

T8FG 使用说明书

14-通道无线电控制系统

P26 页

操作模式选择（R6208SB）

接收器在出厂时设置的模式是“常规模式”，更改模式请按以下步骤：

更改操作模式
连接/模式按钮

LED

1. 关掉接收器。
1. 长按连接/模式按钮并打开接收器。按住按钮大于1 秒，LED 灯开始闪烁显示电流状态。
2. 放开按钮。
3. 关掉接收器。

通过此操作可以改变操作模式。

确认操作模式

打开接收器后通过观察LED 灯检查操作模式。

如有可能请确认在接收器操作时旁边没有FASST 发报（射）机。

1. 当打开接收器时，红色显示在“Normal mode 常规模式”
2. 一开始闪烁成绿色和红色（成为橙色），此时是“high speed mode 高速模式”.2 秒后，变成红色。如

果在附近有运行的FASST 发射机时，红色灯会在显示下表内容之前短暂地显示上述的情况。

LED 指示（R6208SB）

绿色	红色	状态
OFF 关	稳定	无信号接收
稳定	OFF 关	正在接收信号
闪烁	OFF 关	正在接收信号，但是信号不匹配

（操作模式选择）

	打开接收器	
连接/模式按钮	0 秒	1 秒
按住	0-1 秒	大于 1 秒
功能	无功能	在常规和高速之间改变模式
（LED 状态）	闪烁显示电流状态	稳定表示模式已改变

红色闪烁= 常规模式

绿色/红色闪=高速模式

红色稳定= 常规

绿色/红色稳定=高速（1 秒后变成红色）

P27 页

S.BUS 舵机频道设置（R6208SB）

可以通过使用S.BUS 相容的接收器、一个 SBC-1 频道更换或一个CIU-2 USB 系列接口来执行S.BUS 伺服频道设置。

频道设置

1. 把附件的短路插头连接到接收器的数据插口。

*只有在设置S.BUS 伺服频道时才能把附件的短路插头连接到接收器的数据插口上。通常时不要连接这个插头。

2. 把 S.BUS 接口按照你所想要设置的频道连接到常规系统的输出接头上（1~8）。

输出接头	频道设置	
	模式A	模式B
1	1	9
2	2	10
3	3	11
4	4	12
5	5	13
6	6	14
7	7	15
8	8	16

*频道设置模式A（频道 1~8 设置模式）或频道设置模式B（频道 9~16 设置模式）可以设置3

. 打开接收器

*打开接收器后，模式A 中的频道设置立刻就完成了。

（切换到模式B 时，按 Link/Mode 连接/模式按钮只到红色和绿色LED 开始同时闪烁，模式 B 下的频道设置即完成）

*LED 灯和设置模式相对应地闪烁

模式A：红色灯闪 3 次

模式B：绿色灯闪 3 次

4. 关掉接收器

简易连接（T8FGS/ R6208SB）

每个发射机都有个指定的唯一身份（ID）代码。要开始操作，接收器必需和匹配的发射机的 ID 代码连接上，一旦连接上了，ID 代码就存贮在接收器中，就不再需要进一步连接除非接收器和另外一个发射机配合使用。当你购买另一个备用的R6208SB 接收器时，这个程序是必需的，否则接收器就不会工作。

连接程序

- 1. 把发射机和接收器放在一起（小于1 米）。
- 2. 打开发射机。
- 3. 检查发射前侧的LED 灯，看看RF 信号是否活动，当右边的灯稳定后，RF 的信号即被发射出动了。
- 4. 打开接收器。
- 5. 按住 Link/Mode 连接/模式按钮大于 2 秒，然后释放开关。接收器开始连接运行。
- 6. 当连接完成时，接收器的灯会变成绿色。请确认伺服（舵机？）在发射机上是可工作的。请按下表中 LED 的状态检查接收器的状态。

LED 指示（R6208SB）

绿色	红色	状态
关	稳定	无信号接收
稳定	关	接收信号
闪烁	关	接收到信号，但是ID 不匹配

！ 警告

- ！ 连接完成后，请开关电源几次，以检查接收器的电源确实是与发射机连接上了，并在控制之中。
- ！ 在执行连接程序时请不要把电机的主接线接上，以免产生一些严重的伤害。

* 如果你的接收器周围有许多打开的 FASST 系统，这可能连接不到你的发射机上。如果这样，即使接收器的 LED 保持在绿色稳定状态，接收器也很有可能是连接到其他的发射机上去了。如果你没有注意到这一点将会非常危险。为了避免这样的情况发生，强烈推荐你再次检查你的接收器是否在控制中，然后检查伺服（舵机？）是否有反应。

