



RC6GS V2

使用说明书(详细版)

乐迪电子6通道枪式遥控系统

(车/船/机器人)



2021.07

目录

第一章 RC6GS V2 遥控器简介.....	3
1.1 遥控器使用注意事项.....	3
1.2 遥控器基本介绍.....	3
1.2.1 技术参数.....	3
1.2.2 遥控器外观介绍.....	4
1.2.3 按键及开关说明.....	5
1.2.4 开机显示.....	5
1.3 接收机.....	6
1.3.1 接收机简介.....	6
1.3.2 对码.....	6
1.3.3 电压回传.....	6
1.3.4 接收机模式及切换.....	7
1.3.5 天线安装.....	8
1.3.6 RSSI 值测试.....	9
第二章 RC6GS V2 功能菜单.....	11
2.1 舵量显示.....	11
2.2 语言选择.....	11
2.3 模型选择.....	11
2.4 单边舵量.....	11
2.5 舵机曲线.....	12
2.6 舵机延迟.....	13
2.7 油门曲线.....	13
2.7.1 油门五点曲线.....	13
2.7.2 油门单点曲线.....	13
2.7.3 油门指数曲线.....	14
2.7.4 刹车指数曲线.....	14
2.8 油门延迟.....	15
2.9 间歇刹车.....	16
2.10 油门加速度.....	17
2.11 空档速度.....	18
2.11.1 空档速度.....	18
2.11.2 油门锁定.....	18
2.12 中点微调.....	18
2.13 舵机相位.....	19
2.14 舵量设置.....	19
2.15 刹车量设定.....	19
2.16 混合控制一/二.....	20
2.17 辅助通道.....	20
2.18 名字设定.....	21
2.19 低压报警.....	22
2.20 陀螺感度.....	23
2.21 失控保护.....	23

2.22 子 ID 设置.....	23
2.23 出厂设置.....	24
第三章 常用功能使用教程.....	25
3.1 乐迪 RC6GS V2 遥控攀爬车设置教程.....	25
3.2 乐迪 RC6GS V2 设置双引擎车船教程.....	25
3.3 乐迪 RC6GS V2 舵机曲线设置教程.....	25
3.4 乐迪 RC6GS V2 舵机行程量校准.....	25
3.5 乐迪 RC6GS V2 升级固件.....	25
3.6 乐迪 RC6GS V2 子 ID 设置教程.....	25
第四章 售后服务条款.....	26
感谢.....	26

第一章 RC6GS V2 遥控器简介

1.1 遥控器使用注意事项

- ⊗ 禁止在雨雪天气使用，这样的天气环境会对遥控设备产生干扰，从而导致失控而产生意外！
- ⊗ 禁止在人群密集区及国家法规规定的场所内使用此设备！
- ⚠ 开机前确保油门扳机及微调在中立点，然后打开发射机电源并检查电量是否符合工作要求，后再接通接收机电源！
- ⚠ 在操作模型前，请务必检查伺服器的各项动作是否与对应操纵杆方向一致，如果不一致，请调整后再使用！
- ⚠ 停止使用前请先关闭接收机电源，再关闭发射机电源，如果操作反向可能导致失控，从而产生意外！
- ⚠ 请严格遵守当地法律法规，守法，安全使用！

以上的安全警告必须严格执行，任何不按此安全警告导致的损失，本公司不承担任何责任。本产品并非玩具，不适合未满 14 岁的人士使用。请勿让儿童接触本产品，在有儿童出现的场景操作时请务必特别小心注意。

1.2 遥控器基本介绍

1.2.1 技术参数

RC6GS V2 遥控器	
遥控器尺寸	180×95×220mm
模型应用	车、船、机器人
通道数	6通道
遥控距离	稳定地面遥控距离600米
工作电流	80 ~ 120mA（与供电电压相关）
工作电压	4.8 ~ 15.0V DC（2-4S锂电）
天线长度	106mm
传输频率	2.4GHz ISM波段（2400MHz~2483.5MHz）
调制模式	GFSK
射频功率	<20dbm
扩频方式	FHSS 67信道伪随机跳频
低压报警	默认低于5V后报警，使用2S-4S锂电池时请自定义报警电压值
电池仓尺寸	89×59×18mm
模型存储数量	10组模型数据; 10组模型子ID
支持接收机	R7FG（标配），R6FG, R6F, R8EF, R8F, R4F, R4FGM
R7FG接收机	
尺寸	35×20×13mm
重量	6g
通道数	7通道
遥控距离	稳定地面遥控距离600米
工作电流	30mA（与供电电压有关）
工作电压	4.6-10V DC
信号输出	PWM&PPM&SBUS
兼容遥控器	RC6GS V2, RC6GS, RC4GS V2, RC4GS, T8FB, T8S

1.2.2 遥控器外观介绍



1.2.3 按键及开关说明

Exit：执行返回退出操作，主界面按下可切换至“舵量显示界面”和“回传信息界面”；

Dec(-)：移动光标及减小参数值；

Inc(+)：移动光标及增大参数值；

Enter：执行确认操作；

Exit+Enter：长按进入功能菜单；

Exit+Dec(-)：遥控器关机状态，按住 Exit +Dec (-) 不放，同时打开电源开关，即可进入油门及转向校准模式；

Dec(-)+Inc(+)：设置参数时，同时按下可恢复默认值。

转向轮：通道 1 控制开关，一般控制转向舵机；

油门控制杆：通道 2 控制开关，一般控制油门/电机；

VR：旋钮开关，出厂默认控制通道 3，可自定义；

SWA：点动开关，出厂默认控制通道 4，可自定义；

SWB：三段开关，出厂默认控制通道 5，可自定义；

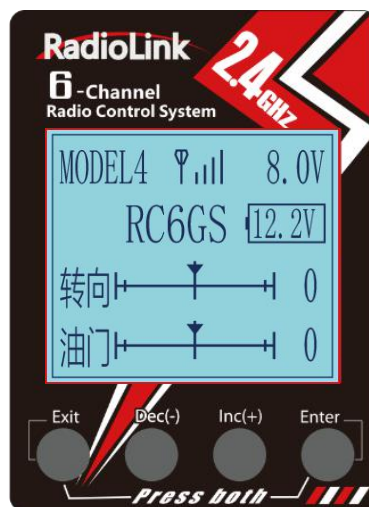
SWC：三段开关，出厂默认控制通道 6，可自定义；

SWD：点动开关，出厂默认不使用，可自定义；

ST：方向微调，可微调通道 1 舵量；

TH：油门微调，可微调通道 2 舵量；

AUX：辅助微调，可微调通道 3 舵量；

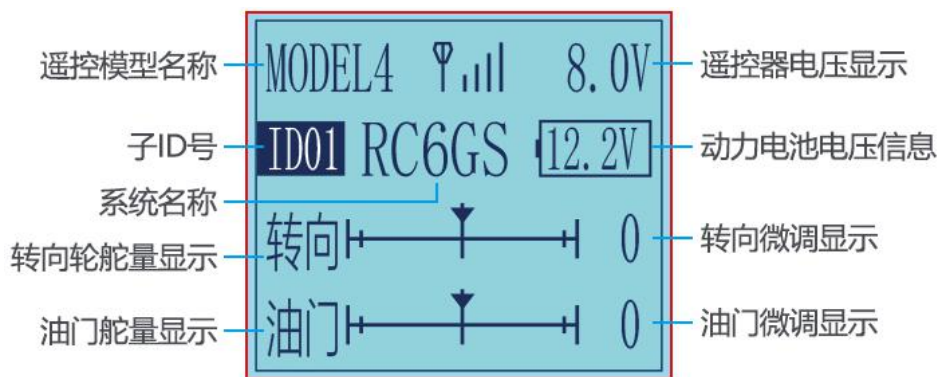


当在发射机中浏览或者改变一个现有的设定，必须首先进入功能菜单模式。RC6GS V2 的菜单界面默认为英文，如需更改为中文菜单，可按以下步骤设置：

打开发射机电源开关，同时按住“Exit”和“Enter”键一秒以上进入菜单设置界面，按 Enter 键选择栏目 1. LANGUAGE 语言菜单模式。按动“Inc(+)”或“Dec(-)”选择“中文”，短按“Enter”键，语言被选中，并自动返回到初始界面。

