向通信，所有连接至接收机的传感器都可在此功能菜单下找到对应信息。



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。

[类型]：显示传感器类型；

[编号]：显示传感器编号。

编号 0 为发射机或接收机电压、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；

以此类推，接收机最多可连接 14 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。

以下为部分传感器参数信息说明：

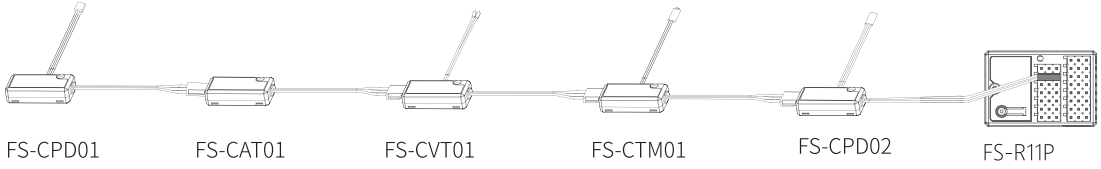
- [TX 电压] 显示发射机电池的电压。
- [RX 电压] 显示接收机的供电电压。
- [信号强度] 指发射机与接收机之间通信信号的强度，结合信噪比等参数计算得出，设置了 0-100 作为信号强度指示，同一环境下距离越远数值越小，当数值小于 60 时，请注意缩短控制距离，避免失去控制；当信号强度小于或等于设定范围时，系统将按设置的方式发出低信号警报。
- [信噪比] 指该接收机收到的信号与噪声的分贝差值，信噪比是 RSSI 值与噪音值之差 , 它是通信信号质量的决定性参数，当信噪比小于或等于 11 时，请注意缩短控制距离，避免失去控制。
- [RSSI] 用于指示接收机接收信号的功率。RSSI 数值在 0~-40dBm 之间，说明发射机与接收机间距离较近，通信质量好在 -40dBm~-85dBm 之间，通信状况较好；若 RSSI 数值小于 -85dBm，则说明发射机与接收机间有障碍物或距离过远，请注意缩短控制距离，避免失去控制。
- [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。

当发射机与二合一接收机连接时，传感器列表不显示接收机电压。

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）。

i-BUS 系列传感器连接参考如下：

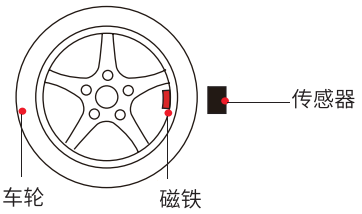
以 FS-R11P 接收机对码 FS-G11P 发射机为例，传感器接 FS-R11P 的 SENS 接口。若同时连接多个传感器，下一个传感器可以连接上一个传感器的 IN 接口，连接示意图如下：



速度传感器（FS-CPD01、FS-CPD02）

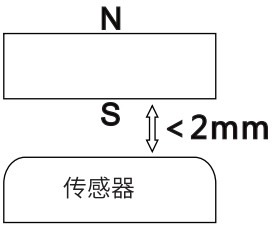
速度传感器应用于测试电机的转速。

- “马达转速”表示传感器是测试电机转速；“0rpm” 为转速测量数值。



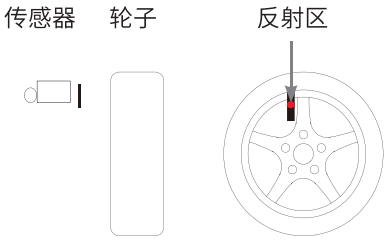
磁感应速度传感器（FS-CPD01）

1. 将 FS-CPD01 传感器与接收机或已连接接收机的传感器相连，接法同上示意图所示；
2. 将传感器置于磁铁旁边，磁铁固定在需要测试的轴向转动的位置（如模型车的轮毂内侧）；
3. 传感器与磁铁相距 2mm 以内，磁铁的南极或北极与传感器保持平行；
4. 打开发射机，选择 [传感器]>[传感器列表]，试着转动齿轮，当 [类型] 栏显示“转速”且 [数值] 栏的转速值 (0rpm) 发生变化时，表示安装成功，否则请重复以上步骤。



光感应速度传感器（FS-CPD02）

1. 将 FS-CPD02 与相关设备连接，接法同上；
2. 将传感器和反射贴纸固定在需要测试的轴向转动的位置；保持贴纸平整，并与传感器探头垂直，传感器探头和贴纸距离要保持适中；
3. 打开发射机，选择 [传感器]>[传感器列表]，试着转动齿轮，当 [类型] 栏显示“转速”且 [数值] 栏的转速值 (0rpm) 发生变化时，表示安装成功，否则请重复以上步骤。



温度传感器（FS-CTM01）

用于监测模型配件温度，通过发射机监测配件温度，可设置报警。

1. 将 FS-CTM01 与相关设备连接，接法同上；
2. 使用海棉双面贴将 FS-CTM01 的探头粘在适当的位置（如：马达，电池本体上），并与被测试物表面紧贴；
3. 打开发射机，选择 [传感器]>[传感器列表]，当 [类型] 栏显示“温度”且 [数值] 栏有对应的温度值，表示安装成功，如未安装成功，请重复以上步。

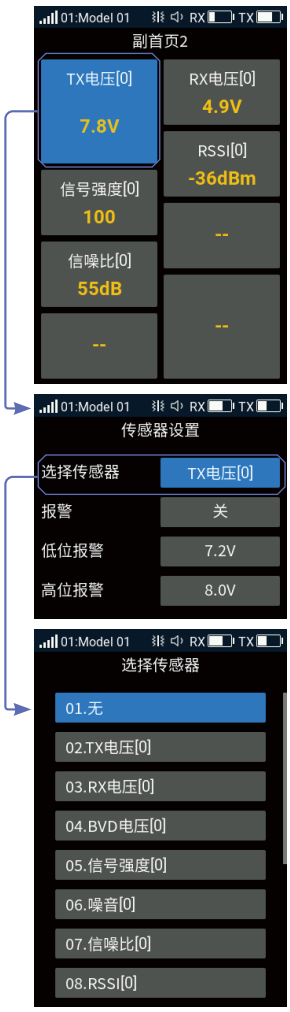
电压传感器（FS-CVT01）

用于监测模型电池电压，通过发射机监测电池电压，可设置报警。

1. 将 FS-CVT01 将 FS-CPD02 与相关设备连接，接法同上；
2. 将红黑线插针分别插入用于检测的电池的插头内，红色线为正极，黑色线为负极，请确保正确连接正负极；
3. 打开发射机，选择 [传感器]>[传感器列表]，当 [类型] 栏显示“外部电压”且 [数值] 栏有对应的电压值表示安装成功，否则请重复以上步骤发射机传感器显示界面显示电压为正数值时表示安装成功。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

传感器设置



用于选择传感器、是否设置报警、设置低位报警值和高位报警值。

[报警]：设置传感器报警是否生效，默认为关。

[低位报警]：设置传感器的低位报警值。

[高位报警]：设置传感器的高位报警值。

功能设置：

1. 选择 [传感器设置]；
2. 选择合适的选项框进入传感器设置界面；
3. 选择 [选择传感器] 进入列表；
4. 选择 [报警]>[关] 或 [开]；
5. 设置合适的低位报警值和高位报警值。

其他传感器功能设置步骤同上。

速度和距离



该功能用于检测模型行驶距离。

[选择传感器]：选择目标传感器。传感器和接收机连接后，会自动显示在该菜单中。若连接了多个速度传感器，默认显示 [无]。

[设置周长]：如果车轮上安装了速度传感器，需要定义每圈的长度。这个长度会用来计算模型的行驶距离，根据实际模型车轮周长，短按上键或下键调整长度数值。

[复位里程 1]：里程表 1 用于记录一次行驶的距离。

[复位里程 2]：里程表 2 用于记录上次复位后的总行驶距离，即每次行驶距离的累积值。

BVD 电压校准



接收机检测电压与电池实际电压可能存在压差，通过此功能为接收机设置一个校准系数，以实现界面显示电压等同于电池电压，即检测电压与校准系数之和等于界面显示电压。

BVD 电压可测量范围在 0 ～ 70V 之间。

[电池电压] 显示接收机实时回传的电池电压检测值。

注：

1. 此功能适用于具备 BVD 功能的 ANT 接收机 , 且接收机须与发射机双向通信。
2. 注意正确连接 BVD 线与电池正负极，连接示意图如下。

功能设置：



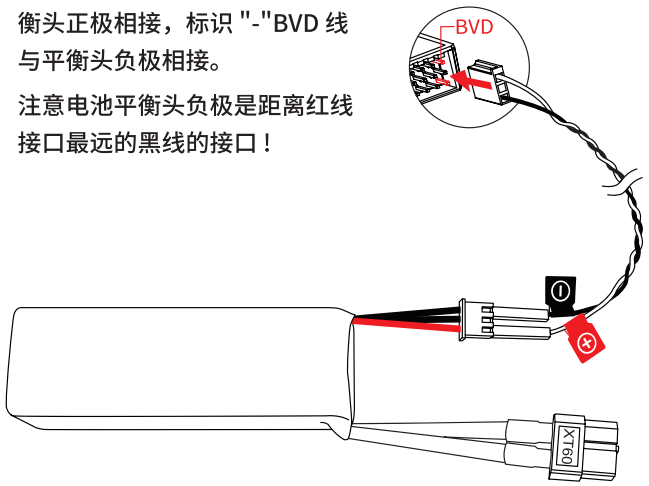
设置前请先正确连接 BVD 检测线，再进行校准。

注 : 请参考万用表的电压值进行校准。

1. 选择 [BVD 电压校准] 进入功能设置界面；
2. 根据需要改变电池电压值；
3. 选择 [校准]，校准成功后界面弹窗提示，选择“是”即可。
   - 校准成功后，传感器列表会增加一项“BVD 电压”信息。