（简易连接操作）			
Link/Mode	0 秒	2 秒	
连接/模式按钮	0~2 秒	大于 2 秒	
按住	无功能	再次连接（ID 设置）	

对你的R/C 系统的范围测试

在每个飞行之前检查你的模型的范围特别重要。这能帮助你确认每一项功能都正常工作并能让你在飞行上体验最大乐趣。**T8FGS** 发射机包括一个能减少功率输出的系统，能让你执行这样的范围检查。

范围检查模式

我们安装了一个特殊的“范围检查模式”用于检测陆地范围。打开发射机后找到“**Range check mode** 范围检查模式”项并接住“**RTN**”按钮。这样做可以帮助你找到**POWER MODE** 动力模式菜单。

激活“**Range check mode** 范围检查模式”按“**RTN**”按钮，则范围检查模式屏幕就出现了。

在这个模式下，**RF** 的功率输出降低了，所以能做范围检查测试。另外，当这个模式被激活时，发射机前侧右边的**LED** 灯开始闪烁并每 3 秒钟发出一个蜂鸣警告音。

“**Range check mode** 范围检查模式”保持 90 秒，之后功率就回到常规水平。在 90 秒前退出“**Range check mode** 范围检查模式”，选择屏幕最上方的“**RANGE CHECK** 范围检查”再次按**RTN** 按钮。这种模式第次只能使用一次，所以如果你要再次使用此功能，必需把发射机重新开机。在“**Range check mode** 范围检查模式”功能运行期间，永远不要开始飞行。

如果你要再次进行范围检查，在时间终止后，重启并按**RTN** 按钮。

范围检查程序

1. 打开“**Range check mode** 范围检查模式”，从模型边走开同时操作控制器。让助手在模型边上确认所有的控制都完成并正确。你从模型边大约能走开**30-50** 步。
2. 如果一切工作正常，回到模型旁边。把发射器械放在一个安全、易拿到的地方。确认节流棒是处于低节流位置，开启电机/发动机。让你的助手拿着航模，让发动机运行在不同的速度下执行范围检查。如果伺服紧张或不注意移动了，可能会有问题。我们强烈建议你在问题解决之前不要开始飞行。看看是否是伺服（舵机？）的连线松了，或推杆被绑助了。请确认电池 充电是满的。

接收器和舵机系统安装

接收器和伺服的连接
按照下图连接接收器和伺服，在[安装前]或[使用前]请仔细阅读注意事项。 把伺服和接收器连接到机身上，按说明书连接相关点。

接收器和伺服（舵机？）的连接图
只接必需的伺服（舵机？）。
接收器的频道设置取决于模式，按模式表连接伺服（舵机？）。

图略

R6208SB（输出接口）

- * B: 电源
- * CH1-8: 输出接口 1-8
- * S.BUS: 输出到S.BUS 系统
- * DATA port数据口: （只为工厂用）

CH1-8,
S.BUS,
B

接收器电池
充电口 接收器开关 舵机接口

S.BUS 系统

和传统的无线电控制系统不同的是，S.BUS 系统使用数据通信技术从接收器到伺服（舵机？）、回转仪或其他 S.BUS 相符合的设备发射控制信号。这个数据包括诸如：“从频道3 伺服到 15 度，从频道 5 伺服到 30 度”等多重设备。S.BUS 设备只执行他们自己已设置的频道中的命令，可用于一条信号线上连接多个伺服（舵机？）。

[连接 S.BUS 系统]

图略 频道输出/电池端子

R6208SB—————S.BUS 杆 —————S.BUS杆

S.BUS 输出

电池 传统舵机 S.BUS 舵机

- * 可以同时使用传统舵机
- * 当使用远程电池包时，使用带电缆的**S.BUS** 杆（2 路/远程电池包），请参考带电缆的 **S.BUS** 杆（2 路/远程电池包）的说明书中的连接方法。

P31 页

按模式类型连接舵机

T8FGS 发射机的频道按模式类型的连接菜单功能自动分配优化连接。每种模式类型下的频道分配（初始设置）如下表。按所配的模式类型连接接收器和舵机。

- 在连接菜单的功能屏中可以查看频道设置，频道设置也可更改。更多信息请见功能菜单中的描述。
-

固定翼/ 滑翔机常
规机翼及V-尾翼

RX CH	1AIL（*1）		2AIL（*1）		2AIL+1FLAP（*1）		2AIL+2FLAP（*2）		2AIL+4FLAP（*3）		4AIL+2FLAP（*3）	
	飞机	滑行机	飞机	滑行机	飞机	滑行机	飞机	滑行机	飞机	滑 行 机	飞机	滑 行 机
1	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼
2	升降	升降	升降	升降	升降	升降	升降	升降	升降	升降	升降	升降
3	油门	油门	油门	油门	油门	油门	油门	油门	舵	舵	舵	舵
4	方向	方向	方向	方向	方向	方向	方向	方向	副翼 2	副翼 2	副翼 2	副翼 2