1.2.4 开机显示

开机界面：



遥控器开机主界面

注：子 ID 号在打开子 ID 功能后才会显示，动力电池电压在使用 R7FG 或 R8F 接收机并且连接动力电池电压回传线后才会显示。

1.3 接收机



1.3.1 接收机简介

RC6GS V2 出厂标配的接收机 R7FG 为 7 通道高压接收机，内置专业级漂移陀螺仪。出厂默认为关闭陀螺仪功能，如需开启陀螺仪功能，请按说明书下文“接收机陀螺仪功能”部分进行设置。

1.3.2 对码

遥控器和标配的 R7FG 接收机出厂前已经完成对码，所以无需重新对码，即遥控器和接收机通电后，无需任何额外操作，遥控器主界面会有信号柱显示，即代表对码成功。

如果您是单独购买新的 R7FG 接收机，则需要重新和遥控器对码，否则接收机将无法正常使用。开始使用设备前，请确认遥控器和接收机是否对码成功。因每个发射机都有独立的 ID，编码对码完成后，ID 编码则储存在接收机内，且不需要再次对码。对码步骤如下：

- 1) 将发射机和接收机间距 50 厘米左右放置。
- 2) 打开发射机电源开关，再给接收机通电。
- 3) 按下接收机侧面的 ID SET 对码键 1 秒钟以上，指示灯开始闪烁，指示开始对码。
- 4) 当接收机指示灯停止闪烁变为常亮，表示对码完成。如果对码没有成功，接收机指示灯会发出慢闪提示。

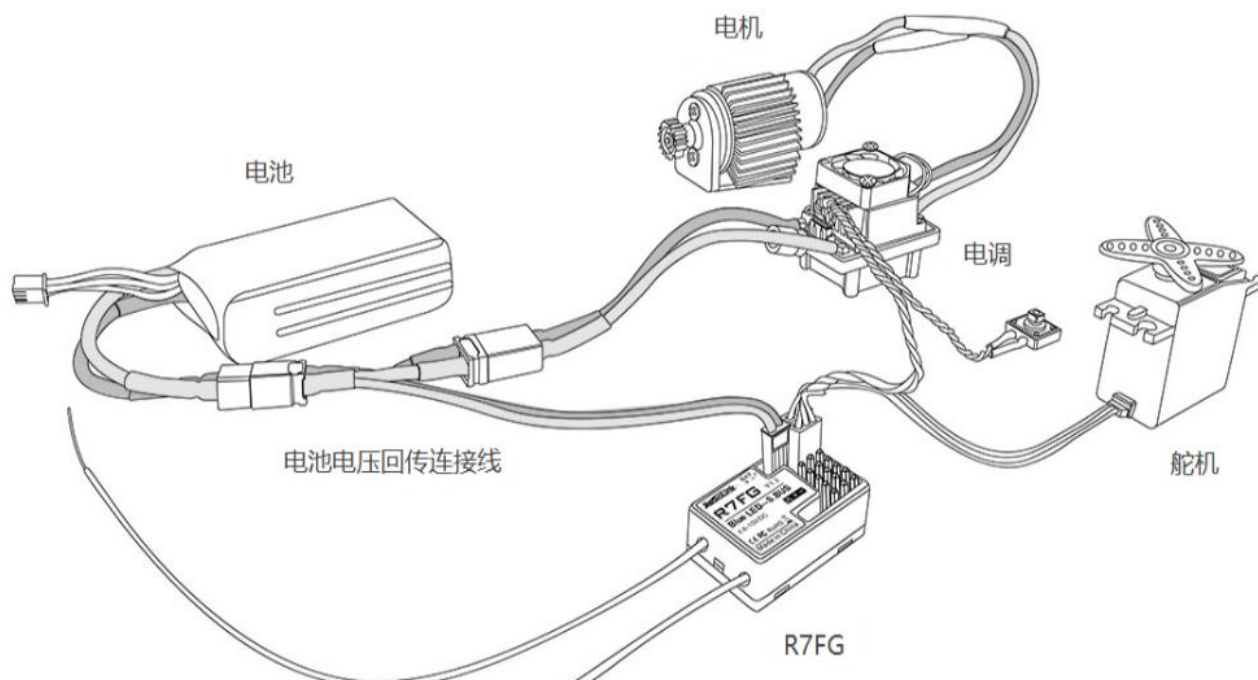
1.3.3 电压回传

R7FG 接收机除了支持接收机电压回传，还可以支持动力电池电压信息回传（最高可支持 8S 锂电池电压回传），用户也可以根据自己实际使用的动力电池设置低动力电池电压报警，同时按住 Exit 和 Enter 键进入菜单界面，选择“19.低压报警”菜单栏，点击 Enter 键进入低压报警设置界面便可设置低动力电池电压报警值，锂电池一般设置单片电压为 3.7V 时开始报警，如车辆使用的是 3S 锂电池，则设置的动力低压报警值应为 11.1V (3.7V×3S)。

注：R7FG 接收机舵机通道具备防反插能力，但 Telemetry 动力电池电压回传接口不能反插，反插会导致动力回传电压功能异常，请严格按照右图所示连接动力电池正极和负极。

R7FG 回传动力电池电压不需要再外接其他任何模块，只需要将标配的动力电池电压连接线的公头一端连接至电调，母头一端连接至动力电池，同时将电压回传线的 JST 头线插入 R7FG 的 Telemetry 口即可在遥控器主界面显示动力电池电压信息，电池插入时请注意正负极，连接成功之后，便可以在遥控器主界面处看到动力电池电压信息。





接收机连接示意图

双电池电压回传线连接方法请参考视频：<https://www.bilibili.com/video/BV1f64y1C7ik>。

1.3.4 接收机模式及切换

接收机指示灯说明：

- (1) 常规功能工作状态时接收机指示灯绿灯常亮；
- (2) 陀螺仪功能工作状态时接收机指示灯红灯常亮。

备注：在发射机和接收机连接电源的情况下，当接收机和发射机未对码成功或者行车时接收机丢失信号，接收机的绿色指示灯会慢闪提示。

接收机陀螺仪功能

R7FG 接收机内置漂移级专业陀螺仪，用户可设置其使能和不使能，当其使能时用于比赛可最大效果保障车过弯道的稳定性。当车体存在机械虚位时陀螺仪能有效保证其直线前行和精确转弯。

A. 陀螺仪使能

R7FG 出厂设置时默认无陀螺仪，但上电时陀螺仪有自检提示。R7FG 为多色指示灯，绿灯常亮为常规接收机工作模式；红灯为陀螺仪工作状态指示灯，灭为无陀螺，打开为有陀螺。短按对码键三次（每两次间隔需小于 1 秒），红色灯连续闪烁三次，红色灯产生亮灭变化，用于指示陀螺仪是否使能。

注：初次使用，如接上舵机后，在没有操作遥控器的情况下，舵机会随接收机移动出现摆动，属于正常情况，说明此时陀螺仪在工作，陀螺仪会自动修正舵机角度。如不要陀螺仪功能，请按下面对照表操作关闭陀螺仪功能即可。如未移动接收机，舵机仍出现抖动，有两种原因：1、舵机接在了接收机的 PPM/S.B 通道了，请将舵机接到其他通道，因为普通舵机仅支持 PWM 信号；2、陀螺仪感度过大，请通过 VR 旋钮开关进行感度大小调节。

B. 陀螺仪方向相位

和飞机一样，车载陀螺仪也有相位，相位正确才可起到修正作用。

在确保陀螺仪前进使能时，转动车体，观察陀螺仪是否在矫正车轮，向左转动车体时，车轮向右矫正，车体向右时车轮向左矫正。如车轮反向矫正，短按对码键两次（每两次间隔需小于 1 秒），红色灯连续闪烁两次，陀螺仪相位矫正完成。

C. 陀螺仪灵敏度调节

陀螺仪灵敏度调节默认为三通道对应 VR 旋钮，遥控时可用遥控器上的 VR 旋钮实时调整，转动 VR 旋钮时陀螺仪感度菜单里的比率值会随之变化，比率值越大灵敏度越高，比率值为 0，陀螺仪无使能。如果 VR 旋钮或第三通道需用做他用，可选择用菜单按键来调节陀螺仪灵敏度，如：将陀螺仪感度里的模式：VR 改为 STD，即可用按键 Dec (-) 和 Inc (+) 来调节陀螺仪灵敏度大小。

