



# **Touching Infinity**

Copyright ©2022 Flysky Technology co., Ltd.















感谢您购买我们公司的产品!

为了确保您和设备的安全,请在开始操作前仔细阅读使用说明书。

如果您在使用中遇到任何问题,请先查阅说明书。如果问题仍未得到解决,请直接联系当地经 销商或者访问如下网站联系客服人员:

www.flyskytech.com

为方便您使用 Elysium (简称 EL18), Flysky 官网 为您提供了以下文档资料:

- 1.《 EL18 使用说明书》- EL18 User manual
- 2.《EL18 快速操作指南》- EL18 Quick start guide
- 3.《免责声明&警告》

建议用户首先阅读《免责声明 & 警告》,再查阅《EL18 快速操作指南》以及《EL18 使用说明书》。

## 目录

1. 安全	. 4
1.1 安全符号	4
1.2 安全信息	4
2. 使用电池安全注意事项	. 5
3. 产品介绍	. 6
3.1 系统特征	6
3.2 发射机概览	7
3.3 接收机概览	10
3.4 天线	10
4. 使用前准备	11
4.1 发射机电池安装	11
4.2 接收机安装	11
4.3 高频头转接件安装	12
4.4 左右手切换	12
5. 操作指引	14
5.1 基本设置指引	14
5.2 语言选择	14
5.3 开机	14
5.4 对码	15
5.5 关机	15
5.6 吊环以及 SD 卡的拆装	15
5.7 开机警告	16
5.8 更新高频固件	16
5.9 更新发射机固件	17
6. 系统界面	18
7. 功能设置	19
7.1 模型选择	19
7.1.1 新建模型	.19
7.1.2 新建分组	.19
7.2 通道查看	19
7.3 模型设置	20
7.3.1 模型名称	.20
7.3.2 模型图片	.20
7.3.3 全局功能可介入	.20
7.3.4 模拟输入滤波	.20
7.3.5 内置发射	.20
7.3.6 外置发射	.21
7.3.7 教练	.21
7.3.8 计时器 1	.22

7.3.9 计时器 2	3
7.3.10 计时器 3	3
7.3.11 初始位置检查	3
7.3.12 微调	4
7.3.13 油门	4
7.3.14 直升机设置	4
7.3.15 飞行模式设置	4
7.3.16 输入设置	5
7.3.17 混控设置	6
7.3.18 输出设置	8
7.3.19 曲线设置	9
7.3.20 全局变量功能	9
7.3.21 逻辑开关设置	0
7.3.22 特殊功能设置	1
7.3.23 回传	2
7.4 系统设置	3
7.4.1 拓展工具	3
7.4.2 SD-HC 卡	3
7.4.3 系统设置	3
7.4.4 主题	5
7.4.5 全局功能	5
7.4.6 教练	6
7.4.7 硬件	6
7.4.8 版本	7
7.5 显示设置	8
7.6 复位功能	8
7.7 统计信息	8
7.8 关于	8
8. 产品规格	9
8.1 发射机规格	9
9. 包装清单	C
10. 认证相关	1
10.1 DoC 自我声明	1
10.2 CE Warning4	1
10.3 FCC Statement4	1
10.4 Environmentally friendly disposal4	2
10.5 UKCA Compliance Statement4	2

### 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	如果使用者不按照说明方法操作,有可能导致操作者或他人受到轻微伤害。
▲ 危险	如果不按照说明方法操作,可能导致操作者或他人严重受伤,甚至遭受生命危险。

### 1.2 安全信息



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、定速设定等。这些部件可能非常热, 容易造成严重的烧伤。

遥控设备使用不恰当可能导致操作者或他人严重受伤,甚至死亡。为保证您和设备的安全,请仔细阅读 使用说明书并按照要求进行操作。

0

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。

EL18 系统采用的是 Edgetx 开源固件,我们官网会不定期更新,请使用官方提供的渠道下载官方软件。 如在使用过程中自行修改或使用非官方软件的时,可能出现失控及系统信息出错的风险,我们公司将不 承担因非官方固件所带来的失控及系统信息出错风险,造成的其他损失自行承担!