- 上表表示的是**FASST MLT2**模式下的频道分配
 - 机翼类型可按**FASST MLT2**或**频道 7** 选择
- （*1）这些机翼类型可在**MLT2**， **MULT** 及 **7-ch** 模式下。但是**ch8** 在 **7-ch** 模式下不工作。
- （*2）在 **MLT2**， **MULT** 及 **7-ch** 模式下可以用这些类型的翅膀，因为**ch8** 在 **7-ch** 模式下不工作，请重新分配**flap2** 到另外一个未使用的频道下。
- （*3）这些机翼只能在**MLT2** 和 **MULT** 模式下使用。（除了那些在**MULT** 模式下的飞机类型）。

P32 页

双台升降机？

RX CH	1AIL（*1）		2AIL（*2）		2AIL+1FLAP（*3）		2AIL+2FLAP（*4）		2AIL+4FLAP（*4）		4AIL+2FLAP（*4）	
	飞机	滑 行	飞机	滑 行	飞机	滑 行	飞机	滑 行	飞机	滑 行	飞机	滑 行

		机		机		机		机		机		机
1	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼
2	升降舵	升降舵	升降	升降	升降	升降	升降	升降	升降	升降	升降	升降
3	油门	电机	油门	电机	油门	电机	油门	油门	舵	舵	舵	舵
4	方向舵	方向舵	方向舵	方向舵	方向舵	方向舵	方向舵	方向舵	副翼 2	副翼 2	副翼 2	副翼 2

- 上图表示的是在**FASST MLT2**模式下的频道分配
- 机翼类型的选择按**FASST MLT2/MULT** 或 **7-ch** 的要求
 - (*1) 这些机翼类型可在**MLT2**， **MULT** 及 **7-ch** 模式下。但是**ch8** 在 **7-ch** 模式下不工作。
 - (*2) 在 **MLT2**， **MULT** 及 **7-ch** 模式下可以用这些类型的翅膀，因为**ch8** 在 **7-ch** 模式下不工作，请重新分配**flap2** 到另外一个未使用的频道下。
 - (*3) 这些机翼只能在 **MLT2** 和 **MULT** 模式下使用。 但是滑行机的类型在 **7-ch** 下是可以的，请把 **flap2** 重新分配到另外一个未使用的频道下。
 - (*4) 这些类型的机翼只在**MLT2** 模式下可用。

P33 页

飞行机翼，三角机翼（小翼，小翅）

RX CH	2AIL（*1）		2AIL+1FLA P		2AIL+2FLA P		2AIL+4FLA P		4AIL+2FLA P	
	飞机	滑翔机	飞机	滑翔机	飞机	滑翔机	飞机	滑翔机	飞机	滑翔机
1	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼	副翼
2	舵 2	舵 2	舵 2	舵 2	舵 2	舵 2	副翼 2	副翼 2	副翼 2	副翼 2
3	油门	电机	油门	电机	油门	油门	舵	舵	副翼 3	副翼 3
4	舵	舵	舵	舵	舵	舵	舵 2	舵 2	副翼 4	副翼 4

- 上表表示的是在**FASST MLT2**模式下的频道分配
- 机翼类型的选择按**FASST MLT2/MULT** 或 **7-ch** 的要求
 - (*1) 这些机翼类型可在**MLT2**， **MULT** 及 **7-ch** 模式下。但是**ch8** 在 **7-ch** 模式下不工作。
 - (*2) 在 **MLT2**， **MULT** 及 **7-ch** 模式下可以用这些类型的翅膀，因为**ch8** 在 **7-ch** 模式下不工作，请重新分配**flap2** 到另外一个未使用的频道下。
 - (*3) 这些机翼只能在**MLT2** 和 **MULT** 模式下使用。（除了那些在**MULT** 模式下的飞机类型）

P34 页

RX	H-4， H4X Swash	所有其他
CH 1	副翼	副翼
2	升降	升降
3	油门	油门
4	方向舵	方向舵
5	陀螺仪，	陀螺仪，

6	斜度, 坡度	斜度, 坡度(直升机)
7	管理者	管理者
8	升降机 2	针, 针状物?
9/CV1	陀螺仪,回转仪 2	陀螺仪,回转仪 2
10/CV2	陀螺仪,回转仪 3	陀螺仪,回转仪 3
11/CV3	AUX1 辅助 1	AUX1 辅助 1
12/CV4	AUX1 辅助 1	AUX1 辅助 1