R7FG 具体工模模式对照表和模式间的切换可参照以下表格：

R7FG接收机工作模式						
工作模式	模式一	模式二	模式三	模式四	备注	
指示灯颜色	绿色	蓝色	红蓝两色（紫色）	红绿两色（橙色）		
有无陀螺仪功能	无	无	有	有	红灯亮表示陀螺仪功能开启	
通道信号	Telemetry	电池电压输入接口				
	1	PWM	PWM	PWM	PWM	方向
	2	PWM	PWM	PWM	PWM	油门
	3	PWM	PWM	PWM	PWM	辅助通道
	4	PWM	PWM	PWM	PWM	辅助通道
	5	PWM	PWM	PWM	PWM	辅助通道
	6	PWM	PWM	PWM	PWM	辅助通道
	PPM/S.B	PPM	S.BUS	S.BUS	PPM	绿灯PPM；蓝灯S.BUS，可外接飞控实现麦克纳姆轮车/机器人/工程越野等多种类型车的组装
模式切换方法		短按1次对码键切换至模式二	短按1次对码键切换至模式一	短按1次对码键切换至模式四	短按1次对码键切换至模式三	
		1秒内快速短按对码键3次切换至模式四	1秒内快速短按对码键3次切换至模式三	1秒内快速短按对码键3次切换至模式二	1秒内快速短按对码键3次切换至模式一	

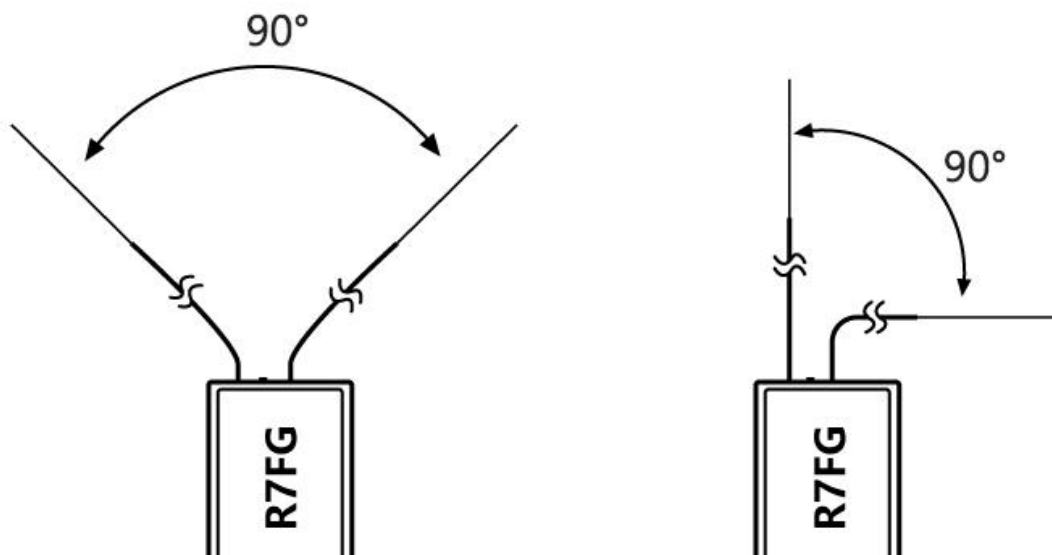
1.3.5 天线安装

为保证接收机的信号传输效果，请注意以下几点：

- 1) 尽量保证天线笔直，否则将会减小有效控制范围。
- 2) 两根天线请保持 90 度角（如下图）
- 3) 大型的模型机可能会存在影响信号发射的金属部件，在这种情况下，天线应处于模型的两侧。这样在任何工作状态下都能保持拥有最佳的信号状态。
- 4) 天线应该尽可能远离金属导体和碳纤维，至少要有 1.5 厘米的距离，但不能过度弯曲。
- 5) 尽可能保持天线远离马达、电子调速器(ESC)和其他可能的干扰源。在实际安装接收机的过程中，可以

使用海绵或者是泡沫材料将其绕起来用以防震。

6) 接收机包含一些高精度的电子零部件。因此在使用时，请小心轻放，防止剧烈震动或处于高温环境中；为了更好地保护接收机，用 R/C 专用泡沫或橡胶布等防震材料将其缠绕。为了防止接收机受潮，最好是将其放到塑料袋中并把袋口封好。如果有水分进入接收机，可能造成间歇性失控甚至完全失去控制。将接收机放入塑料袋还可以防止燃料以及残渣进入机身。



1.3.6 RSSI 值测试

枪控出现遥控距离短的情况，可参考此说明对遥控设备进行测试，具体流程如下。

1. 打开遥控器，接收机通电，遥控器与接收机连接（若未连接需要进行对码），遥控器界面出现图 1 红框内信号标志说明对码成功。

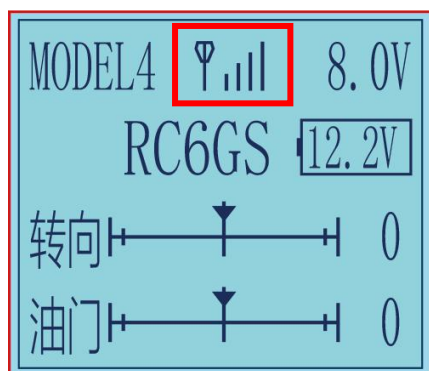


图 1



图 2

2. 短按两下 Exit 键进入回传信息界面，界面最上方为 RSSI 值（如图 2）；

3. 将接收机天线和遥控器天线保持平行，接收机按下图所示保持与发射机的距离观察遥控器回传信息界面的 RSSI 值，RSSI 值处于 0dBm 到 -30dBm 之间为正常，若 RSSI 值大于 -30dBm 说明信号强度异常。



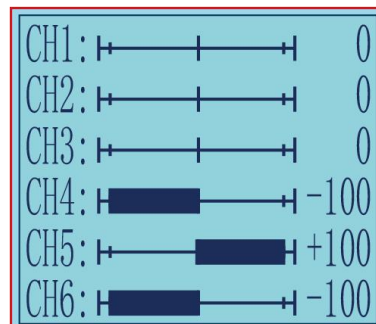
信号强度异常解决办法：

检查接收机天线和遥控器天线是否有破损，大多数的信号强度减弱是由于天线外露破损导致的，若有破损，需要更换天线，若无破损，可以通过更换接收机来判断是遥控器故障还是接收机故障，然后将故障设备寄回检测维修。

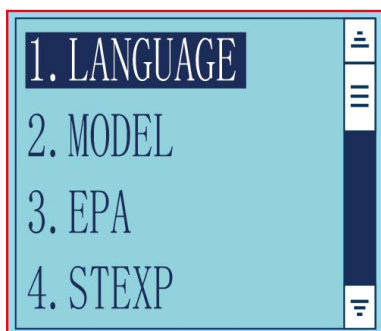
第二章 RC6GS V2 功能菜单

2.1 舵量显示

开机后，在主界面下按“Exit”键，进入各通道舵量显示页面（如图）。



2.2 语言选择



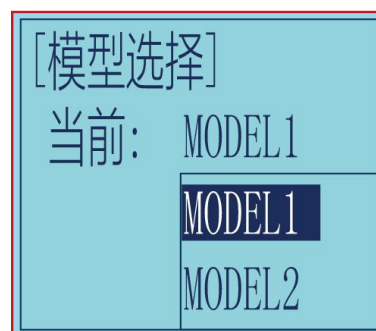
为方便国内外玩家设置个性化功能，RC6GS V2 设有中英文菜单模式。（出厂默认英文菜单）

1. 进入到功能菜单（同时按住“Exit”和“Enter”键一秒钟），语言选择界面被选中。
2. 按动“Enter”键，进入语言选择界面（菜单 1.LANGUAGE）。
3. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”来选择“中文”或“English”，选中的语言有黑色底纹。
4. 短按“Enter”键，确认选中该语言。

2.3 模型选择

RC6GS V2 遥控器可以记忆 10 组模型数据资料。使用此功能可以激活一个新的模型，具体操作如下：

1. 进入到功能菜单（同时按住“Exit”和“Enter”键一秒钟），模型选择界面被选中。
2. 按动“Enter”键，当前模型号开始闪烁。
3. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”来激活其他模型号，选中的模型号开始闪烁。
4. 按动“Enter”键，选中的模型号停止闪烁，模型号被选中。
5. 按“Exit”键，返回初始界面。



2.4 单边舵量

当进行左右方向的轮盘转动角度调节时使用此功能，在连接时进行节



气阀、刹车量调节和 3 通道伺服上下方操作量调节。当转弯半径与机车正常状态有偏差时，应左右调节，最大限度地纠正操纵盘角度。

此功能用于分别调节各通道两边的行程量，默认均为 100%，调节范围为 0%至 120%，若将舵机通道（一通道）左侧设为 0%，右侧设为 120%，转动转向轮时观察舵量显示界面会出现一端输出为 0，一端输出为 120 的情况。单边舵量的设置方法如下：