### 2. 使用电池安全注意事项

请勿对破损、老化、有漏液等异常现象的电池或浸过水的电池进行充电。 请勿同时将电池的正负极同时接触金属,以免造成短路,发生危险。 请勿对电池进行焊锡、修理、改造、拆解、挤压、刺穿等操作。 请勿将电池触碰到水或者海水。 请勿将电池放在直射的日光下、高温天气的车内、或是火炉等高温场所附近进行充电或存放。 请将电池存放在干燥阴凉的环境中。 请勿在以下条件下进行充电: • 有覆盖物、无法散热的状态下; • 在极冷或极热的环境下;

请勿在可燃性气体的环境下使用。

请勿将电源线过分弯曲、拉伸或提拉重物。

• 可能导致电源线破损、造成起火、发热、触电等危险。

电池应该在婴幼儿产品无法触及的场所进行保管。

请务必将电池在飞行前进行充电,保证电量充足。

如果电池漏液不慎沾染皮肤、衣物等,请立即用清水清洗。如有需要应及时就医。

• 如不慎入眼,请勿揉搓,会有失明危险,应该立即清用水清洗后并及时就医。

长时间不使用时,请将电池从发射机内取出、在干燥环境保存。

请勿将废旧电池扔进垃圾箱等,应按照各地区所规定的处理方法进行废弃处理。

仅使用厂家指定规格的电池。

请注意防止电池跌落、碰撞或振动。

如果电池损坏,请立即停止使用。



## 3. 产品介绍

Elysium 发射机,简称 EL18, 此发射机是带有 3.5 英寸 IPS 触摸彩屏,高频系统采用内置(AFHDS 3)和外置 RF 两种方案,内部 高频最大支持 18 个通道输出,外部高频最大支持 32 个通道输出,系统采用 EdgeTX;使用内置高频系统时,与 Tmr 接收机组成 专为 FPV 设计的系统。

### 3.1 系统特征

#### AFHDS 3

AFHDS 3(第三代自动跳频数字系统)是 2018 富斯全新开发的具有自主知识产权的数字无线系统,该系统兼容单双向实时数据 包传输和数据流透明传输两种方式(即具备 AFHDS 2A 及 WS2A 无线系统的优点),通信稳定可靠,实时性好,并且支持不同配置, 给您带来多场景应用性能的最优配置。

兼容单双向	此系统具有单 / 双向通信功能,单向通信时接收机只接收来自发射机的数据,不回传数据;而双向通信时
实时数据传输	接收机接收来自发射机的数据,同时发射机也会收到接收机自身及温度、速度等多种传感器的回传数据。
数据流	将独立透传模块实现的透传功能内置到遥控 RF 系统中,通过一套 RF 收发,实现遥控数据传输与透传数据传输,
透明传输	可用于飞控数据传输等。
RF 配置	依据硬件特性、认证要求,以及产品对传输数据量、抗干扰、延时、距离要求,系统智能配置相应的 RF 配置,
智能化	以满足需求。
多频点跳	此系统工作频率范围为 2.402GHz2.481GHz,根据需求 RF 配置智能化,通过 RF 配置的不同,开机时间不同、
频工作	跳频规律不同和使用频点不同,主动避开同频干扰。
独立身份	系统每个发射机和接收机都具有唯一的身份识别 ID;当与接收机进行对码后,ID 码会被保存,当工作时,
识别系统	首先会验证此 ID 码,若验证失败,则不会工作。此功能可加大系统的主动抗干扰能力,从而提升系统的 稳定性。
低耗能	此系统在采用低耗能、高灵敏度的同时,采用间隔数据发送的工作方式,有效提高发射效率,延长电池使用时间, 使系统功耗降低至 FM 版本的十分之一。

#### EdgeTX

EdgeTX 是针对 RC 发射机的开源操作系统,其功能很强大,用户可以根据实际应用需求来配置 RC 发射机 , 使 RC 发射机功能更 全面,性能更高效。







Website

Bilibili

### 3.2 发射机概览

8

前视图



[1]	Type-C USB 接口	[10]	电池仓盖
[2]	VRA	[11]	教练接口
[3]	Switch B	[12]	VRB
[4]	Switch A	[13]	Switch C
[5]	TRIM	[14]	Switch D
[6]	左摇杆	[15]	TRIM
[7]	手胶	[16]	右摇杆
[8]	电源键	[17]	触摸屏
[9]	吊环	[18]	SD 卡槽