P35 页

安装接收器和舵机使用前的注意事项

按以下步骤正确安装伺服（舵机）、接收器和电池。

- 请确认电池、开关和伺服（舵机）接头都在桌子上以正确方向排成直线，在把他们插进去之前，都已放在接收器或接头的插槽上了。在没有扒下插头时，请不要拉电线，永远都只能拉塑料插头。
- 如果你的副翼伺服（舵机）（或其他的）太远了，不要插到接收器上，使用伺服（舵机）的加长杆来延长伺服（舵机）的引接线。在Futaba的销售店中有各种长度的加长杆，只使用合适长度的加长杆。避免把几个线边起来加到你想要的长度，如果距离大于 18”或用了多根线、或高电流的伺服（舵机）在用，请使用Futaba的重载荷伺服（舵机）加长杆。
- 请使用所提供的塑料索环安装伺服（舵机）。不要把螺丝拧的太紧。伺服（舵机）外壳的任何部位都不应碰到安装位置、伺服舵机盘子或飞机及直升机的任何部位。否则，振动会传递到伺服舵机上并产生提前磨损可伺服（舵机）故障。
- 请注意Futaba 四臂伺服（舵机）的每个臂上所模压出来的小小的数字（1，2，3，4）。数字表示每个臂偏离 90 度方向的度数，用于修正不同伺服（舵机？）之间的制造偏差。
- 找舵机的中心，连接并打开接收器和发射机，把这个臂放到舵机上，会发现臂垂直于推杆。
- 安装好伺服舵机后，让每个伺服舵机都飞满全程然后检查推杆及伺服舵机的臂是否有弯曲或相互接触。并确认控制器不需要特别大的操作力量。如果伺服（舵机）中有任何卡住的声音，可能是控制器的电阻太大的，找找问题并解决好。即使伺服（舵机）没有损坏，也会导致电池的额外损耗。
- 使用接收器的 on/off 开关的模板作为安装板，用于剪样和打螺丝孔。把开关安装在发动机排气孔的对面的机身边上，这里不会在操作和存放时无意中被打开或关闭。请确认开关在开、关的动作中无障碍、无异音。
- 在给直升机装开关时，请使用开关罩。通常要把机身装在开关和开关罩之间，确认螺丝拧紧了。不同的型号可能要求的安装不一样。如果是这样，请参考型号介绍使用说明书。
- 为防止伺服（舵机）的引接线在飞行过程中应振动而破损，请稍微把线留长一点，以便于线能有一定的伸缩空间，然后再在合适的长度固定，在日常维护中定期检查引接线。

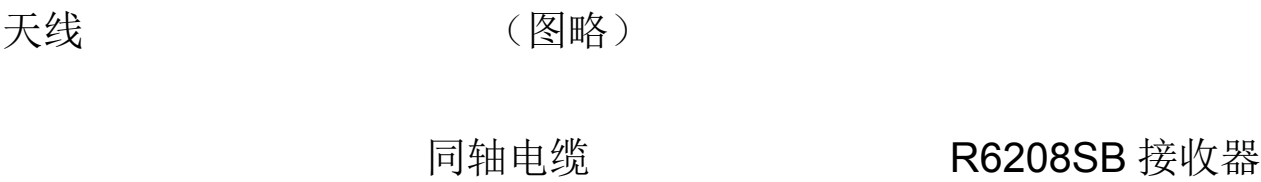
在舵机外大约 5-10CM 处固定，这样看上去比较简洁

引接线上预留的长度

接收器天线的安装

你可以看到**R6208SB** 和其他的**Futaba** 接收器产品外观上不一样。这种接收器有两个分开的天线，这种设计可以同时接收两个不同地方的无线电发射的频率。

* 必需尽可能地保持直线



Futaba 双天线可以多样化地准确在地选择两个天线中最好的信号，确保了无信号损失。

为了得到最好的多样化性能，请参考以下说明：

- 2. 两个天线都要尽可能地保持直线，越直越好。否则会降低有效范围。
- 3. 两个天线之间保持 **90** 度角。

这不是一个关键的数字，但是重要的是要让两个天线尽可能地相互分开。较大的模型有较大的金属目标，可以降低 **RF** 信号。在这种情况下，天线要放在模型的同一侧，这样在任何飞行半径下都能得到最好的**RF** 信号。

- 3. 天线应远离导体材料，如金属、碳和储油罐，至少半英寸。天线的同轴部分不需要遵循这些，但是不要把它弯曲。
- 4. 让天线尽可能地远离电机，**ESC**，及其它噪声源。

图略

- * 两个天线间应相互保持 **90** 度角。
- * 上面的图表示了天线应该如何放置。
- * 接收器的振动及防水：接收器包含精密电子部件。请注意防止振动，冲击及强热。为保护用，用塑料泡沫或其他吸振材料包裹接收器。为防水，可以把接收器放到塑料袋中，封好袋口再包到塑料泡沫中。如果你不小心接收器中受了潮或进了汽油，操作中会出现断断续续或猛冲直撞。如果有疑问，请把接收器送到我们的服务中心。

飞机/滑行机的基本设置程序

1. 模型附加信息及选择

最初期，**T8FGS** 在发射机中把第一个模型分配为模型-01。 连接菜单中模型选择功能用于增加模型及在已设置的模型中选择模型。

图略

T8FGS 内存中可以存贮 20 个模型。其他的模型可以存贮到SD 卡中。
现在选择的模型型号显示在主屏中央。在飞行前及更换任何设置前，请确认模型的名字。
当增加了新的模型时，模型类型选择屏和 **FASST** 模式/区域选择设置屏自动出现。请注意在你更改型号时，发射机暂时停止发射。

图略
图略

2. 模型型号选择

3.