1. 进入到功能菜单（同时按住“Exit”和“Enter”键一秒钟），按动“Inc(+)”键来选择单边舵量功能。
2. 按动“Enter”键进入到通道动作量功能界面，用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来选择要修改项目；然后按“Enter”键，所选项目的初始值将会闪烁，接下来用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来调整该项目值。（备注：在调整数值的界面下，同时按住“Dec(-)”和“Inc(+)”键一秒钟可返回到初始值“100”）。
3. 按动“Enter”键，调整值停止闪烁，所选设置项目值被设定。
4. 按“Exit”键，返回初始界面。



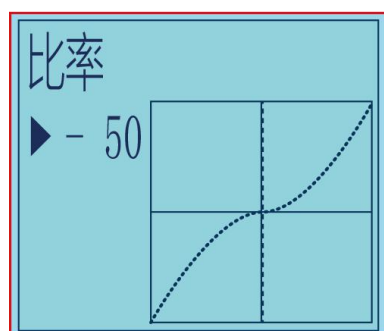
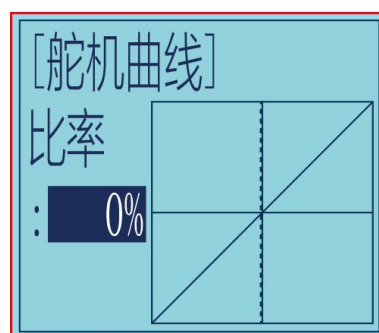
2.5 舵机曲线

此功能用于调整舵机在中立位置时左右转向的灵敏度。对于舵机最大行程量没有影响。调整转向轮中立点及两端动作灵敏度，使其动作变化更灵敏或更迟钝。

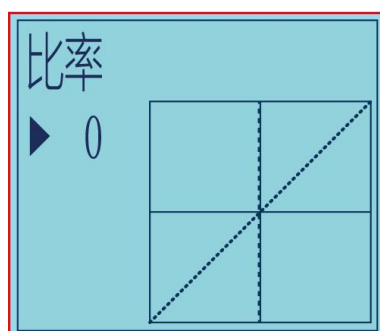
舵机曲线的比率可调节区间为 -100%至 +100%。比率设置为正值或负值或默认值时对应的曲线形状如下列三幅图片所示。

当比率设置为负值时，负值越大，转向轮在中立位的敏感度就越低，在两端的敏感度就越高。

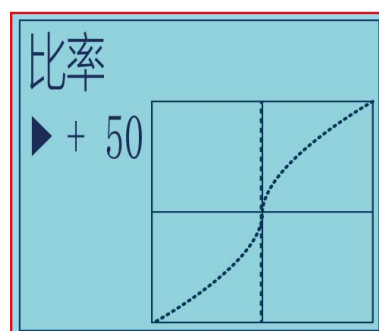
当比率设置为正值时，正值越大，转向轮在中立位的敏感度就越高，在两端的敏感度就越低。



负比率



默认 0 比率



正比率

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单（同时按住“Exit”和“Enter”键一秒钟），按动“Inc(+)”键来选择舵机曲线功能。
2. 按“Enter”键进入到舵机曲线功能界面，再按一次“Enter”键比率初始值将会闪烁，接下来用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整比率值，图形中的比率曲线也会相应改变。（备注：在调整数值的界面下，同时按住“Dec(-)”和“Inc(+)”键一秒钟可返回到初始值“0”）
3. 按“Enter”键，调整比率值停止闪烁，比率值设定完成。

4. 按动 “Exit” 键，返回初始界面。

备注：图形中的纵向光标随着舵机盘调整作出相应变化。

2.6 舵机延迟

此功能主要用于对转向舵机通道（一通道）进行延迟设置，使舵机缓慢运动。地面湿滑时快速操控将会导致车体瞬间性的失控或者出现打滑的危险，舵机延迟功能可有效预防这些现象的发生。

此功能可单独针对转向和回中进行延迟设置，转向延迟针对舵机由中立点向两边运动时的过程，回中延迟针对舵机由两边向中立点运动时的过程。默认设置为 100%，可调范围 0%-100%。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单（同时按住 “Exit” 和 “Enter” 键一秒钟），按动 “Inc(+)” 键来选择舵机延迟功能。

2. 按 “Enter” 键进入到舵机延迟功能界面，用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键来选择所要修改项目，然后按 “Enter” 键，所选项目初始值将会闪烁。

3. 用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键来调整所选项目值。

（备注：在调整数值的界面下，同时按住 “Dec(-)” 和 “Inc(+)” 键一秒钟可返回到初始值 “100”）

4. 按 “Enter” 键，所选设置项目的调整值将停止闪烁，设定完成。

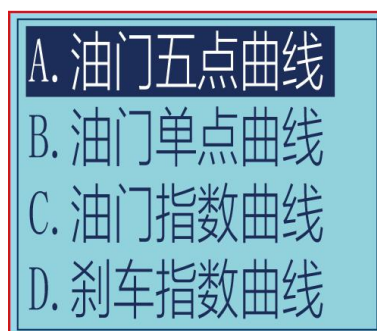
5. 按 “Exit” 键，返回初始界面。



2.7 油门曲线

此功能使得油门加速及刹车指向伺服的运行会更加灵敏或者平缓。对伺服的最大行程量没有影响。

油门曲线可分为五点油门曲线调节，油门单点曲线调节，指数曲线调节，刹车指数曲线调节。对于油门加速来说，也可选择（指数曲线/单点曲线/五点曲线）中的其中一种曲线。



2.7.1 油门五点曲线

油门五点曲线共有 5 个点可以单独设置，起始点和终点与这五个点的连线决定油门线性输出的变化。每个点的调节范围都是 0%到 100%，此曲线仅作用于油门扳机由中立点向内扳动的过程，不对向外推动的过程有效。

具体设置方法如下：

进入到功能菜单，按 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择油门曲线，然后选择” A. 油门五点曲线”

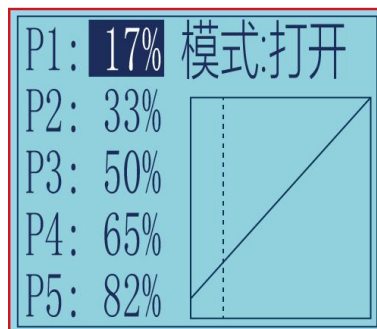
曲线点调节（选择曲线点 P1-P5）

（1）按 “Enter” 键，当前曲线点值将开始闪烁，然后使用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键来调整起点值。

（备注：在调整数值的界面下，同时按住 “Dec(-)” 和 “Inc(+)” 键一秒钟可返回到初始值）

（2）按 “Enter” 键，调整起点值停止闪烁，设定完成。

（3）按动 “Exit” 键，返回初始界面。



2.7.2 油门单点曲线

油门单点曲线仅有 1 个点可以单独设置，起始点和终点与这个点的连线决定油门线性输出的变化。

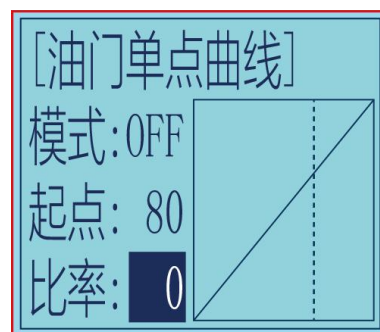
起点设置：调整起点值可设置油门曲线单点的位置。

比率：比率值为点两端的油门斜率，调节范围是 0%到 100%。

通过调整起点和比率可以观察到油门曲线图的变化，选择最适合您的设置。此曲线仅作用于油门扳机由中立点向内扳动的过程，不对向外推动的过程有效。

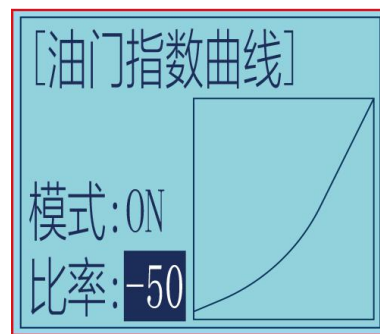
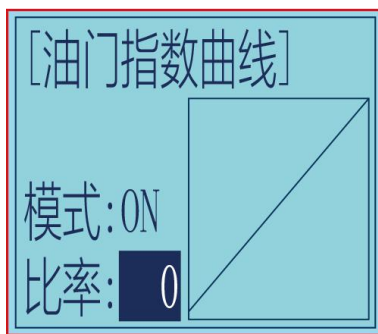
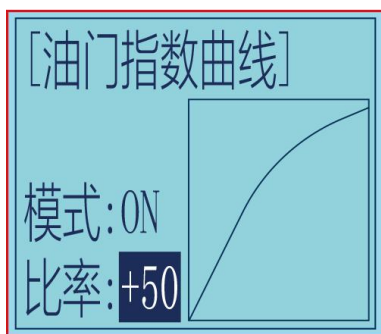
具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，按“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择油门曲线功能。
2. 选择进入到油门单点曲线功能界面，要想油门单点曲线起作用，请将“模式”设置为“ON(开)”（设置为“OFF(关)”单点曲线不生效）。