Bilibili



#### 后视图



- [19] 喇叭
- [20] Switch G
- [21] Switch H
- [22] 高频固件强制更新按键
- [23] Type-C 连接切换按键
- [24] 固定高频支架转接件螺丝孔
- [25] DFU 复位按键
- [26] 固定吊环螺丝孔
- Switch F [27]
- [28] Switch E
- [29] Stealth I/O 高频头接口
- 旋转天线 [30]

#### 开关接口介绍

Type-C USB 接口:充电功能、模拟器功能、更新功能 VRA: 旋钮开关 VRB: 旋钮开关 Switch A: 短柄 2 档开关 Switch B: 短柄 3 档开关 Switch C: 短柄 2 档自动回位开关 Switch D: 短柄 2 档开关 Switch E: 长柄 2 档自动回位开关 Switch F: 短柄 3 档开关 Switch G: 短柄 3 档开关 Switch H: 长柄 2 档自动回位开关 TRIM(左)/TRIM(右):调节副翼、升降、油门、方向四个通道的微调 左摇杆: 摇杆不回中 右摇杆: 摇杆回中 教练接口:实现教练功能 高频固件强制更新按键:强制更新高频固件 Type-C 连接切换按键: 切换 Type-C 连接至高频头 MCU 或发射机 MCU DFU 复位按键:更新发射机固件 Stealth I/O 高频头接口:可以外接高频头 天线: 旋转天线, 可折叠





微信公众号

Bilibili

#### DFU 复位按键

如图所示,取下吊环后,在图中绿色圈标注的位置螺丝孔内有 DFU 按键,使用该按键可直接更新发射机程序。 注意:请勿使用尖锐或金属物品操作 DFU 功能按键,以防损坏内部结构。

具体使用操作(待更新。。。)



#### Type-C 连接切换按键

Type-C 按键用于切换 Type-C 连接发射机 MCU 还是连接内置高频头 MCU。当需要强制更新高频头固件时,需先通过此按键切 换 Type-C 连接至内置高频头 MCU。







### 3.3 接收机概览



### 3.4 天线

▲ 警告	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。
⚠ 注意	为保证信号质量,天线应与模型机身保持垂直。操控时,请调整天线角度,避免天线顶梢方向指向机体。
▲ 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。







Θ

## 4. 使用前准备

开始操作前,请按照本章的指引安装电池、连接设备。

<b>企</b> 危险	仅使用厂家指定的电池。
<b>企</b> 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。
1 危险	请勿将电池置于高温环境或液体中。
<b>企</b> 危险	请注意防止电池跌落、碰撞或振动。
\Lambda 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。

### 4.1 发射机电池安装

- 1. 分别拧下发射机手柄处的两个电池仓盖;
- 2. 分别将两节 18650 电池置入电池仓内;
  - 请注意电池的正负极,请勿反接。电池的正负极安装如图所示。
  - 为保证电池的供电能力,请使用双电池供电。
- 3. 将电池仓盖拧回手柄处,并拧紧,保证电池接触良好。

### 4.2 接收机安装

请结合相应模型的结构选择合适的位置安装接收机, 同时为了确保接收机的性能和遥控距离的稳定,并防止外界干扰,请注意 以下操作事项<mark>:</mark>

安装过程中请注意以下事项:

- 1. 确保接收机安装在远离电机,电子调速器或电子噪声过多的区域;
- 接收机天线需远离导电材料,例如金属棒和碳纤物质。为了避免影响正常工作,请确保接收机天线和导电材料之间至少有1 厘米以上的距离;
- 3. 确保接收机两根天线 90 度垂直 (如下图),否则会影响接收机的遥控距离与性能。





### 4.3 高频头转接件安装

本发射机出厂附带两款高频转接件,以匹配不同的高频头。请根据实际高频头选择合适的高频转接件安装。FGPZ04 高频转接件 用于 Stealth I/O 接口转 Nano 接口, FGPZ05 高频转接件用于 Stealth I/O 接口转 JR 高频头接口。

高频头转接件安装步骤如下:

- 1. 发射机背后有四个螺丝孔和一个 转接孔,如下图所示。螺丝孔用 于安装固定高频头转接件;转接 孔用于连接高频头转接件的转接 头;
- 2. 如图将转接件的螺丝孔位与发射 机螺丝孔位对齐,同时注意确保 将转接头插入转接孔,然后拧紧 螺丝,即安装成功。