用连接菜单中的模型型号选择功能选择与飞行器械匹配的模型型号。对于飞机，从2 型：飞机和滑行机中选择模型型号。然后选择与飞行器相匹配的翅膀类型及尾巴类型。

图略

4. 机身连接

按照型号介绍手册的指示连接副翼、升降机、控油（气流）阀门及舵等。对于连接方法的描述，见接收器和伺服（舵机？）连接。

注意：即使是同一“飞机型号”，当翅膀和尾巴不一样时，频道设置也可能不一样。（按连接菜单的功能表检查分配到每一个频道的功能。）

图略

- 如果舵机的方向不正确，用连接菜单中的变向功能（**reverse function**）调整方向。

图略

- 使用连接功能调整中性点及控制表面角度，用**Sub-trim** 及终点功能（角度调整）来微调。终点功能可以调节总的上/下及左/右移动量及每个频道的限值。

图略
图略

5. 油门熄火设置（固定翼飞机）

6.

油门关闭可以通过一次性碰触开关来完成，不用改变油门的修剪位置。

在连接菜单上用油门功能来设置油、汽门的关闭。在此功能执行后，选择开关，调整油门的位置让化油器完全关闭。为安全起见，油门关闭功能使油门停在1/3 或更低点的位置。

P38 页

图略

7. 空速下降设置（飞机）

可以通过一次性碰触开关来降低空转速度，而不用改变油门的修剪位置。使用连接菜单中的空速下降功能来设置。在执行了空速下降功能后，选择开关，调整空速下降速度。为安全起见，只有在油门停在最低位置时才能执行此项空速下降功能。

* 当油门关闭功能执行时，空速下降功能不工作。

图略

8. D/R 功能

D/R 功能是调整投掷及运行曲线的功能（副翼、升降机、舵及油、汽阀门），调节每一个开关位置（飞机）或每个飞行条件（滑翔机）。这个通常被用作模型在终点设置功能中已明确确定好了最大投掷方向时。

飞机 图略

滑翔机 图略

7. 空气制动（固定翼）

这个功能是在起飞或驾驭中需要空气制动时。请注意：这个菜单只在特定的机翼构造中才有。如：这个不会出现在选择了单个的副翼翅膀类型中。

预设的升降机及flap 的偏移总量可以通过开关来激活。

副翼、升降机及flap 伺服（舵机？）的总偏移量可以按需要设置。副翼、升降机及flap 伺服（舵机）的速度也可以按需要设置。你可以选择自动模式，这个可以让空气制动联接到粘滞杆、开关或标度盘上。一个单独的粘滞开关或标度盘可以通过ON/OFF 开关来设置。

图略

8. 飞行条件补充说明（滑翔机）

条件选择功能自动收集了每个型号的常规条件（ NORMAL）。当一个新的型号类型被定义好之后，NORMAL 就被放弃了。

如果你想增加飞行条件，请参考CONDITION 条件功能（P70 页）的描述。

图略

* NORMAL 始终是打开并保持有用的，除非一个新条件被开关或粘滞杆位置激活取代。请参见开关选择方法中的相关信息。

* 可以自定义飞行条件。

* 条件延时可以在每个频道中程序化。条件延时用于改变伺服（舵机？）的平滑投掷。

P53 页

连接菜单功能

连接菜单是用于执行模型型号补充、模型型号选择、频度设置、终点设置及其他关于模型的基本设置。

* 轻按 LNK 按钮两次进入连接菜单功能，见下图

选择[LINKAGE MENU 连接菜单]，
按 RTN 回到主屏

图略

滚动，移动光标

调出设置屏

* 显示屏是举例，屏幕内容
取决于型号类型

* 通过按 RTN 按钮选择你想要设置的功能并调出设置屏

连接菜单功能表

- [SERVO]: 显示伺服（舵机）测试及运行位置
- [MODEL SEL]: 型号补充信息，调取、删除、复制，型号名称设置
- [MODEL TYPE]: 型号类型，机翼类型，旋转类型等的选择
- [FREQUENCY]: FASST 型号选择和区域型号选择[RUNCTION]
：每个功能的频道分配可以被更改
- [SUB-TRIM]: 调整每一个伺服（舵机）的中性点
- [REVERSE]: 反转伺服（舵机）航行方向
- [FAIL SAFE]: 故障安全功能及电池故障安全功能设置
- [ENDPOINT]: 伺服（舵机？）航行调整及限值设置
- [THR CUT]: 安全、简易地停止引擎（只对固定翼和直升机）
- [IDLE DOWN]: 降低引擎的空转速度（只对固定翼）
- [SWASH RING]: 把防波板/旋转斜盘的行程限制到固定的范围内（只对直升机）
- [SWASH]: 旋转AFR 及连接修正功能（只对直升机）
- [T1-T4 SET]: 控制步骤总数及型号选择的数字修剪
- [WARNING]: 常规设置中的混合警告
- [DATA RESET]: 型号记忆设置数据重置