2.7.3 油门指数曲线

油门指数曲线可以改变油门变化的平缓 and 灵敏程度，通过修改指数的比率大小，可达到油门平缓加速和灵敏加速的目的，比率的设置范围是-100 至+100。比率为负值时，负值越大油门的加速越平缓；比率为正值时，正值越大油门的加速越灵敏。此曲线仅作用于油门扳机由中立点向内扳动的过程，不对向外推动的过程有效。具体情况可参考下列示意图。



具体设置方法如下：

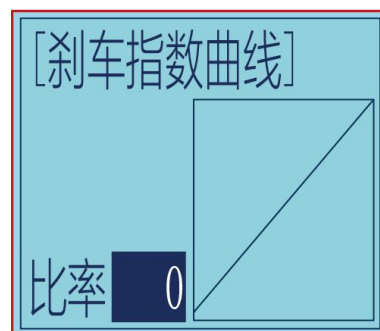
1. 进入到功能菜单，按“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择油门曲线功能，按 Enter 键进入油门曲线设置界面，再按 Enter 键选择进入油门指数曲线功能界面。
2. 要想油门指数曲线起作用，请将“模式”设置为“ON(开)”（设置为“OFF(关)”单点曲线不生效）。调整曲线的比率，比率为 0 的时候显示为一条直线。可以通过观察曲线图查看调整的效果，调整过程中可以扳动油门观察所调整的比率对应的油门变化的情况，选择最适合您的设置。

建议：当路面打滑，车轮抓地力度不够时，将曲线设置在“0 ~ -100”。

2.7.4 刹车指数曲线

刹车指数曲线可以改变刹车变化的平缓 and 灵敏程度，同油门指数曲线类似，通过修改指数的比率大小，可达到平缓刹车和灵敏刹车的目的，比率的设置范围是-100 至+100。比率为负值时，负值越大刹车越平缓；比率为正值时，正值越大刹车越灵敏。此曲线仅作用于油门扳机由中立点向外推动的过程，不对向内扳动的过程有效。具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，按“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择油门曲线功能，再选择进入刹车指数曲线功能界面。
2. 比率调节：当比率值为 0 时，曲线显示为一条直线，（可以通过观察曲线图查看调整的效果，调整过程中可以扳动油门观察所调整的比率



对应的油门变化的情况，选择最适合您的设置。

3. 按“Exit”键，返回初始界面。

2.8 油门延迟

油门延迟功能可以降低油门的灵敏程度，设置此功能后，在光滑的路面上突然剧烈操作油门扳机，可以避免轮子打滑而无法顺利完成加速动作。同时可以减少电池电量的消耗，使启动更加自然流畅。此功能仅作用于油门扳机由中立点向内扳动，以及从前进位置到扳机中立位置的过程，若执行突然刹车或后退操作，此功能不被执行。

油门延迟功能有两种模式，SPEED1 和 SPEED2，其中 SPEED1 模式直接作用于全部油门行程，而 SPEED2 模式可以对油门进行分段延迟。

SPEED2 模式中，油门的行程是 0-100，界点就是低段和高段的分界点，界点设为 30，那么油门 0-30 就是低段，30-100 就是高段。低段和高段的设定值是油门的延迟速率，100 为没有延迟，数值越小，延迟越高。

SPEED1 模式设置方法：

1. 进入到功能菜单，按“Dec(-)”或“Inc(+)”键来选择油门延迟功能。

2. 按“Enter”键进入到油门延迟功能界面。

3. 如果初始“模式”设置项目是 SPEED 1，用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来选择“全部”设定项目，然后按“Enter”键，初始值将闪烁，然后使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来调节油门前进的全部区间的延迟。(如果初始“模式”设置项目是 SPEED 2，用“Dec(-)”或“Inc(+)”键首先将选择光标移至“模式”项目，然后按 Enter 键，“模式”项目下的 SPEED 2 将闪烁，之后按“Dec(-)”或“Inc(+)”键，闪烁的 SPEED 2 项目将变成 SPEED 1，现在 SPEED 1 已被选定)

(备注：在调整数值的界面下，同时按住“Dec(-)”和“Inc(+)”键一秒钟可返回到初始值“100”) 按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

4. 按“Exit”键，返回初始界面。

SPEED2 模式设置方法：

1. 进入到功能菜单，按“Dec(-)”或“Inc(+)”键来选择油门延迟功能。

2. 按“Enter”键进入到油门延迟功能界面。

3. 如果初始“模式”设置项目是 SPEED 2，用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来选择“低段”或者“高段”延迟调整，或者选择“界点”速度切换点调整。

(如果初始“模式”设置项目是 SPEED 1，用“Dec(-)”或“Inc(+)”键首先将选择光标移至“模式”设置项目，然后按 Enter 键，“模式”设置项目下的 SPEED 1 将闪烁，之后按“Dec(-)”或“Inc(+)”键，闪烁的 SPEED 1 项目将变成 SPEED 2，现在 SPEED 2 已被选定)

4. 然后按动“Enter”键来确认已选“低段”或“高段”或“界点”设置项目，所选设置项目值将闪烁，之后使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来调整值的大小。

(备注：在调整数值的界面下，同时按住“Dec(-)”和“Inc(+)”键一秒钟可返回到初始值(“高段”和“低段”的初始值为“100”，“界点”的初始值为“30”))

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

5. 按“Exit”键，返回初始界面。



2.9 间歇刹车

间歇刹车指利用点刹的拉与放，以防止轮胎在执行刹车时完全被锁死，导致失去有效控制行走的能力。使用间歇刹车功能可以使失控的延续减少并使角度平缓过渡。

行程：刹车返回量。解除刹车动作时，所对应舵机位置返回比例。当设置到 0%，间歇刹车功能不启动，即为普通刹车，设置到 50%，为扳机运动量的二分之一；当设置为 100%时，伺服返回到中间位置。

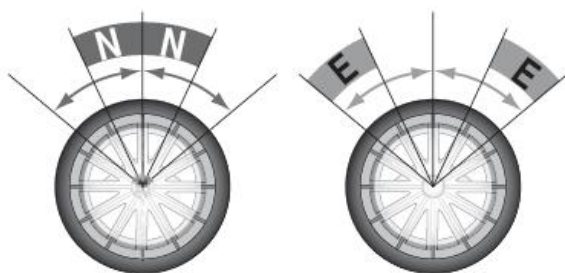
延迟：延迟量。设置从刹车启动到间歇刹车启动的延迟。当设置为 0%，间歇刹车功能立即激活；50%时，间歇刹车功能延迟大约 0.7 秒钟启动。100%时，间歇刹车功能延迟 1.4 秒钟启动。

周期：间歇时间。周期设置的越大，每两次间歇刹车所间隔的时间越长。设置值越小，每两次间歇刹车之间的间隔时间越短。

起点：油门延迟功能扳机触发点。间歇刹车开始动作的扳机点位置。

比率：周期任务比率。设置暂停运行的时间为刹车启动的时间或者刹车释放的时间。可设定为 3 到 0 到负 3。

舵量：触发间歇刹车功能开启的转向舵量，设置为“*E 10”或更大值时表示当车辆正在执行刹车操作同时进行转向时，且转向操作的舵量大于此设定值，将触发间歇刹车功能开启；若刹车时转向舵量小于此设定值，不触发间歇刹车。若设置为“*N 10”或更大值时，与“*E 10”作用相反，具体情况可参考下图：



转向轮操作

具体设置方法如下：

1.行程（刹车弹回行程量调整）：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“行程”设置项目，然后按“Enter”键，“反馈”初始值将开始闪烁。之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行弹回量调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

注：“0”：间歇刹车功能不启动；

“50”：伺服返回到刹车操作量的 50%位置；

“100”：伺服返回到中立位置；

刹车回弹行程量受刹车指数曲线比率的影响。

2.延迟（延迟了设置）：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“延迟”设置项目，然后按“Enter”键，“延迟”初始值将开始闪烁。之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行延迟量调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