确保标识 "+"BVD 线与电池平衡头正极相接，标识 "-"BVD 线与平衡头负极相接。

注意电池平衡头负极是距离红线接口最远的黑线的接口！



微信公众号 Bilibili Website Facebook

高度调零

归零高度传感器数据。

[高度传感器]：选择需要调零的高度传感器。若连接了多个高度传感器，默认显示 [无]。

[调零]：用于将当前高度调整到 0 米。

功能设置：

1. 选择 [高度传感器]，选择需要调零的高度传感器；
2. 选择 [调零]，然后在出现的弹窗中选择“是”即可。



GPS 设置

注：2.3.1 版本更新此功能。

此功能支持 FS-CGPS01 传感器，用户可配置 GPS 相关选项，包括开启 / 关闭 GPS 功能、校准 GPS、选择时区及重置起点。完成连接与设置后，可查看速度、距离、相对高度、海拔高度及经纬度等 GPS 数据。

[应用]：用于开启或关闭 GPS 功能。默认关闭。

设置为 [开] 后，GPS 功能将生效。注意：修改设置后，系统会弹窗提示必须重新对码才能生效，否则状态不变。

[时区选择]：显示设置的时区。进入时区选择界面，然后短按 POWER 键返回。

[起点]：选择复位即可复位起点位置。



GPS 显示



微信公众号　Bilibili　Website　Facebook

6.17 模型设置

用于设置模型相关的功能。

模型选择

用于选择切换模型，总共 40 组模型数据。

选中后，可在列表中选择一个模型。

- 若发射机与接收机双向通信，则会显示安全提示弹窗。选择“是”则切换成功。



模型名称

设置当前模型的名字。最多支持 12 个字符。

选中后，通过软键盘输入一个新名称，然后选择 即可保存设置。

通道数量定义

注：2.2.4 版本新增此功能。



此功能适用于标准接收机，可选通道数为 2 通道（极速）、4 通道、6 通道、8 通道、11 通道。
请根据发射机的通道数量选择对应通道数量的接收机。若接收机通道数量过少，可能影响发射机的功能使用；若过多，则会造成通道资源浪费。
如：当需要使用小于等于 8 个通道时（如使用 FS-SR8 仅有 8 个 PWM 通道输出），发射机可设置 8 通道。当选择通过 PWM 转换器等功能拓展到 11 通道时，发射机通道数量应设为 11 通道。

选择 [通道数] 后，设置合适通道数量，系统弹出提示界面，选择 [是] 即设置成功。

- 若高通道数量切换至低通道数量，系统将弹出“模型将会复位，需重新对码，是否确定？”，选择 [是]，切换成功。低通道数量切换到高通道数量时，模型数据不复位，系统将弹出“切换后需重新对码，确定继续？”，选择 [是]，切换成功。

注：

1. 当用户选择 2 通道时，仅支持方向和油门两个通道。
2. 本功能在外置 / 本机高频关闭或使用二合一接收机时不显示。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

模型复制

用来复制当前模型到目标模型组。

根据需要选择被复制的某个模型和目标模型，然后选择 [复制]，则会显示提示弹窗。选择“是”则切换成功。



模型复位

用来复位当前所在模型的所有模型数据。对码信息不会被复位。

选择 [模型复位]，则会显示提示弹窗。选择“是”则复位成功。



设置为竞赛模式

注：2.2.4 版本新增此功能。

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. 进入 [模型设置] 界面；
2. 选择 [设置为竞赛模式]，系统弹窗提示设置成功，即已经关闭相关报警；选择 [确认] 关闭弹窗。
   - 若再次选择 [设置为竞赛模式]，则会弹窗提示已是竞赛模式；选择 [确认] 关闭弹窗。

注：当接收机未与发射机通信时，若选择 [设置为竞赛模式]，则高频类型会自动调整为 [ANT 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 [设置为竞赛模式]，RF 系统会切换为 [Routine]。

高频设置

注：2.2.4 版本新增此功能。

设置本机高频的开启 / 关闭以及外置高频的工作状态。

[外置高频]：根据与发射机对码的接收机所采用的通信协议来选择合适的高频类型，可切换为 FRM303、PPM、S.BUS、CRSF。

FRM303 采用 AFHDS 3 通信协议，适配富斯经典版与增强版系列接收机；PPM 适配采用 PPM 通信协议的高频头；S.BUS 适配采用 S.BUS 通信协议的高频头；CRSF 适配采用 CRSF 通信协议的高频头。

注：外置高频下，发射机最大可设置通道数为 11 通道。

FRM303 高频设置

当使用 FRM303 高频头时，可通过此功能将高频类型设置为 FRM303。设置后，在 FRM303 高频设置界面可以开启或关闭高频蜂鸣器报警，当开启后，低信号、低电压及温度过高或过低时均可发出报警声音。还支持三种高频头功率版本：不可调版本、25mW~1W、25mW~2W。

注意：本发射机不支持为 FRM303 高频头供电，需使用单独电源供电。

FRM303 高频头使用说明：

1. 发射机端：将 [DSC 设置] 设置为“外置高频”, 使用连接线连接高频头。
   - 用户需要提前准备连接 FRM303 的连接线（一端音频口、一端信号接口）。若没有合适的连接线，可按以下方式改线：保留 3.5mm 双公头音频线一端，剪断另一端并剥出三根线芯，对应连接至 FS-XC505 转接线的 PPM、UART、GND 接口。
2. 高频头端：配置输入信号为 1.5M UART（开源协议）

设置方法如下：

I. 上推 FRM303 五向按键的上键 上电并保持上推状态，持续时间需在 3 秒以上且少于 9 秒，以进入输入信号设置状态。此时，蓝色指示灯将亮起；

II. 上推上键或下推下键以切换输入信号。当 LED 灯的状态显示为 4 闪 1 灭时，即表示已适配正确的协议；

III. 长按中键 3 秒以保存设置；

IV. 左推左键以退出信号设置状态。

FRM303 LED 灯蓝色慢闪，表示收到匹配的信源。

注：请参考 FRM303 说明书以获取更多信息。

1）蜂鸣器报警

开启或关闭蜂鸣器报警。当高频头温度过高，低信号及外部供电电压低时，则会触发高频头报警功能。

功能设置：

1. 选择 [外置高频]>[FRM303];
2. 选择 [蜂鸣器报警]>[开] 或 [关]，然后短按中键，即保存设置。

注：选择 FRM303 高频类型，可获取射频温度和射频外部电压，获取的数据可通过 [传感器]>[传感器设置]>[报警] 设置报警。

2）功率调节

请注意 FRM303 高频头供电方式也会影响实际的输出功率，即当设置的功率超出限制范围，则输出限制内的最大功率。当切换功率时，系统显示安全提示弹窗。

功能设置：

1. 选择 [功率调节];
2. 根据实际使用情况切换合适的功率，然后短按中键，即保存设置。

免责声明：本产品出厂预设的发射功率为≤ 20dBm，请使用者根据当地标准并按照说明书的指导自行调整使用。因调整不当导致的损害后果由使用者承担。

3）关于高频头

可查看外置高频头信息。



微信公众号 Bilibili Website Facebook

PPM 设置



若外置高频协议选择了 PPM，高频设置界面出现 PPM 设置功能项，设置 PPM 信号相关的参数。

[信号极性] 默认（正）情况下高电平为有效信号。部分设备可能识别低电平为有效信号，此时将信号极性设置为负，即低电平为有效信号。

[通道数] 设置一个 PPM 信号里包含的通道数量。默认一个 PPM 信号包含 8 个通道，可根据具体情况设置通道的数量。

[周期] 指发出一个 PPM 信号所用的时间。标准 8 通道 PPM 信号周期是 20ms。当使用较少通道时可设置较短的周期，缩短发出信号所需的时间以降低延时。但周期设置只能缩短空闲时段时长，不会缩短有效信号时长。故设置周期变小不会减少信号通道数量，而通道数量增加导致有效信号发送时间超出周期时，系统会按最小空闲方式处理此信号，界面设置值不会随之变化。

[起始标识] 识别 PPM 信号的起始标志时间， 默认为 400us。可根据实际情况设置合适数值，设置范围为 100us~700us。

功能设置：

1. 若设置信号极性，则选择 [信号极性] 功能项，选择正或负；
2. 选择 [通道数]，设置合适的通道数，然后短按中键，即保存设置；
3. 选择 [周期]，设置合适的周期值，然后短按中键，即保存设置；
4. 选择 [起始标识]，设置合适的数值，然后短按中键，即保存设置。

6.18 接收机设置 - 本机 RF

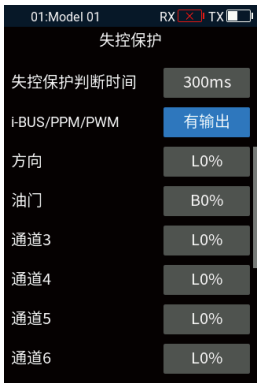
接收机设置提供了多项功能设置菜单，对接收系统进行设置。它们分别是：[失控保护]、[对码设置]、[低信号报警]、[遥测丢失报警]、[i-BUS 设置]、和 [电调设置]。

6.18.1 失控保护

注：2.2.4 版本更新此功能。







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。

失控保护判断时间

用于设置失控保护判断时间。设置范围为 250ms~1000ms。默认为 300ms。

功能设置：

选择 [失控保护判断时间]，设置合适的时间，短按中键，即保存设置。

对于 i-BUS/PPM/PWM 信号，可将失控保护设置为 [未设置]、[无输出] 或 [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 1~11 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 > 主菜单 >[接收设置]>[失控保护] 进入功能界面，短按中键，此时功能项为闪烁状态；
2. 选择 [有输出]，短按中键，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，然后选择 [是]，短按中键，所有通道失控保护设置完成；
3. 若要设置单独通道，则选择要设置的通道，短按中键，此时功能项为闪烁状态；
4. 选择合适的数值或将对应的控件拨到需要的位置并保持，短按中键，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. 失控保护出厂默认 [未设置]，失控后的接收机无有效信号输出。

6.18.2 对码设置

具体的对码操作指引，请参考 [4.2 对码] 章节。

6.18.3 低信号报警

注：2.2.4 版本新增此功能。



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强度值，报警声音效果，以及是否启用重复报警和设置重复报警的时间间隔。