P54 页

舵机监视器 舵机测试及图表显示/显示舵机位置

这个用于测试舵机的移动。

有“移动测试”（重复模式）及“中性测试”（固定位置模式）两种。

“中性测试”有利于找到伺服（舵机）喇叭的中性点位置

在连接菜单中选择[SERCO]，按 RTN 键进行如下图报示的设置屏。

* 选择功能名称，按 RTN 键返回到连接菜单

滚动 移动光标 选择模式

舵机测试操作

1. 把光标移到[OFF]位置，按RTN 按钮进入数据输入模式
通过滚动触摸传感器及按 RTN 按钮选择测试模式。按 RTN 按钮改变模式，（终止模式更改，按 S1 键）
[MOVING 移动]: 模式重复每个伺服（舵机）的操作
[NEUTRAL 中性]: 模式把每个伺服（舵机）锁住在中性位置
2. 移动光标到[MOVING 移动]或[NEUTRAL 中性]项上，按RTN 按钮切换到数据输入模式。
滚动传感器选择[OFF] 并按 RTN 按钮，结束测试。

P55 页
型号选择

型号选择功能执行型号附加信息，选择，删除，复制及型号名字设置

这个功能用于把想要的型号的设置加载到T8FGS 的记忆中。
这个设置可以从发射机的内存中或从SD 卡（32MB-2GB）中选择。记住发射机中总共存贮有20 个型号。发射机和SD 卡存的型号名称可以更改。这个对区分设置的不同型号特别有用。每外型号的名字可以有 10 个字母的长度，型号的名字会显示在显示屏上。
复制功能用于复制一个型号的参数和设置等数据到第二个去。这可用于设定基本上一样的多个型号（只要改一下不同点，而不用一次次全部重输）。而且这个功能也能在更改之前做个数据备份。

在连接菜单中选择[MODEL SECLECT 型号选择]，按 RTN 键进入下图所示的设置屏。

图略

* 选择功能名称，按 RTN 键回到连接菜单

图略

模式列表

目前的模式
滚动
移动光标
选择模式
*这个显示的屏幕是个举例。屏上内容取决于具体的模式类型

模式选择

- * 不同于目前所选择的模式的数据存贮在发射机的内存中。
1. 移动光标到存盘的位置（“TX” 或 “CARD 卡”） 按 RTN 键切换到数据输入模式
。通过移动光标选择最终存贮位置，按RTN 确认

[TX]: 发射机内存

[CARD]: SD 卡

2. 在模式列表上移动光标到想要的模式，按RTN
3. 移动[SELECT 选择]
4. 按 RTN。 出现一个确认信息，按RTN 保持 1 秒，完成选择

。图略

* 发射停止，然后在新的模式下重新开始

模式附件信息

* 新的模式可以被增加到发射机记忆中。不能被加到SD 卡中。

1. 移动光标到[NEW 新]
2. 按 RTN， 出现确认信息，按RTN 并保持 1

秒图略

* 自动出现模式类型设置屏和FASST 型号选择和区域型号选择设置屏。确认或更改模式类型及 FASST 模式。

* 发射停止，在新的模式下重新开始

* 增加的型号出现在模式选择设置屏的模式列表上

P56 页

模式删除

* 发射机内存和SD 卡中的存贮的模式可以被删除

* 目前选用的模式不能被删除

1. 移动光标到存贮目的地（“TX” 或 “CARD”），按 RTN 切换到数据输入模式。
。选择存贮目的地，按RTN

[TX]: 发射机内存

[CARD]: SD 卡

2. 移动光标到你想要删除的模式，按RTN。
3. 移动光标到[DELETE 删除]
4. 按 RTN， 当出现确认信息时，按RTN 并保持 1 秒，模式即被删

除图略

模式名称更改

* 存贮在发射机内存和SD 卡中模式的名称可以更改

1. 如果要改地点：

移动光标到存贮目的地（“TX” 或 “CARD”），按 RTN 切换到数据输入模式。
。选择存贮目的地，按RTN

[TX]: 发射机内存

[CARD]: SD 卡

2. 移动光标到你想要改名字的模式，按RTN
3. 移动到[RENAME 改名]
4. 按 RTN

* 模式名称设置屏出现

用户名

图略

4. 按以下方法更改名称:

移动光标到用户名——选择[←]或[→], 按RTN。

删除字母

当选择了[DELETE 删除]并按下RTN, 光标后的字母即被删

除增加字母

当从字母表中选择了一个字母, 按下RTN, 光标后的字母即被增加进来

* 模式的名称可以用 10 个字母 (空格也算一个字母)

5. 当想要的信息被输入后, 选择[ENTER]按 RTN。 [要终止输入、回到初始状态, 选择[CANCEL 取消]并按RTN]

模式复制

*存贮在发射机内存和SD 卡中模式的名称可以复制1

. 如果要改地点:

移动光标到存贮目的地 (“TX” 或 “CARD”), 按 RTN 切换到数据输入模式

。选择存贮目的地, 按RTN

[TX]: 发射机内存

[CARD]: SD 卡

2. 移动光标到你复制的模式, 按RTN

3. 移动到[COPY 复制]

4. 按 RTN

* 复制屏出现

图略

4. 如果要替换发射机内存中的模式:

移动到[ADD-LIST] 按 RTN 切换到数据输入模式

选择目标模式, 按RTN

[ADD-LIST]: 增加模式到列表上[(

model name 模式名称)]: 替换模式

* SD卡上的模式可以被更

换如果要更改位置:

移动光标到存贮目的地 (“TX” 或 “CARD”), 按 RTN 切换到数据输入模式

。选择存贮目的地, 按RTN

5. 移动到[COPY 复制]

4. 按RTN。当出现确认信息时, 按RTN 并保持 1 秒, 模式数据即被复制

。 P57 页

模式类型

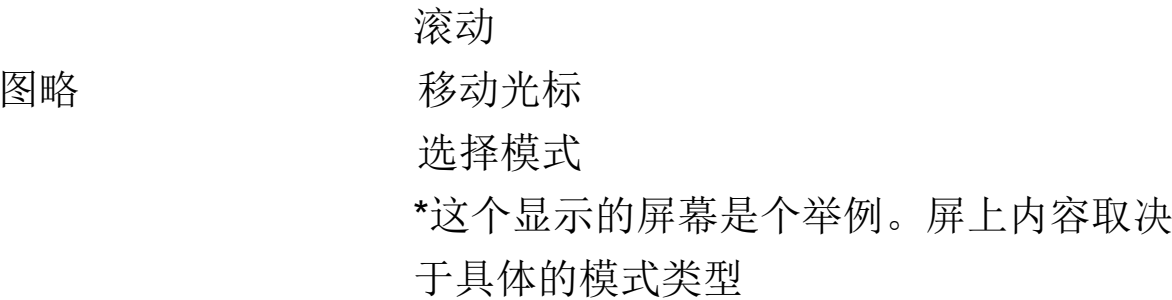
这个功能是用于从固定翼、直升机和滑翔机中选择模式的类型

直升机有 6 种模式。飞机和滑行机有 6 种主翅膀和 3 种尾翼。在出厂时已设置了每种机型的必要功能和混合功能。

注意：模式类型功能自动选择被选用的模式的合适的输出频道、控制功能及混合功能
当开始模式类型选择命令时，正在起作用的记忆数据即被清除（除一下的摇晃?类型）。 请确认你没有丢失数据，或使用了复制功能将此备份到另一组中。
在以下组中改变直升机的摇晃类型时，你可以离开**SWASH** 摇晃功能设置。但是，当你从一种摇晃换到另一种摇晃类型时，就被初始化了。

摇晃类型组A： H-1， H-3， HR3 及 HE3
摇晃类型组B： H-4， H-4X

- 在连接菜单中选择[MODE TYPE 模式类型] ， 按 RTN 到下图所示的设置屏
- 选择功能名称， 按RTN 回到连接菜单



模式类型选择

1. 移动光标到你想要改变的项目， 按RTN 切换到数据输入模式
选择想要的类型， 按RTN， 出现确认信息， 按住RTN 保持 1 秒移动到[YES]按 RTN 保持 1 秒
（终止输入并回到初始状态， 按S1 选择[NO] 并按RTN）

“TYPE”： 模式类型 “WING”
（固定翼/滑行机）： 机翼类型
“TAIL” （固定翼/滑行机）： 尾翼类
型 “SWASH”（直升机）： 摇晃?类型

2. 在改变直升机的摇晃类型时重新设置数据：

图略

移动光标到[OFF]按 RTN 切换到数据输入模式
选择[ON] 再 按 RTN， 出现确认信息， 按
RTN 激活摇晃类型设置， 摇晃设置参数被重
置

* 可以按选择的FASST 模式， 多功能频道及 7-ch， 翅膀类型可以被选

择P58 页

模式类型选择（固定翼， 滑翔机）

- 机翼类型（常规）

图略

- 机翼类型（无尾翼）

图略

- 舵的类型

图略

- 尾翼类型

图略

模式类型选择（直升机）

摇晃类型

图略

P59 页

频率

FASST 模式选择及区域代码选择

FASST 模式选择

接收器的类型决定了你在FASST 设置是使用MULT1 （MLT2/MULT）还是 7CH 设置MLT2/MULT： FASST-2.4GHz系统多频道模式

7CH： FASST-2.4GHz系统 7CH 模式

* 选择 MLT2 或 MULT 设置所有的Futaba FASST-2.4GHz系统多频道模式接收器，不用管频道的数量（如， R6208SB/R6108SB/6008HS/R6014HS/R607FS/R6014FS）