注：“0”：间歇刹车功能立即激活；

“50”：间歇刹车功能延迟大约 0.7 秒钟启动；

“100”：间歇刹车功能延迟 1.4 秒钟启动。

3.周期调整：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“周期”设置项目，然后按“Enter”键，“周期”初始值将开始

[间歇刹车]	周期: 5
模式: 关闭	起点: 30
行程: 50	比率: 0
延迟: 0	舵量: OFF

闪烁。之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行间歇周期调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

4.起点（扳机触发点）：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“起点”设置项目，然后按“Enter”键，“触点”初始值将开始闪烁。之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行扳机点调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

5.比率设置：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“比率”设置项目，然后按“Enter”键，“比率”初始值将开始闪烁。之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行周期任务比率调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

注：-3：刹车启动时间为最短，刹车锁定困难；

+3：刹车启动时间为最长，刹车锁定容易；

6.舵量设置（转向触发设置）：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“舵量”设置项目，然后按“Enter”键，“舵量”初始值将开始闪烁。之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行混合操控范围调整。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

当混合操控功能已被设定，操纵盘运行进入到设置区域，*将被显示在数字前端。当舵量设置为关闭后，间歇刹车功能可以在整个操纵盘区域内运行。

设置结束后按“Exit”键返回起始界面。

2.10 油门加速度

油门加速度功能可分别调整油门加速及刹车中点附近产生的瞬间动作量。

最大的速度下，伺服将跳至输入位置，而不是线性变化至输入位置，不像指数那样调节油门曲线运动，油门提速仅仅“跳”离中心位置并且离开之前的回应线性。使用油门加速度可以明显提高前进和刹车的反应速度。

前进加速比率和刹车加速比率的设置范围都是 0%-100%

具体设置方法如下：

进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“油门加速度”设置项目，然后按“Enter”键进入到“油门加速度”功能界面。

1.前进加速调节：

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“前进”项目，按“Enter”键确认，“前进”初始值将开始闪烁，然后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行加速量调整。

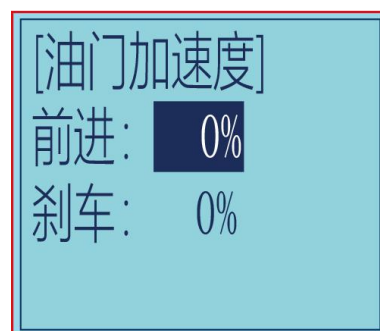
按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

注：“0%”：代表没有加速

“100%”：代表最大加速量。接近于操作角度向前的 1/2。

2. 刹车加速调节

使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“刹车”项目，按“Enter”键确认，“刹车”初始值将开始闪烁，然后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键进行加速量调整。



按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

注：“0%”：代表没有加速。

“100%”：代表最大加速量。油门后退最大角度。

设置结束后按“Exit”键返回起始界面。

2.11 空档速度

2.11.1 空档速度

此功能用于调整油门扳机位于中立位时的空档速度，使用此功能可改善活塞式引擎（油车发动机）的启动性能，通过在汽车引擎启动时提高空档速度实现，设置比率为-100%到+100%。

具体设置方法如下：

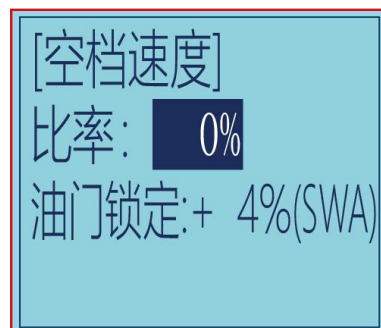
1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“空档速度”设置项目。

2. 按“Enter”键进入到“空档速度”功能界面。

3. 再次按“Enter”键，“比率”初始值将开始闪烁，然后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整速度值。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

4. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。



2.11.2 油门锁定

空档速度功能除了可以调整油门扳机位于中立位时的油门速度外，还可以设置油门锁定，选择需要锁定的油门值大小，设置范围为-100%至+100%，打开油门锁定后，不论当前油门扳机处于什么位置，油门输出都将跳变到设定的值。

此功能受 SWA 点动开关的触发控制，按下锁定，再次按下解除锁定，控制开关默认为 SWA 无法修改。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“空档速度”设置项目。

2. 按“Enter”键进入到“空档速度”功能界面。

3. 移动光标至“油门锁定”，再次按“Enter”键，“油门锁定”将开始闪烁，然后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整油门锁定的油门量。

按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。

4. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面，按 SWA 开关可在锁定油门和解除锁定之间切换。

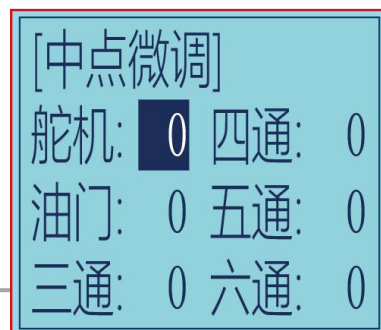
2.12 中点微调

中点微调可以对通道所连接的舵机的“中立位”进行精细的调整，默认值为 0，可调范围为-100 至+100，默认设置为 0，正值和负值所对应的微调方向相反。用此功能可分别为油门，方向，通道三至通道六的中立点动作量做补偿。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“中点微调”设置项目。

2. 按“Enter”键进入到“中点微调”功能界面。



3. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“舵机”通道，然后按“Enter”键，“舵机”初始值将开始闪烁，之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整中心。
4. 按“Enter”键，调整值停止闪烁，当前“舵机”中心已被设定。
5. 其它通道也可以用同样方法设置。
6. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。

2.13 舵机相位

舵机相位功能用来改变舵机或者油门的动作方向。设置通道反向后，应检查模型上相应通道的控制来确定该通道连接设备的响应方向是否正确，确定每个通道的舵机随遥控器做出的响应都是正确的。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“舵机相位”设置项目。
2. 按“Enter”键进入到“舵机相位”功能界面。
3. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“舵机”通道，然后按“Enter”键，字符“NOR(正向), REV(反向)”将开始闪烁，之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来选择舵机动作相反方向。
4. 按“Enter”键，字符“NOR(正向), REV(反向)”停止闪烁，现在舵机操作方向已被改变。
5. 其他通道也可以用同样方法设置。
6. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。



2.14 舵量设置

舵量设置可对舵机通道（一通道）和油门通道（二通道）的整体比率进行减小，不能进行增大，同时它不同于单边舵量需要单独设置通道两侧的舵量，设置此功能的比率将会同时影响左右两边的舵量，如较小油门比率后，控制模型前进和刹车的比率将会被同时减小，设置范围为 0%-100%，默认为 100%。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“舵量设置”设置项目。
2. 按“Enter”键进入到“舵量设置”功能界面。
3. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“舵机比率”，然后按“Enter”键，“舵机比率”初始值将开始闪烁，之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整比率值。
4. 按“Enter”键，调整值停止闪烁，“舵机比率”值已被设定。
5. “油门比率”也可以用同样方法设置。
6. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。



2.15 刹车量设定

刹车量设定可以减小刹车的行程量，在刹车效果较强的情况下此功能可用来减弱刹车效果；在刹车功能弱的情况下增强刹车效果。此功能方便调节油门刹车的行程。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“刹车量设定”设置项目。
2. 按“Enter”键进入到“刹车量设定”功能界面。
3. 按“Enter”键，“比率”初始值将开始闪烁，之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整比率值。
按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。
4. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。



2.16 混合控制一/二

RC6GS V2 包含两个混控，使用一个混合控制或同时使用两个混合控制可以达到一个开关同时控制两个或三个通道的效果。混合控制一和混合控制二的设置方法一样。

混控：将混控设为打开，当前混控可生效；

主机：主控制通道，用来控制从机设置的通道，可设置为舵机通道（一通道），油门通道（二通道）或通道三至通道六这四个辅助通道；

从机：被控通道，受主机设置通道的控制，可设置为舵机通道（一通道），油门通道（二通道）或通道三至通道六这四个辅助通道；

左边/右边：设置主控为舵机时，被控通道中立点两侧的最大行程量，设置范围为 0%-100%；

前进/刹车：设置主控为油门时，被控通道中立点两侧的最大行程量，设置范围为 0%-100%；

往上/往下：设置主控为三通道至六通道时，被控通道中立点两侧的最大行程量，设置范围为 0%-100%；

注：左边/右边，前进/刹车以及往上/往下的比率符号为“+”时，从机动作与主机方向一致，符号为“-”时，从机动作与主机方向相反。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“混合控制”设置项目，按“Enter”键进入到“混合控制”功能界面。
2. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“主机”设置项目，然后按“Enter”键，初始通道将开始闪烁，之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择需要调整的主通道，按“Enter”键，选定的主通道将停止闪烁。
3. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“从机”设置项目，然后按“Enter”键，初始通道将开始闪烁，之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择需要调整的从通道，按“Enter”键，选定的从通道将停止闪烁。
4. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“左边”或“右边”设置项目（不同的主通道对应不同的设置项目），然后按“Enter”键，设置项目“左边”，“右边”的初始值将开始闪烁，之后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键调整左边，右边的混合量。
5. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“混合”设置项目，然后按“Enter”键，初始模式“关闭”将开始闪烁，用“Dec(-)”或“Inc(+)”键切换“关闭”到“打开”，按动“Enter”键，闪烁的“打开”停止闪烁，此时混合控制功能打开。
6. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。