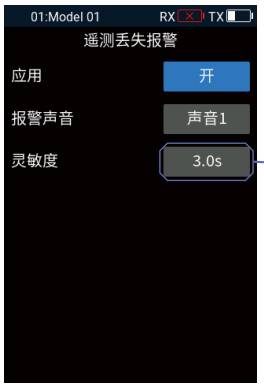
设置低信号报警功能后，当接收机信号强度低于设置值时，发射机按设置方式发出低信号报警。

功能设置：

1. 选择 [应用] > [开] 或 [关];
2. 选择 [报警声音], 设置合适的声音效果，然后短按中键，即保存设置;
3. 选择 [报警值]，设置合适的报警信号强度值，然后短按中键，即保存设置;
4. 选择 [重复], 设置合适的重复报警时间，然后短按中键，即保存设置。

6.18.4 遥测丢失报警

注：2.2.4 版本新增此功能。



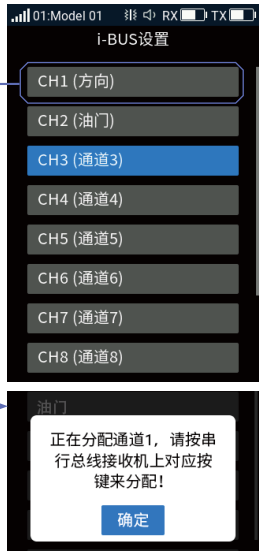
用于指示遥测丢失多长时间后启动报警。注意在设置灵敏度时间内断开又连上不会触发报警。

设置发射机在未收到接收机回传信息时的报警功能。可设置是否开启信号丢失报警、报警声音效果以及触发报警时间。

功能设置：

1. 选择 [应用] > [开] 或 [关];
2. 选择 [报警声音], 设置合适的声音效果，然后短按中键，即保存设置;
3. 选择 [灵敏度]，设置合适的触发报警时间，然后短按中键，即保存设置。

6.18.5 i-BUS 设置



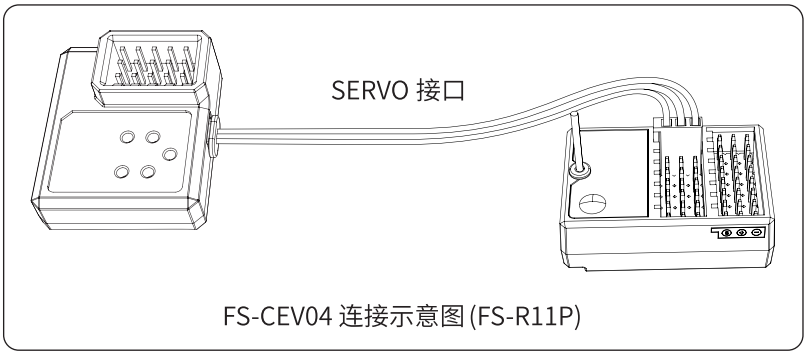
此功能可设置 i-BUS 串行总线接收机。

i-BUS 功能主要用于舵机扩展，当舵机线较短或舵机数量较多而无法全部连接至接收机接口时，可使用 i-BUS 串行总线接收机解决此问题。使用此功能时方便控制模型实现更多操作。在使用 i-BUS 串行总线接收机时，请为其单独供电，防止供电不足导致舵机无法正常工作。

仅 [对码设置] 中的 [输出模式] 选择 i-BUS 且 [高频标准] 设置为 [ANT 双向] 时，此功能才生效。

功能设置：

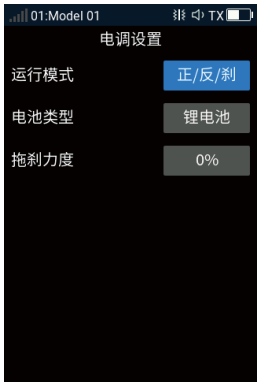
1. 发射机双向对码接收机；
2. 将串行总线接收机 FS-CEV04 连接至接收机的 SERVO 接口；
3. 选择 [i-BUS 设置] 进入设置界面；
4. 选择将要分配的通道，界面会显示弹窗提示；
5. 用合适的工具按下 FS-CEV04 上的 K1、K2、K3 或 K4 按钮，则所选的通道即被分配到了该按钮对应的 C1、C2、C3 或 C4 接口；
6. 分配成功后，界面会显示弹窗提示，短按中键即可退出；
7. 重复以上步骤设置更多通道。



FS-CEV04 连接示意图 (FS-R11P)

微信公众号 Bilibili Website Facebook

6.18.6 电调设置



用来设置二合一接收机的电调参数。仅 [高频标准] 设置为 [ANT 双向] 时，此功能才生效。可设置运行模式、电池类型和拖刹力度。

运行模式

正 / 反 / 刹（正转 / 反转 / 刹车）：当油门扳机向后扣后快速向前推时，电机只是刹车，不会产生倒车动作；当油门扳机回到中点区域并推至反向区域时，则产生倒车动作。此模式适用于一般车型。

正 / 反（正转 / 反转）：当油门扳机推至反向区域时，电机立即产生倒车动作，该模式一般用于攀爬车等特种车辆。

电池类型

可选择锂电池和镍氢电池两种类型，根据实际使用情况设置即可。

拖刹力度

拖刹是指当油门扳机从正向区域或反向区域转入中点区域内时，对电机产生一定的刹车力，这样可以模拟有刷电机的碳刷对电机转子的阻力，适合减速入弯及攀爬车应用。可选择 0%、50%、75% 和 100% 四种电调拖刹力度等级，根据实际使用情况设置即可。

根据需要分别设置 [运行模式]、[电池类型] 和 [拖刹力度] 的参数，然后短按中键 ，即保存设置。

6.19 接收机设置 - 外置 RF（FRM303）

注：2.2.4 版本新增此功能。

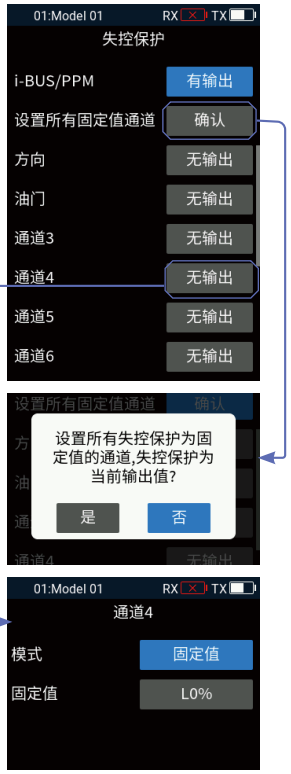
使用 FRM303 高频头前，请先参照 [6.17 模型设置] 完成 FRM303 高频设置。

对接收系统的设置包括：[失控保护]、[对码设置]、[接收机接口协议]、[响应速度]、[i-BUS 设置]、[低信号报警]、[遥测丢失报警] 和 [信号强度输出设置]。

6.19.1 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失控时为当前输出值。
- 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；设置为 [有输出]，失控后按各通道设置值输出。

设置所有固定值通道

用于设置所有已经设置为固定值的通道失控后的输出值。

功能设置：

将所有通道保持在需要设定的失控保护值位置保持不动，选择 [确认]，系统显示弹窗提示，选择 [是] 即保存设置。

设置通道 1~ 通道 11

可分别设置通道 1~11 输出信号状态，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。

功能设置：

1. 选择合适的通道进入设置界面；
2. 根据需要设置通道失控保护值，然后短按中键，即保存设置。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

6.19.2 对码设置

FRM303 高频头与 FS-G11P 发射机建立连接后，可与富斯斯 AFHDS 3 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 [AFHDS3 单向] 或 [AFHDS3 双向]。



切换为增强版接收机提示界面：



切换为经典版接收机提示界面：



功能设置：

1. 选择 [对码设置] 进入设置界面；
2. 选择 [RF 系统]，设置合适的功能项；
3. 选择 [高频标准]，设置单向或双向 ;
4. 选择 [开始]，发射机即进入对码状态；
5. 参考要对码接收机的说明书，使接收机进入对码状态；
   - 若 [高频标准] 设置为单向，则接收机 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。
6. 当接收机 LED 灯变为常亮时，表示对码成功；
7. 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。

6.19.3 接收机接口协议

设置接收机接口输出的信号类型。

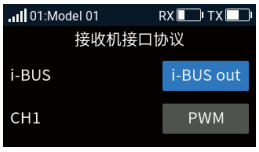
对于增强版接收机：未连接收机时，默认显示 4 个 Newport 接口可设置；连接后，则显示此接收机可设置的 Newport 接口。Newport 接口可设置的输出的信号类型为 PWM、PPM、S.BUS、i-BUS-IN 或 i-BUS-OUT。

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。

增强版接收机界面：



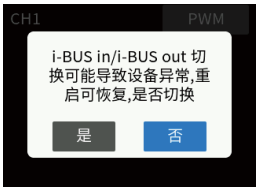
经典版接收机界面：



功能设置：

1. 选择 [接收机接口协议] 进入设置界面；
2. 选择要设置的接口，然后设置合适的输出信号类型；
3. 短按中键，即保存设置。

切换为“i-BUS out”或“i-BUS in”信号时，显示弹窗提示。



注：

1. 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；
2. 若接口协议设置为 i-BUS-IN，可用于连接 i-BUS 传感器设备；
3. 若接口协议设置为 i-BUS-OUT，支持 i-BUS 信号输出，可连接 FS-CEV04 串行总线接收机；
4. 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。

6.19.4 响应速度

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（95Hz)]、[数字舵机（380Hz）]、[SR（833Hz）]、[SFR(1000Hz)]、[自定义] 和 [与高频同步]。

注：当选用 SR（PWM 频率 833Hz)、SFR(PWM 频率 1000Hz）时整个系统的延时会减小，但此时 PWM 信号脉冲区间已经发生了变化。请确保适配的舵机为支持相应频率的数字舵机并且设置匹配，否则可能导致舵机无法正常工作，甚至损坏舵机。

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（95Hz)]、[数字舵机（380Hz）] 和 [自定义]。