7CH 设置所有的 Futaba FASST-2.4GHz 系统 7CH 模式接收器，不用管频道的数量（如， R6004FF/R616FFM/R607FS/R617FS）

对于大多数的接收器及它们相关的接收能力，请参考网址 <http://2.4gigahertz.com/receivers/index.html>

* 当选择了 MLT2 模式时，12 线的CH 输出模式被激活。在MLT2 模式下，1-12CH 频道可设置：功能/sub trim/伺服（舵机？）反向/失败安全/终点/教练机屏。在MLT2 模式下实际的频道不可用。

* 当选择了 MULT 模式，8 线的CH 输出及 4 实际的频道模式被激活

区域模式选择（频道范围）

T8FGS 发射机被设计成能在许多国家使用。只要你不在法国，请确认[AREA]设置成“GENERAL 通用”。如果这个发射机在法国使用，需要设置成“FRANCE”以便按法国设置。

- 在连接菜单中选择[FREQUENCY]，进入下图所示的设置屏，按RTN
- 选择功能名称并按RTN 返回到连接菜单

图略

滚动
移动光标
选择模式

FASST 模式选择

- 1. 移动光标到FASST 项，按RTN 切换到数据输入模式
选择模式，出现确认信息，按RTN 更换模式。（终止输入并返回到初始状态，按S1 键）
* 发射机停止工作，选择了模式后重新开始

区域代码选择

- 1. 移动光标到“AREA”项，按RTN 切换到数据输入模式
选择区域，出现确认信息，按RTN 更换模式。（终止输入并返回到初始状态，按S1 键）
* 发射机停止工作，选择了模式后重新开始

P60 页

功能

每个功能的频道分配可更改

当你选择了模式及翅膀（摇晃）类型时，你可发现优化了的舵机输出频道及功能已被预先设置。如果你喜欢，你可以自由更改舵机的输出频道和功能设置（副翼，升降等），及控制（粘滞，开关及修剪?等级）。

频道替换

当使用频道替换功能时，替换会被自动执行去分别设置数据（ATV，SUB-TRIM，反向，F/S，B-F/S 等）。

V1-V4 （实际频道）

这四个频道可被设置成没有输出频道的实际功能。你可以自由更改其中的混合功能（副翼，升降等）及输入控制（粘滞、开关及修剪等级等）。

舵机输出频道

对于 FASST MLT2模式，你可以设置12 个线性频道和 2 个数字频道。对于MULT 模式，你可以设置8 个线性频道和 2 个数字频道。对于FASST 7CH 模式，只可设置 7 个线性频道。

* DG1/2 （数字频道）

这些频道可以作为开关频道用。你可自由更改舵机输出频道和输入控制的混合功能

- 在连接菜单选择[FUNCTION 功能] 进入下图所示的设置屏，按RTN

◆修剪操作模式
“COMB”：混合模式
“SEPAR”：单独模式

- 选择功能名称，按RTN 回到连接菜单

图略

滚动
移动光标
选择模式

下一页

这个屏只是举例，具体内容取决于每个模式

功能更改

1. 移动光标到你想要更改的频道的名称处，按RTN
*出现功能选择屏 2
2. 移动光标到你想要设置的频道，按RTN
*功能的名称开始闪烁
3. 按RTN 执行更改。（当你想取消操作，按S1）
* 多重频道可被指定到一个功能

操作控制更改

1. 移动光标到你想要更改的频道 的“CTRL”项，按RTN
* 控制选择屏出现

图略

2. 移动光标到你想要改的频道，按RTN
* 同样的控制可被指定到多重频道

拱形/电机/蝴蝶控制设置（滑翔机）

- * 在每个条件下都可以更改拱形/电机/蝴蝶控制设置

P61 页

图略

拱形/电机/蝴蝶控制设置组/单个设置在功能设置屏上执行

“G”：组，（所有的条件下都通用）

“S”：单个，（按每一个条件设置）

修剪设置

移动光标到你想要更改的频道的“TRIM”项，按 RTN

- *出现修剪设置屏

图略

按以下项目设置修剪设置屏

修剪选择

移动光标到修剪，等级等到，你想设置就按RTN

- * 设置可更改