2.17 辅助通道

RC6GS V2 除了舵机通道（一通道）和油门通道（二通道）两个基础通道外，还有四个辅助通道，四个辅助通道的可以自定义控制开关。



辅助通道的控制开关可以选择为 ST, TH, VR, SwA, SwB, SwC, SwD, LK-A, LK-B, LK-C, LK-D, NULL。

当通道设置 NULL 时, 该通道不会受到任何开关的控制;

当通道设置 ST 作为控制开关时, 该通道将会受到转向轮的控制;

当通道设置 TH 作为控制开关时, 该通道将会受到油门扳机的控制;

SwB 和 SwC 开关为三段拨杆开关, 设为辅助通道的控制开关后, 可直接控制通道输出舵量最小值, 最大值和中间值;

SwA 和 SwD 为点动开关, 点动开关在按下时通道输出值会由初始值跳变至最大值 (或最小值), 松开开关时会恢复到初始值 (例如按下 SwA 后通道输出+100 舵量, 松开 SwA 后通道输出将恢复至-100 舵量);

LK-A 为 SwA 的锁定模式, 通道设置 LK-A 为控制开关时, 按下 SwA 后该通道的输出将会跳变至最大值 (或最小值), 松开开关时不会恢复至初始值 (例如按下 SwA 后通道输出+100 舵量, 松开开关后将保持+100 舵量不变, 再次按下 SwA 后通道将输出-100 舵量, 松开后舵量保持不变)。

LK-D 为 SwD 的锁定模式, LK-B 为 SwB 的锁定模式, LK-C 为 SwC 的锁定模式, 使用方法与 LK-A 一致, 可参考 LK-A 开关说明。

注: 锁定模式为点动开关和三段开关的另一种工作逻辑, 通道控制开关设为 LK-A 或 LK-D 后, 同样使用 SwA 或 SwD 开关来控制当前辅助通道, 但是达到的效果与 SwA 和 SwD 不同, 设为 LK-A 和 LK-D 时松开开关不会恢复至初始值, 设为 SwA 和 SwD 时松开开关会恢复至初始值, LK-B 和 LK-C 效果一致。

具体设置方法如下:

1. 进入到功能菜单, 使用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择 “辅助通道” 设置项目。

2. 按 “Enter” 键进入到 “辅助通道” 功能界面。

3. 用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择设置项目。用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择设置项目, 按 “Enter” 键, 选择值开始闪烁, 然后用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择。

按 “Enter” 键, 调整值停止闪烁, 设定完成后, 按 “Exit” 键返回起始界面。

使用 RC6GS V2 控制攀爬车时, 各通道的定义可参考右图;

- 一通方向;
- 二通油门;
- 三通分动箱;
- 四通道换挡;
- 五通道拨动开关控制前差速锁;
- 六通道拨动开关控制后差速锁。

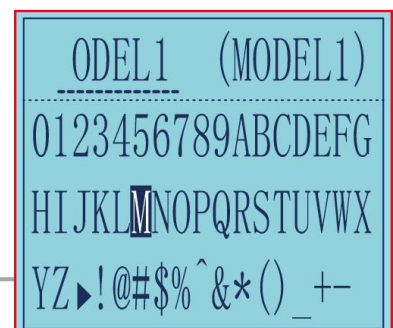


2.18 名字设定

RC6GS V2 可存储 10 组模型数据, 其中每一组模型的名字可以按使用者的需要重新单独命名。此功能方便在有多组模型时, 便于通过名字切换至对应模型进行控制, 出厂默认名字: MODEL1。

具体设置方法如下:

1. 进入到功能菜单, 使用 “Dec(-)” 或 “Inc(+)” 键选择 “名字设定”



设置项目。

2. 按“Enter”键进入到功能界面，当前名字的第一位字符会闪烁，说明可以进行第一位字符的设定。
3. 屏幕的下方列出常用的字、数字、符号，用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择，在选定第一位的符号后按下“Enter”键进入下一位的设定。
4. 在完成名字的设定后，所有字符停止闪烁，系统会自动保存新的命名。
5. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。(新设定模型名会显示在起始界面)

2.19 低压报警

遥控器低电压报警 / 接收机低电压报警

为了防止您的锂电池或者其他种类的电池过放电而损伤电池，可以在“低压报警”功能界面里设置遥控器报警电压和接收机报警电压，当遥控器电池电压低于设置的发射电压报警值时会发出“滴滴滴”的报警声，屏幕将显示发射低压警告，按下 Enter 键后，遥控器主界面将出现“TX”字样并闪烁；当接收机供电电压低于设置的接收电压报警值时会发出“滴滴滴”的报警声，屏幕将显示接收低压警告，按下 Enter 键后，遥控器主界面将出现“RX”字样并闪烁。

发射低压！！

接收低压！！

动力电池低电压报警/RSSI 信号强度报警

为了防止模型因为动力电池电压过低或无信号导致无法正常返回，可以同时设置动力电池报警电压，RSSI 信号强度报警，当动力电池电压低于设置的动力电压报警值时会发出“滴滴滴”的报警声，屏幕将显示动力低压警告，按下 Enter 键后，遥控器主界面将出现“EX”字样并闪烁；当遥控器与接收机之间的信号强度低于设置的 RSSI 报警值时会发出“滴滴滴”的报警声，屏幕将显示 RSSI 报警，按下 Enter 键后，遥控器主界面将出现“RSSI”字样并闪烁。

动力低压！！

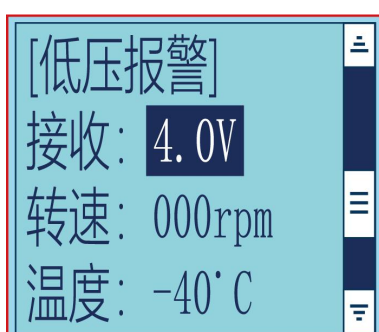
RSSI报警！！

由于锂电，镍氢，镍镉可使用电压范围不同，请根据您使用的电池类型设置对应的电压值。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“低压报警”设置项目。
2. 按“Enter”键进入到“低压报警”功能界面，可分别对发射、动力、RSSI 和接收报警进行设置
3. 遥控器默认的发射报警电压为 5.0V，默认接收报警电压为 4.0V，默认动力电压报警为 11.1V。

行驶时，如果遥控器电池或动力电池的电量用尽，或者 RSSI 信号强度低，会有车体失控的可能。因此当警报声响起时，请立即停止行驶，将车收回，并检查报警原因，妥善处理。

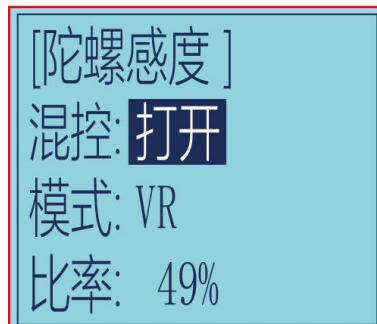


2.20 陀螺感度

此功能可对接收机的陀螺感度进行调整，混控开启后可以对陀螺仪的感度进行调节；如混控关闭，陀螺仪感度调节功能失效。混控开启时，可通过模式选择“STD”或“VR”模式调整陀螺感度，VR模式可通过直接转动VR旋钮对陀螺仪感度进行调整，STD模式需要移动光标至比率，手动通过Dec(-)或Inc(+)进行调整陀螺仪感度，出厂默认“模式”为VR，普通模式(VR)下，陀螺感度比率调节范围：0%-100%。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“陀螺感度”设置项目。
2. 按“Enter”键进入到“陀螺感度”功能界面。
3. 用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择要修改的项目。用Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“混控”设置项目，按“Enter”键，初始值开始闪烁，然后用“Dec(-)”或“Inc(+)”键来调整该项目值。
4. 按“Enter”键，调整值停止闪烁，设定完成。
5. “模式”和“比率”也可以用同样的方法来设置。
6. 按动“Exit”键返回起始界面。