<u>设置所有通道</u>

将所有通道设置为同一频率值。

功能设置：

1. 选择 [响应速度] 进入设置界面；
2. 选择 [设置所有通道] 进入设置界面，根据实际情况设置 [与高频同步] 和 [响应速度]；
   - 若 [响应速度] 设置为 [自定义]，可短按上键或下键调节频率。
3. 短按 POWER 按键返回，此时界面显示提示弹窗，选择 [是] 即可。

<u>设置通道 1~ 通道 11</u>

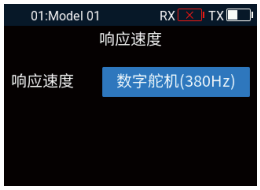
设置各个通道的频率值。

功能设置请参照 [设置所有通道] 的步骤 1~2 操作。

增强版接收机界面：



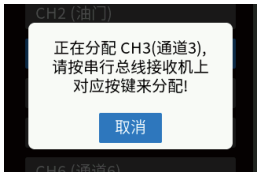
经典版接收机界面：

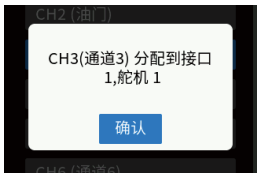


微信公众号 Bilibili Website Facebook

6.19.5 i-BUS 设置







此功能可设置 i-BUS 串行总线接收机。

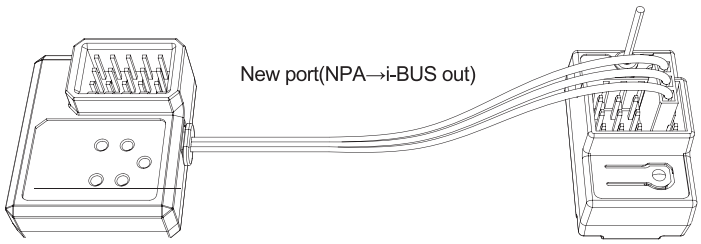
i-BUS 功能主要用于舵机扩展，当舵机线较短或舵机数量较多而无法全部连接至接收机接口时，可使用 i-BUS 串行总线接收机解决此问题。使用此功能时方便控制模型实现更多操作。在使用 i-BUS 串行总线接收机时，请为其单独供电，防止供电不足导致舵机无法正常工作。

仅 [对码设置] 中的 [高频标准] 设置为 [AFHDS3 双向]，且接收机接口协议设置为 i-BUS-OUT 时，此功能才生效。

功能设置：

1. 发射机双向对码接收机；
2. 将串行总线接收机 FS-CEV04 连接至接收机输出“i-BUS out”信号的接口；
3. 选择 [i-BUS 设置] 进入设置界面；
4. 选择将要分配的通道，界面会显示弹窗提示；
5. 用合适的工具按下 FS-CEV04 上的 K1、K2、K3 或 K4 按钮，则所选的通道即被分配到了该按钮对应的 C1、C2、C3 或 C4 接口；
6. 分配成功后，界面会显示弹窗提示，短按中键即可退出；
7. 重复以上步骤设置更多通道。

连接示例：FS-CEV04 与 FGr4B 搭配使用（其他 AFHDS3 接收机参考此方式）



6.19.6 低信号报警

此功能请查看 [6.18.3 低信号报警]。

6.19.7 遥测丢失报警

此功能请查看 [6.18.4 遥测丢失报警]。

6.19.8 信号强度输出设置



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 [信号强度输出设置] 进入设置界面；
2. 选择 [状态] > [开] 或 [关]；
3. 选择 [输出通道]，设置合适的通道。

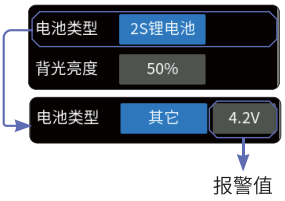
微信公众号 Bilibili Website Facebook

6.20 系统设置

用于设置系统相关的参数。

6.20.1 设置

电池类型



设置发射机供电的电池类型，可设置为 [18650]、[2S 锂电池] 和 [其他]。

当发射机电池处于低电压状态时，即发出报警。避免控制系统在低电压状态下长时间运行造成意外。

若电池类型选择 18650 或 2S 锂电池，当电池电压低于 7.2V 时，即进入低电压状态。电池电压（BATT）报警值参考如下：

- 当 7.0V ≤ BATT ＜ 7.2V，界面显示“电压低，请充电！”
- 当 6.8V ≤ BATT ＜ 7.0V，界面显示“即将自动关机，请充电！”



功能设置：

1. 选择 [电池类型]>[2S 锂电池]、[18650] 或 [其他]；
   - 若选择 [其他] 时，可根据所用电池的使用说明书设定报警值。
2. 然后短按中键，即保存设置。

背光亮度



用于设置发射机背光亮度。

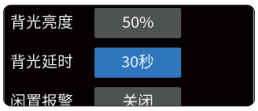
调节范围在 10%~100%。

注：背光亮度对电池使用时长有影响，延时越长，耗电量越多，使用时长越短。

功能设置：

1. 选择 [背光亮度]；
2. 根据需要改变百分比；
3. 然后短按中键，即保存设置。

背光延时



设置显示屏在无其他控件（除手轮和扳机）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，此时操作五向按键、POWER 按键或已被分配的快捷键时，屏幕将会重新亮起。

可设置 5 秒、10 秒、30 秒、1 分钟、2 分钟、5 分钟、10 分钟的背光延时时长和常亮，默认 30 秒。

功能设置：

1. 选择 [背光延时]；
2. 选择合适的背光延时项；
3. 然后短按中键，即保存设置。

闲置报警



设置是否开启闲置报警提醒及报警时间。

可设置 3 分钟、5 分钟、10 分钟、20 分钟和关闭，默认 3 分钟。

功能设置：

1. 选择 [闲置报警]；
2. 选择合适的报警时间；
3. 然后短按中键，即保存设置。

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。

当该功能开启后，在设置时间内未操作发射机且未双向对码接收机时，发射机将自动关机。

可设置 5 分钟、10 分钟、20 分钟、30 分钟和关闭，默认 5 分钟。

功能设置：

1. 选择 [自动关机]；
2. 选择合适的关机时间；
3. 然后短按中键，即保存设置。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

副首页 1

副首页 1 功能设置步骤可参考 [5. 系统界面] 章节。

副首页 2

副首页 2 功能设置步骤可参考 [5. 系统界面] 章节。

上氛围灯



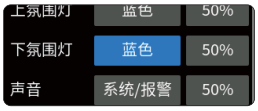
可设置是否关闭上氛围灯、指示电量、以及设置氛围灯颜色和亮度等级。

- 电量指示：灯为绿色时，代表电池电压≥报警值；低于报警值则为红色。
- 氛围灯颜色：可设置为 [红色]、[绿色]、[蓝色]、[黄色]、[青色]、[紫色] 或 [炫彩]。
- 亮度等级：默认 50%，调节范围 0-100%。

功能设置：

1. 首页下，短按中键进入主菜单；
2. 短按左键 / 下键选择 [系统设置]，短按中键进入系统设置界面；
3. 选择 [设置]>[上氛围灯]，此时功能项为闪烁状态；
4. 短按上键或下键选择合适的功能项，然后短按中键，即保存设置；
5. 短按 POWER 按键返回上一级界面。

下氛围灯



设置下氛围灯颜色类型和亮度等级。功能和设置与上氛围灯相同，参考 [上氛围灯] 描述。

声音



设置喇叭声音的音量等级和类型。

音量等级设置范围：0~100%

可设置系统 / 报警、系统、报警和关闭，默认系统 / 报警。当声音类型设置为 [关闭] 时，主首页的功能状态显示区不显示声音图标。

功能设置：

1. 选择 [设置]>[声音]；
2. 选择合适的声音类型；
3. 根据需要调节音量等级范围；
4. 然后短按中键，即保存设置。

振动



设置马达振动的强度等级和类型。

振动强度等级设置范围：0~100%

可设置系统 / 报警、系统、报警和关闭，默认系统 / 报警。当振动类型设置为 [关闭] 时，主首页的功能状态显示区不显示振动图标。

功能设置步骤可参考 [声音]。

单位



用来设置长度和温度系统单位。

长度单位可选择公制和英制，默认公制。

温度单位可选择摄氏和华氏，默认摄氏。

功能设置：

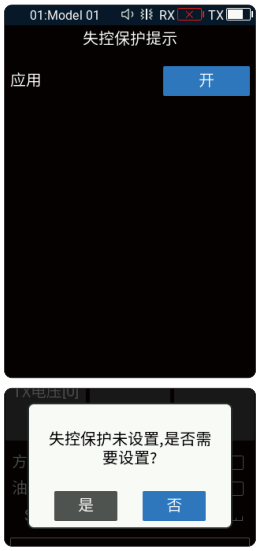
1. 选择 [设置]>[单位]；
2. 选择合适的长度单位或温度单位；
3. 然后短按中键，即保存设置。

6.20.2 摇杆校准

摇杆校准功能设置步骤可参考 [4.4 摇杆校准]。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

6.20.3 失控保护提示



用于设置开机时失控保护提示弹窗的开启和关闭，注意此功能仅在未设置失控保护时才显示弹窗提示。

功能设置：

1. 选择 [失控保护提示] 进入设置界面；
2. 选择 [应用]>[开] 或 [关]；
3. 然后短按中键，即保存设置。

6.20.4 锁屏设置

注：2.2.4 版本新增此功能。



此功能用于在发射机主首页锁定后，设置操作发射机的控件是否有效。可防止由于个人原因或避免他人代操作时，意外拨动某个控件而改变设置参数或修改通道数据。

[锁定屏幕]：操作五向开关（菜单导航键）和已通过 [快捷设置] 分配功能的 K 类按键（K1~K7）无效。

[锁定微调]：操作微调类控件（TR1~TR4）、五向开关（菜单导航键）和 K 类按键（K1~K7）无效。

[通道可控]：仅操作被分配为控制通道的控件有效。

[手轮扳机可控]：仅操作手轮和扳机有效。

功能设置：

1. 选择 [锁屏设置] 进入设置界面；
2. 选择合适的功能项；
3. 短按中键，即保存设置。

6.20.5 遥控固件更新



让发射机进入固件更新状态。当使用固件更新程序更新时，需要先通过此功能，让发射机进入更新状态后，然后通过固件更新程序执行更新。

⚠警告	• **请使用随机赠送的 USB Type-C 线** • **当固件正在更新时请勿断开 USB Type-C 线**

功能设置：

1. 下载并打开最新的固件更新程序；
2. 将发射机通过 USB Type-C 线与电脑连接；
3. 选择 [固件更新], 界面弹出提示“更新固件可能会导致模型数据被复位，确定继续？”点击“是”，发射机进入更新状态；
4. 完成以上步骤后，在电脑端软件窗口点击 [Update] 后开始更新；
5. 更新完成后，发射机将会自动退出更新状态，重新开机。（断开 USB Type-C 线连接，并关闭电脑更新软件）。

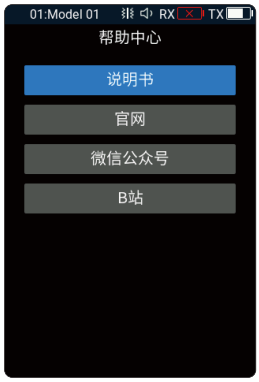
也可通过富斯遥控管家固件（FlySkyAssistant）更新发射机的固件，此时无需操作此功能设置，仅需确保发射机开机并与电脑连接。

温馨提示：固件更新后模型数据将被复位，操作前，请提前将您设置好的模式数据进行备份。

6.20.6 恢复出厂设置

此功能设置可参考 [4.5 恢复出厂设置]。

6.20.7 帮助中心



该功能界面下提供该产品的说明书二维码，以及官网、微信公众号以及 B 站二维码。用户可根据需要选择相应二维码并扫码查看。

6.20.8 关于 FS-G11P

此功能包含产品名称、固件版本、版本日期、硬件版本以及高频库版本等基础信息。

6.21 智能车控



智能车控功能需搭配支持 ANT 协议的接收机使用（如 FS-R7V），发射机与接收机双向对码成功后即可进入该功能界面。

可分配 开关类或按键类控件以快速开启或关闭智能车控功能。

可分配旋钮类或微调类控件以快速调节方向感度、油门感度、优先级参数。

应用

可开启或关闭智能车控功能。

正逆转

可设置陀螺仪混控方向通道时的正反方向。

增稳模式

用于模型辅助增稳，可选择普通 / 锁定两种模式。

[普通]：车辆偏航或转向时，陀螺仪自动根据所产生的角速度大小提供一个相反的补偿控制舵机使其保持稳定或防止甩尾。

[锁定]：手轮回中保持的情况下，车辆偏航时陀螺仪会根据偏航角度反方向控制舵机使其回到预期方向行驶（若“锁定模式”下手轮未回中，则同“普通模式”）。

方向感度

用于改变混控方向灵敏度。设置范围为 0~100%，默认为 50%。

油门感度

用于改变混控油门灵敏度。设置范围为 0~100%，默认为 0%。

优先级

用于设置车辆转向时，手轮控制与陀螺仪间的控制比例，即转弯半径。当转动方向手轮转弯时，受陀螺仪混控影响会降低转向角度，当数值为 0% 时混控力度最大，即转弯半径最大，当数值为 100% 时混控力度为 0，转弯半径最小。设置范围为 0~100%，默认为 0%。

中位校准

用于陀螺仪校准方向和油门中位，使车辆正常行驶时发挥最佳行驶状态。开启智能车控功能前需将车辆的方向舵量、中位微调、油门中位调至最佳行驶状态，完成后打开 [智能车控] 功能进行中位校准。每次改变微调或油门曲线后都需要行中位校准，中位校准过程中方向油门需置于中位静止状态。



陀螺仪校准

用于第一次对码启用陀螺仪或更换陀螺仪后需要进行陀螺仪校准。模型保持平稳静止状态，选择 [校准]，接收机 LED 为两闪一灭状态，校准自动退出表示校准成功。



功能设置：

1. 用发射机双向对码带有陀螺仪功能的 ANT 接收机；
2. 选择 [应用]>[开] 或 [关]；
3. 选择 [正逆转]>[正向] 或 [反向]；
4. 选择 [增稳模式]>[普通] 或 [锁定]；
5. 分别设置 [方向感度]、[油门感度] 和 [优先级] 的百分比；
6. 然后参考上述中位校准和陀螺仪校准描述进行校准。
   - 校准成功后，发射机自动退出校准界面。若校准失败则需手动短按 POWER 键退出。

6.22 初学模式

初学者模式适用于入门级别的玩家，设置一些针对新手用户的保护和限制功能以提高操作的安全性。



应用

用于设置初学者模式功能是否生效，默认为关。

方向限制

用于限制方向通道输出至一半，默认为开。

油门限制

用于限制油门通道输出至一半，默认为开。

功能设置：

1. 选择 [应用]>[开] 或 [关]；
2. 根据需要可开启或关闭 [方向限制] 和 [油门限制]；
3. 操作相应控件可查看方向、油门通道输出状态。

6.23 DSC 设置

注：2.2.4 版本新增此功能。



可通过设置 3.5mm 音频接口 (DSC) 输出信号，来实现教练功能、头追功能以及外置高频头等相关功能。

[教练]： 接口信号输出为 PPM 信号。若要使用教练功能，则先将 [DSC 设置] 设置为“教练”。

[头追]：接口信号输出为 PPM 信号。若要使用头追功能，则先将 [DSC 设置] 设置为“头追”。

[FRM303]: 若要使用外置高频头 FRM303，则先将 [DSC 设置] 设置为“外置高频”。

功能设置：

1. 选择 [DSC 设置] 进入设置界面；
2. 选择合适的功能项；
3. 短按中键，即保存设置。

6.24 教练功能

注：2.2.4 版本新增此功能。

FS-G11P 支持两种功能模式：教练模式和学员模式。被设置为教练模式的发射机接受外部信号控制模型，即教练口具备识别外部 PPM 信号输入能力；被设置为学员模式的发射机仅输出 PPM 信号，不识别输入信号。

该功能默认关闭，可分配开关类或按键类控件快速开启或关闭功能。

两台发射机（一台教练模式一台学员模式）可通过 3.5mm 双公头音频线（需另购 FS-L003 教练线）连接，以此实现教练功能。

注：

1. 启用此功能前，先通过 [DSC 设置] 功能设置为 [教练]；
2. 若通过教练线连接两台发射机，请确保教练线连接正确；
3. 本发射机教练口可自适应识别输入的 PPM 信号，大部分支持 PPM 输出的设备均可作为教练模式的外部输入信号源；但部分设备可能不支持此功能，可以通过设置教练口 PPM 输出来匹配有特殊 PPM 信号识别要求的外部设备使用。

当一台教练机和一台学员机正常连接时，学员和教练模式开关状态与实际控制源的关系如下表所示：

教练模式开关	学员模式开关	实际控制源
开启	开启	教练
开启	关闭	教练
关闭	开启	学员
关闭	关闭	教练

6.24.1 教练模式



当教练模式设置为教练时，表示发射机仅支持教练模式的功能。

注：正常情况下教练使用教练模式遥控教学，若想使用学员模式遥控教学时，教练模式需保持关闭状态。

方向（通道 1）~ 通道 11

可设置每个通道（通道 1~ 通道 11）切换开启 / 关闭。

注意界面所显示的通道数量由 [模型设置] 中 [通道数量定义] 而定。

功能设置：

1. 选择 [教练功能] 进入设置界面；
2. 选择 [模式] > [教练]；
3. 选择 [应用] > [开] 或 [关]；
4. 根据需要选择要开启的通道（方向 ~ 通道 11）；
5. 短按中键，即保存设置。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

6.24.2 学员模式



当教练模式设置为学员时，此时发射机仅支持学员模式的功能。还可设置 PPM 信号参数，如信号极性、通道数、周期、及起始标识设置，以匹配教练模式发射机实现教练功能应用。

信号极性

当教练模式设置为学员时，可设置 [信号极性]。默认（正）情况下高电平为有效信号。部分设备可能识别低电平为有效信号，此时将信号极性设置为负，即低电平为有效信号。

通道数

当教练模式设置为学员时，可设置 [通道数]。设置一个 PPM 信号里包含的通道数量。默认一个 PPM 信号包含 8 个通道，设置范围为 4-11，步进为 1。

周期

当教练模式设置为学员时，可设置 [周期]。指发出一个 PPM 信号所用时间。标准 8 通道 PPM 信号周期是 20ms。设置范围为 12.5-45ms，步进为 0.5ms。

当使用较少通道时可设置较短的周期，缩短发出信号所需的时间以降低延时。但周期设置只能缩短空闲时段时长，不会缩短有效信号时长。故设置周期不会减少信号通道数量，而通道数量增加导致有效信号发送时间超出周期时，系统会按最小空闲方式处理此信号，界面设置值不会随之变化。

起始标识

当教练模式设置为学员时，可设置 [起始标识]。识别 PPM 信号的起始标志时间。默认为 400us。设置范围为 100-700us，步进为 50us。

功能设置：

1. 选择 [教练功能] 进入设置界面 ;
2. 选择 [模式] > [学员];
3. 选择 [应用] > [开] 或 [关];
4. 选择 [信号极性] > [正] 或 [负];
5. 选择 [通道数]，根据需要设置通道数量;
6. 选择 [周期]，根据需要设置周期;
7. 选择 [起始标识]，根据需要改变数值设置起始标志时间;
8. 短按中键，即保存设置。

6.25 头追设置

注：2.2.4 版本新增此功能。





用于设置头追所能控制的通道。

[应用]：设置头追功能的 [开]/[关]。

通道 3 ~ 通道 11：设置头追设备所能控制的通道，注意界面所显示的通道数量由 [模型设置] 中 [通道数量定义] 而定。

注：启用此功能前，先通过 [DSC 设置] 功能设置为 [头追]。

功能设置：

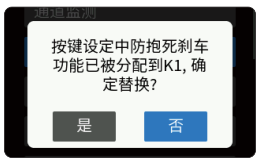
1. 选择 [头追设置] 进入设置界面；
2. 选择 [应用]，接着选择合适的功能项，短按中键，即保存设置；
3. 选择 [通道 3]，接着分配控制“通道 3”的头追通道（默认未分配），短按中键，即保存设置；
4. 参考步骤 3 继续分配其他头追需要控制的通道；
5. 测试确保设置按照预期计划工作。