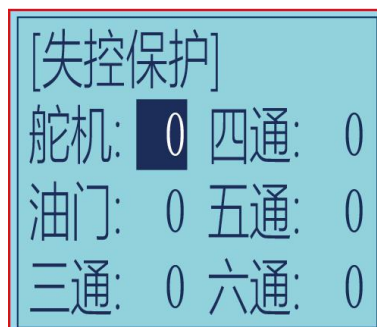
2.21 失控保护

此功能可设置接收机失去控制时，各个通道的输出值，通常设置为0，当接收机失去控制时，油门将关闭，舵机将回到中立位，以此避免车辆或其他模型受到损害，可调节范围为-100至+100。

若改变失控保护的油门值设定，当接收机失去控制时，油门通道将输出所设定的固定油门量，这可能会导致模型失控后继续前进或不断后退，修改此通道失控保护值请务必小心。

具体设置方法如下（以舵机为例）：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“失控保护”设置项目。
2. 按“Enter”键进入到“失控保护”功能界面。
3. 使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“舵机”通道，然后按“Enter”键，“舵机”初始值将开始闪烁，通过转动手轮来调整数值。
4. 转动手轮到需要设定的值时，按“Enter”键，光标停止闪烁，当前“舵机”数值设定成功。
5. “油门”通道通过扳动油门扳机来调整数值；
“三通”通道通过旋钮开关来调整数值；
“四通”通道通过按键开关来调整数值；
“五通”通道通过拨档开关来调整数值；
“六通”通道通过拨档开关来调整数值；
6. 设置结束后按“Exit”键返回起始界面。



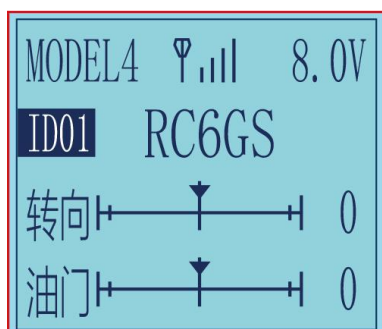
2.22 子ID设置

独立子ID是指可以指定多个已经和RC6GS V2对码完成的其中一个接收机来控制。RC6GS V2总共有10组独立的子ID可以设置。

以 10 艘帆船为例，您的 RC6GS V2 已经同 10 艘不同的帆船对码成功，并且设置了对应的参数。打开子 ID 功能，并且开出 1 号帆船到水中央，但此时帆船因为电池电量不够而熄火，您可以将 RC6GS V2 的 ID01 更改成 ID02-ID10 中的任意一艘船，以 ID02 为例，您可以将 RC6GS V2 由原来的 ID01 改为 ID02，则此时您的 RC6GS V2 就操控 2 号船去进行救援。不像传统的对码模式，在 1 号船还有少量电量的时候，可能您在操控 2 号船的时候 1 号船也同时在被操控，从而加大了救援的难度，而使用独立子 ID 功能就不会有这种担忧，轻松实现水中船只因为各种原因导致的熄火援救。

具体设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“子 ID 设置”菜单界面。
2. 将模式由关闭改为打开，根据您的车/船的数量设置对应的子 ID 号并完成对码及其他参数的设置即可。



3. 设置完成之后，遥控器主界面会显示对应的 ID 号。

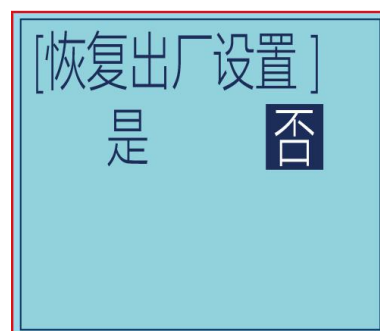
设置完子 ID 号后，遥控器主界面模型名称下方将会出现子 ID 的标号（如 ID01）。详细的设置步骤可点击下面的链接查看视频教程：<https://www.bilibili.com/video/BV1n7411K71u>。

2.23 出厂设置

遥控器存储的任意一个模型的所有数据都可被重新设置回出厂默认初始值，这个功能经常被用在要设定新的模型数据前或清理以前保存的数据。

具体恢复出厂设置方法如下：

1. 进入到功能菜单，使用“Dec(-)”或“Inc(+)”键选择“出厂设置”设置项目。
2. 按“Enter”键进入到“恢复出厂设置”功能界面，字符“是”将闪烁。
3. 按动“Enter”键，确定要恢复出厂设置，字符“是”停止闪烁，模型数据被重新设置成出厂默认值，恢复出厂设置后会自动返回起始界面。



重要提示：恢复出厂设置将永久删除这个模型的所有信息，数据将不能恢复，不要轻意执行重置功能，除非您确定要清除那个模型数据并从头开始。

第三章 常用功能使用教程

3.1 乐迪 RC6GS V2 遥控攀爬车设置教程

<https://www.bilibili.com/video/BV1G54y1q7Jh>

3.2 乐迪 RC6GS V2 设置双引擎车船教程

<https://www.bilibili.com/video/BV1GA411i7JL>

3.3 乐迪 RC6GS V2 舵机曲线设置教程

<https://www.bilibili.com/video/BV1cA411B7dD>

3.4 乐迪 RC6GS V2 舵机行程量校准

<https://www.bilibili.com/video/BV187411K76Z>

3.5 乐迪 RC6GS V2 升级固件

<https://www.bilibili.com/video/BV1b7411K7GD>

3.6 乐迪 RC6GS V2 子 ID 设置教程

<https://www.bilibili.com/video/BV1n7411K71u>

3.7 乐迪 RC6GS V2 双电池电压回传线连接

<https://www.bilibili.com/video/BV1f64y1C7ik>

第四章 售后服务条款

1. 本条款仅适用于深圳市乐迪电子有限公司所生产的产品，乐迪通过其授权经销商销售的产品亦适用本条款。
2. 乐迪产品自购买之日起，一周内经我司核实为质量问题，由乐迪承担返修产品的往返快递费，购买乐迪产品超过一周到一年内经我司核实为质量问题，用户和乐迪各自承担寄出返修产品的快递费。
3. 返修时需提供购买凭证和保修卡或网络平台交易记录。
4. 乐迪产品自购买之日起七天内，在正常使用情况下出现质量问题，外观无损坏，凭保修卡及购机凭证在经销商处协商可以免费更换同型号产品；经销商在收到更换产品时需要第一时间通知乐迪公司予以备案更换。
5. 乐迪产品将由深圳市乐迪电子有限公司提供终身售后服务，RC6GS V2 属于质量问题两年内免费保修，对于自购买之日起人为损坏、改装、拆机及超过一年免费保修期的，用户需要支付往返邮费及维修成本费用。
- 收费标准：人工费+配件费用。
6. 为确保您的权益受到保护，并能及时有效的为您服务，请在购买乐迪产品时完整填写好保修卡及索要购机凭证。用户享受本售后服务条款必须提供保修卡及购机凭证。
7. 返修产品将于乐迪公司收到后 15 个工作日内寄回给顾客，并附上维修报告。
8. 以上售后服务条款仅限于中国大陆销售的乐迪产品。
9. 港澳台及海外客户的售后问题发至邮箱 after_service@radiolink.com.cn，具体售后细则视情况而定。

感谢

非常感谢您购买深圳市乐迪电子有限公司生产的 6 通道枪式遥控器 RC6GS V2。为了您更好的使用遥控设备并保证设备安全运行，请您仔细阅读使用说明书，我们在编写说明书时尽力使用大家熟悉的名称和提法让初学者读起来轻松易懂。

建议：在您阅读本说明书时，请打开遥控器和接收机并将接收机连接舵机等相关设备，边阅读边操作。您在阅读这些说明时，如遇到困难请查阅本说明书或致电我们售后（0755-88361717）及登陆我司官网或交流平台（www.radiolink.com、乐迪官方群、乐迪微信公众平台）查看相关问题问答。

乐迪 RC6GS V2 遥控器自带的 USB 升级接口，用于遥控器后续固件升级，增加新的使用功能，不能进行充电。后续产品的升级内容将不在说明书上修改，更多信息请关注乐迪官网或以下乐迪微信公众号，乐迪官方 QQ 群，谢谢！



乐迪微信公众平台



乐迪官方群 3 群