6.26 快捷设置

注：2.2.4 版本新增此功能。







支持为 K1~K7 按键分配快捷功能 , 设置后，可通过按快捷按键直接访问相应的功能。

以 K1 按键为例，其他按键（K2-K7）设置方式相同。

功能设置：

1. 选择 [快捷设置] 进入设置界面；
2. 选择 K1 按键进入分配功能界面；
   - 若当前按键在 [按键设定] 或 [辅助通道] 中已分配功能或辅助通道，界面将显示弹窗提示，若选择“是”，则原控件将被替换，若选择“否”，则不分配。
3. 选择合适的功能项 , 短按中键，即保存设置。
4. 测试确保设置按照预期计划工作。

注：若当前界面有弹窗未关闭，操作快捷跳转按键无效。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

6.27 通道监测

注：2.2.4 版本新增此功能。

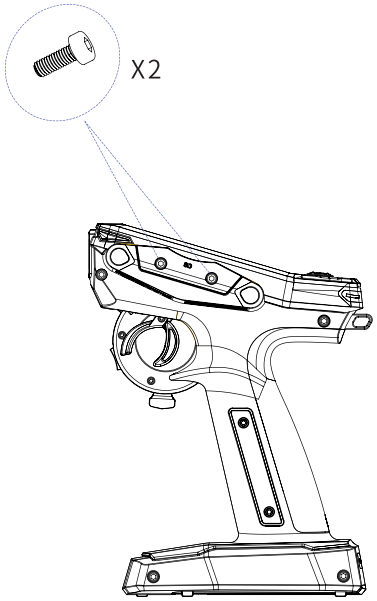
此功能可参考 [5. 系统界面] > [通道监测]。

7. 用户自定义

支持用户根据需要安装提手、安装 SD 卡、更换扳机弹簧和手轮弹簧。

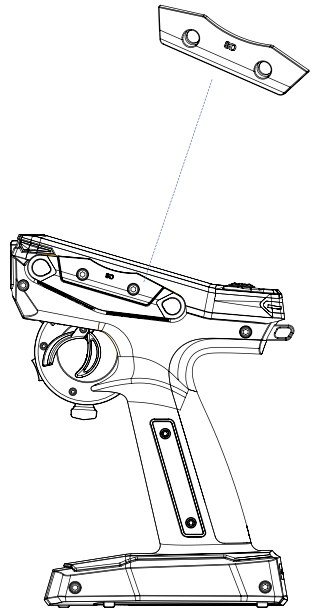
7.1 提手安装

1



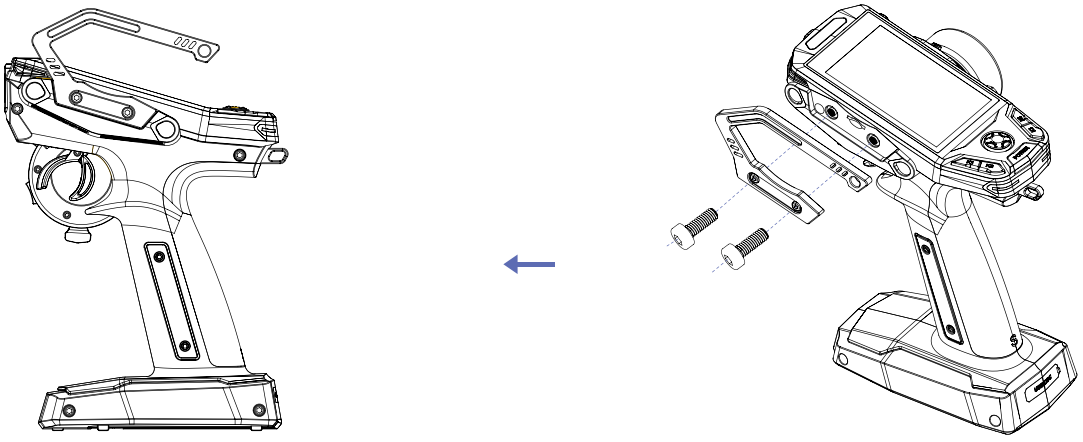
用 2mm 的六角螺丝刀取下固定 SD 卡槽保护盖的两颗螺丝（HM3*12mm）。

2



取下 SD 卡槽保护盖。注意请妥善保存以备后用。

3

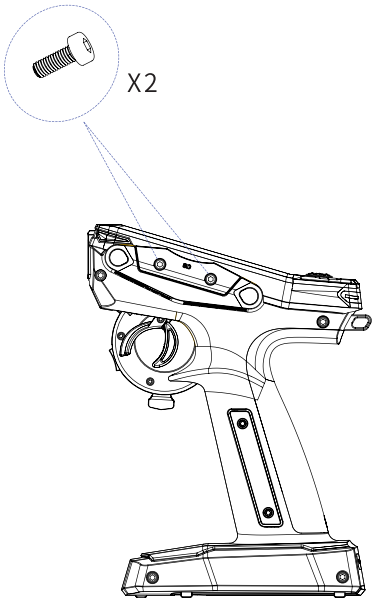


如图所示，依次用螺丝刀锁紧螺丝并确保提手安装牢固。

微信公众号 Bilibili Website Facebook

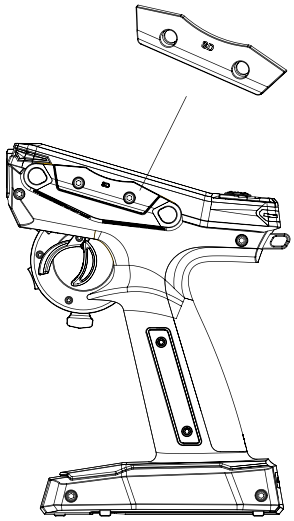
7.2 安装 SD 卡

1



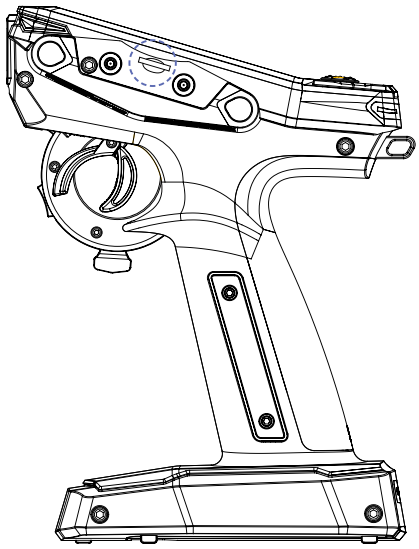
▶ 用 2mm 的六角螺丝刀取下固定 SD 卡槽保护盖的两颗螺丝（HM3*12mm）。

2



▶ 取下 SD 卡槽保护盖。

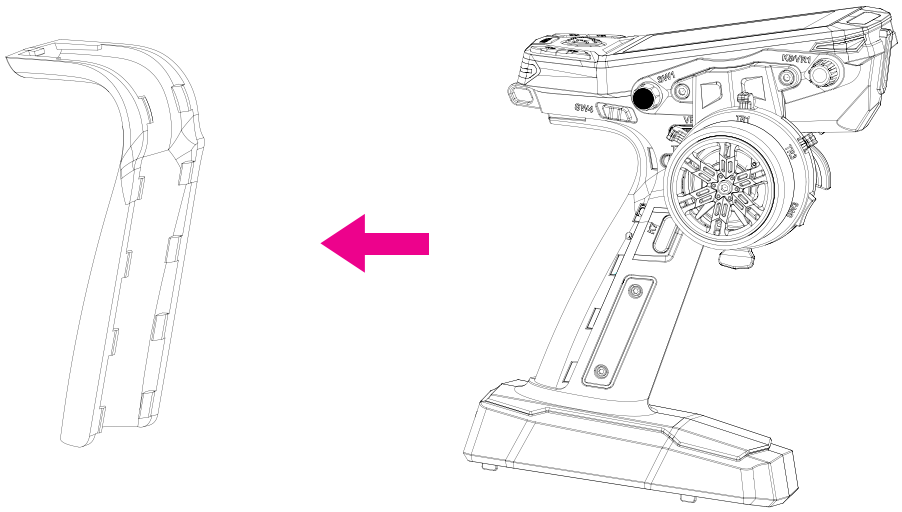
3



▶ 将 SD 卡插入 SD 卡槽里并确保安装到位。然后重新安装好 SD 卡槽保护盖和提手。

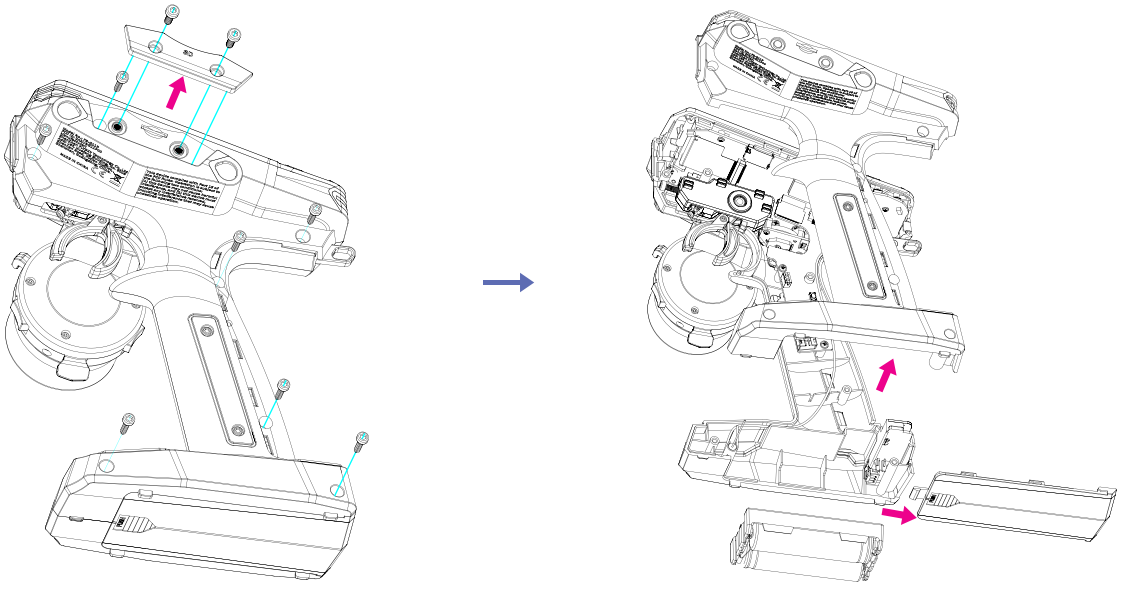
7.3 更换扳机弹簧

1



确认好 14 个卡扣的位置，沿着手胶边缘依次拆下所有的卡扣，整个手胶自然脱落。

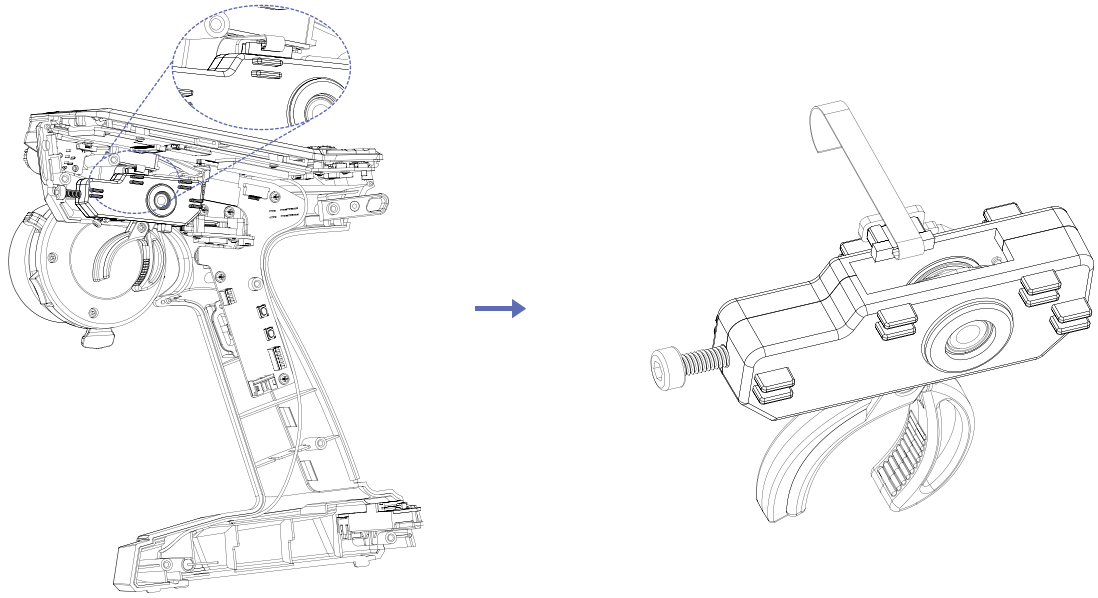
2



按如图所示用六角螺丝刀取出螺丝，然后将不带手轮的外壳、电池仓和电池盖取下。

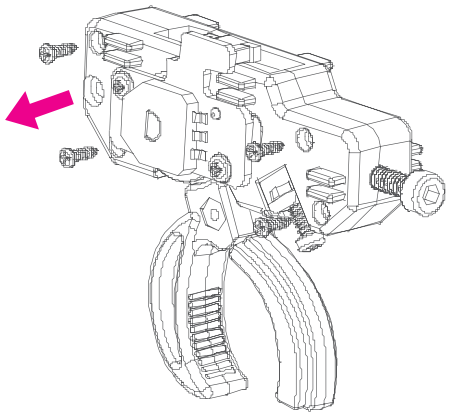
微信公众号 Bilibili Website Facebook

3



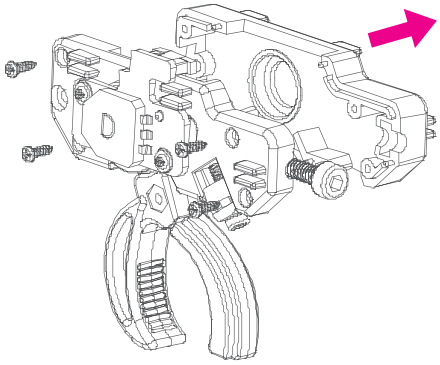
轻轻取下扳机 FPC 线，然后取下扳机。

4



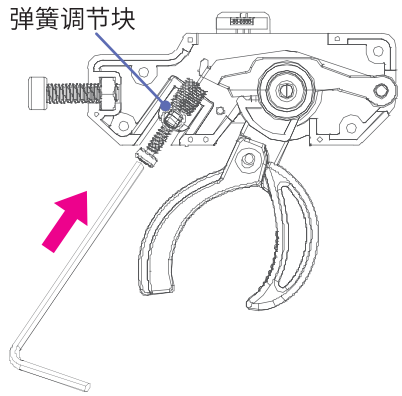
取下 4 颗螺丝（PWA 2.1*6mm）；

5



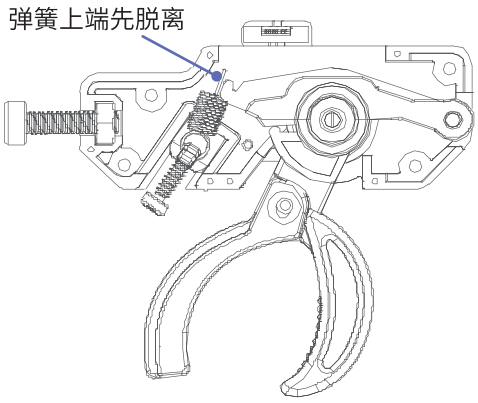
取下扳机上盖；

6



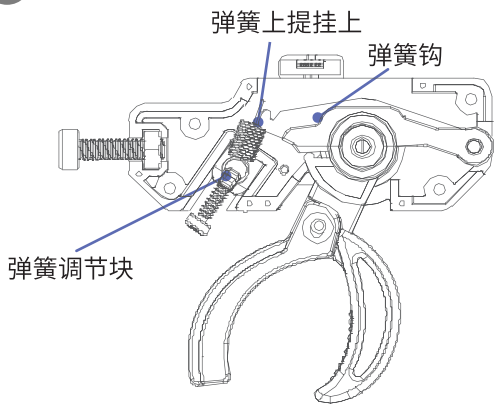
用 1.5mm 六角扳手调节螺丝（HB2*9mm），把弹簧调节块调到最底部；

7



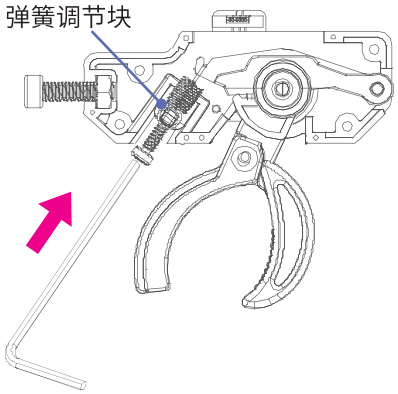
上提弹簧上端先从挂扣处脱离，最后取下弹簧；

8



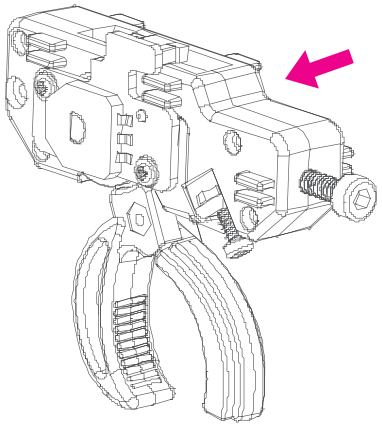
弹簧下端先挂上弹簧调节块，弹簧上提挂上弹簧钩；

9



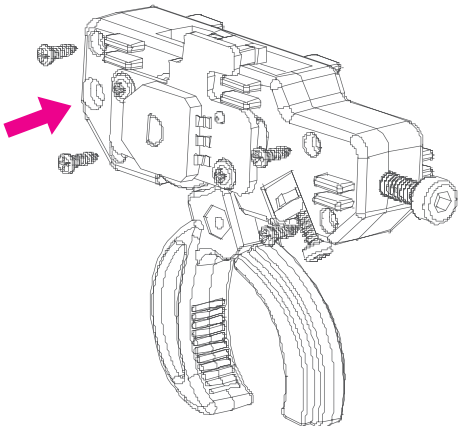
用 1.5mm 六角扳手调节螺丝（HB2*9mm），把弹簧调节块调到合适位置；

10



装配上盖；

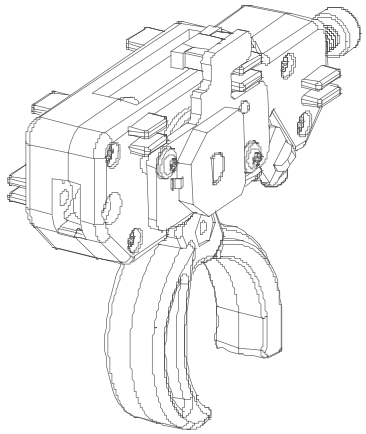
11



锁上 4 颗螺丝（PWA 2.1*6mm）固定扳机上下盖；

微信公众号 Bilibili Website Facebook

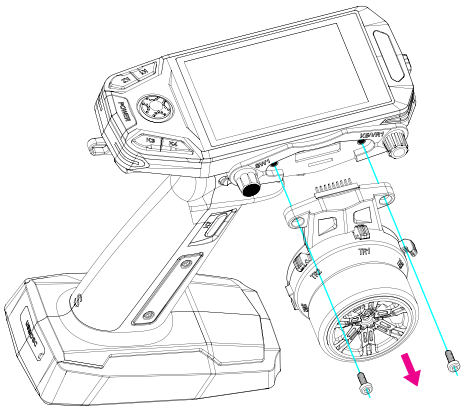
12



扳机弹簧更换完成。

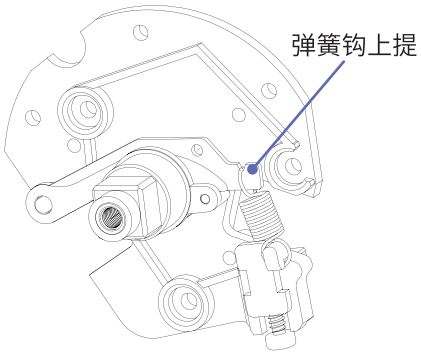
7.4 更换手轮弹簧

1



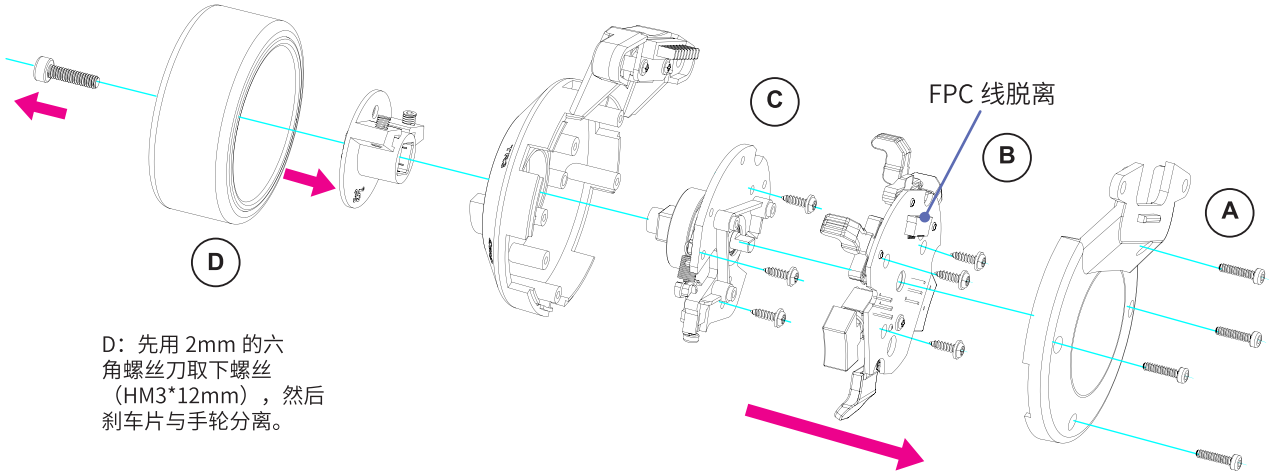
用 2mm 的六角螺丝刀取下螺丝（HM3*12mm），然后小心取下手轮；

3



上提弹簧钩；

2



D：先用 2mm 的六角螺丝刀取下螺丝（HM3*12mm），然后刹车片与手轮分离。

C：先用十字螺丝刀取下三颗螺丝（PWA 2.1*6mm），接着取下轮盘组件；

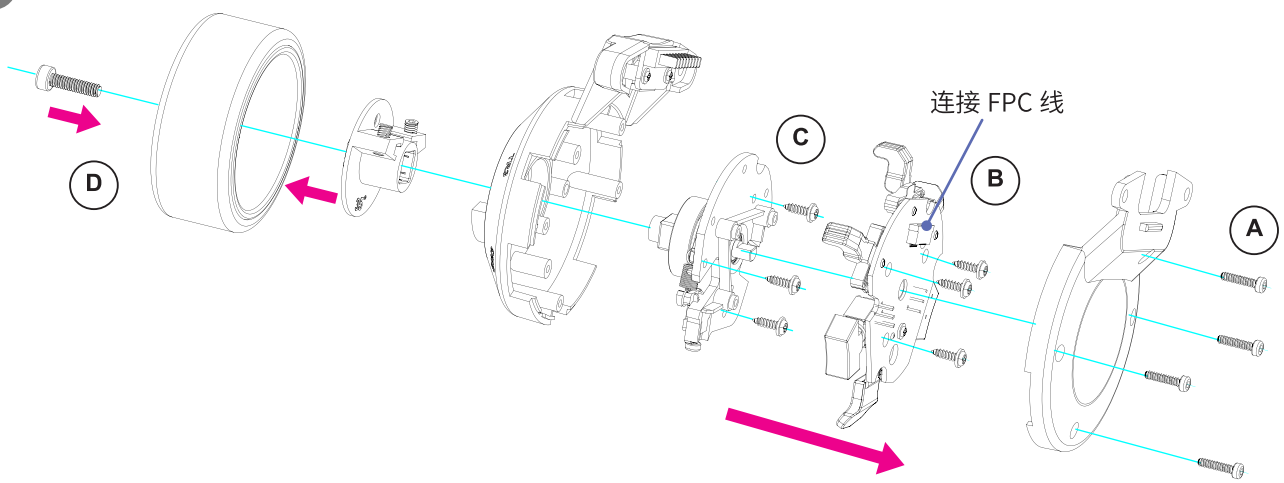
B：先小心脱离 FPC 线，接着用十字螺丝刀取下三颗螺丝（PWA 2.1*6mm），然后取下 PCB 板和微调按钮；

A：先用 1.5mm 的六角螺丝刀取下四颗螺丝（HB2*9mm），然后取下手轮后盖；

依次按照 A、B、C、D 四个步骤操作即可拆卸手轮模块；

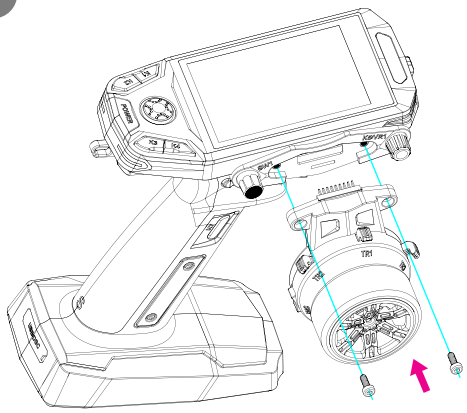
微信公众号 Bilibili Website Facebook

4



- 安装手轮模块，安装方向及步骤与拆卸步骤 3 相反；

5



- 将手轮模块安装于发射机上，安装方向及步骤与拆卸步骤 1 相反。

8. 产品规格

此章节下包含 FS-G11P 发射机和 FS-R11P 规格信息。

8.1 发射机规格

产品型号	FS-G11P
适配接收机	FS-R11P 等 ANT 协议接收机
适配模型	教育、竞技、娱乐模型
通道个数	11
波段个数	133
无线频率	2.4GHz ISM
发射功率	<20dBm
无线协议	ANT
通道分辨率	4096 级
数据接口	USB Type-C、3.5mm 音频接口 (DSC)、SD 卡槽
输入电源	6-9V/DC；18650*2PCS/2S LiPo
天线类型	内置双天线
显示方式	3.5 英寸 320*480 全点阵彩色非触摸 IPS 显示屏
固件更新	支持
温度范围	-10°C ~ +60°C
湿度范围	20% ~ 95%
机身颜色	黑色
机身重量	371g
外形尺寸	150.0*120.8*197.1mm
充电接口	有（Type-C 接口）
认证	CE、FCC ID：2A2UNG11P00、IC: 25584-G11P00

8.2 接收机规格

产品型号	FS-R11P
适配发射机	FS-G11P 等 ANT 协议发射机
适配模型	教育、竞技、娱乐模型
通道个数	11
无线频率	2.4GHz ISM
发射功率	<20dBm
无线协议	ANT
通道分辨率	4096 级
数据输出	PWM/PPM/i-BUS/S.BUS
工作电压	3.5~9V/DC
天线类型	外置单天线（同轴）
显示方式	LED
固件更新	支持
温度范围	-10°C ~ +60°C
湿度范围	20% ~ 95%
机身颜色	黑色
机身重量	10g
外形尺寸	37.0*25.0*13.3mm
防水等级	PPX4
认证	CE、FCC ID:2A2UNR11P00、IC: 25584-R11P00

9. 包装清单

序号	名称	数量
1	FS-G11P 发射机	1
2	FS-R11P 接收机	1
3	快速操作指南	1
4	小手胶	1
5	大手胶	1
6	Type-C 数据线	1
7	机米螺丝	2
8	提手	1
9	合格证	1
10	弹簧（大弹力）	1
11	弹簧（小弹力）	1

10. 认证相关

10.1 EU DoC Declaration

Hereby, [ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.] declares that the radio equipment type [FS-G11P] is in compliance with Directive 2014/53/EU.

The full text of the EU DoC is available at the following internet address: www.flyskytech.com/info_detail/10.htm

10.2 CE SAR statement

This equipment complies with Directive 2014/53/EU radiation exposure limits set forth for an uncontrolled environment. End user must follow the specific operating instructions for satisfying RF exposure compliance. This transmitter must not be co-located or operating in conjunction with any other antenna or transmitter.

The portable device is designed to meet the requirements for exposure to radio waves established by European Union market(France). These requirements set a SAR limit of 2W/kg averaged over ten gram of tissue. The highest SAR value 0.112W/kg reported under this standard during product certification for use when properly worn on the limbs.

10.3 FCC Compliance Statement

This device 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.

Warning: changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

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.

10.4 FCC SAR

For body-worn operation, the device has been tested and meets the FCC RF exposure, the maximum sar value is 0.246W/Kg at 0mm

10.5 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.

10.6 IC STATEMENT

This device contains licence-exempt transmitter(s)/receiver(s) that comply with Innovation, Science and Economic Development Canada’ s licence-exempt RSS(s).

Operation is subject to the following two conditions:

(1) This device may not cause interference.

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

L’ émetteur/récepteur exempt de licence contenu dans le présent appareil est conforme aux CNR d’ Innovation, Sciences et Développement économique Canada applicables aux appareils radio exempts de licence. L’ exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes :

1. L’ appareil ne doit pas produire de brouillage;

2. L’ appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d’ en compromettre le fonctionnement.

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

www.flyskytech.com

Copyright ©2025-2026 Flysky Technology Co., Ltd.

出版日期 :2026-09-02

微信公众号 Bilibili Website Facebook

FCC ID：2A2UNG11P00
IC：25584-G11P00

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