### 4.4 左右手切换

#### 系统支持用户根据需求进行摇杆更换。

EL18 发射机出厂时为左摇杆不回中,如需使用右摇杆不回中,请根据以下步骤切换左右摇杆不回中。

#### 步骤如下:

1. 取下左、右握手手胶、吊环以及锁后盖的10颗螺丝, 并且取下档位开关的两个开关胶垫,从露出的方孔处 向上撬开后盖,沿着握把方向轻拉后盖,将前盖与后 盖拆开;

















 如图标注,取出总成座弹片组件,同时拧松图中已标 注的螺丝;



 如图标注,将左总成座取下的弹片组件安装至右总成 座,同时拧紧图中已标注的螺丝;



5. 如图所示,将弹片组件安装好后,重新合上发射机的 后盖,并锁紧螺丝。然后装上左右手胶,吊环。













## 5. 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系统。

### 5.1 基本设置指引

若初次使用开源系统,可按如下基本设置指引设置发射机。 语言选择→模型选择→摇杆模式→分配通道→摇杆校准→对码→协议设置→失控保护。

- 语言选择:若需更改语言,具体描述参考"5.2语言选择"。
- **模型选择:**选择模型,操作步骤参考"7.1 模型选择"。
- 摇杆模式:根据习惯选择合适的摇杆模式,操作步骤参考"7.4.3系统设置→默认通道顺序和模式"。
- 分配通道:设置与通道相关的功能,操作步骤参考"7.3.16输入设置及7.3.17混控设置"。
- 摇杆校准:校准摇杆,操作步骤参考"7.4.7硬件→输入→校准"。
- 对码:发射机与接收机对码,操作步骤参考"7.3.5内置发射→对频"。
- 协议设置:设置接收机接口输出信号类型,操作步骤参考"7.3.5内置发射→类型→选项"。
- 失控保护:设置失控保护,操作步骤参考"7.3.5内置发射→失控保护模式"。

### 5.2 语言选择

本发射机机出厂默认安装一种语言,若需更换语言,则需通过更新固件完成。如中文改为英文,则需将中文版固件更新为英文版 固件,即可实现语言切换。操作步骤参考"5.9更新发射机固件"。

### 5.3 开机

按照以下步骤进行开机:

- 1. 将所有档位开关拨至最高档位,油门最低;
- 2. 同时长按两个电源键直至 EL18 屏幕亮起,表示开机成功。



▲ 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	为了您的安全开机前请将发射机开关拨至最高位以及油门打到最低位置或安全位置。				
<b>企</b> 危险	操作时,务必确保模型未超出安全距离。				
⚠ 小心	周围干扰源可能会影响信号质量。				
▲ 危险	连接操作前,注意检查各个通道的状态是否安全,以避免飞机结构损坏,或飞行器直接启动,伤害人身 安全或造成其它意外。				







微信公众号

Bilibili

Website

### 5.4 对码

TMr 接收机支持双向对码,依照如下步骤完成双向对码:

- 1. 进入发射机菜单中【模型设置】菜单,选择【内置射频】进入子菜单,设置相应的模式(FLYSKY AFHDS 3)、类型(Classic 18ch、 Classic 10ch、 Routine 18ch、 Fast 8ch 或 Lora 12ch)及选项(接收机接口输出信号类型)后,点击【对频】,发射机即进入对码状态;
- 按住接收机对码按键同时上电后松开对码键(或者先给接收机上电后,长按对码键3秒),接收机指示灯快闪,表示进入对 码状态;
- 3. 当接收机指示灯变为常亮时,对码成功;
- 4. 检查发射机、接收机、模型是否工作正常。如需重新对码,请重复以上步骤。

注:若对码的发射机是单向模式进入对码状态时,TMr 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。

此对码步骤仅适用于 Elysium 发射机与对应接收机对码,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。

### 5.5 关机

按照以下步骤进行关机:

- 1. 关闭接收机电源;
- 2. 同时按下两个电源键,直至发射机屏幕熄灭。

### 5.6 吊环以及 SD 卡的拆装

若需拆装 SD 卡,需卸下吊环,步骤如下:

- 1. 松开吊环背面处两颗内六角螺丝;
- 2. 取下吊环,同时露出 SD 卡插槽;
- 3. 向里轻按 SD 卡, SD 卡会自动弹出。

注: EL18 发射机需要安装好 SD 卡后方可正常使用。













### 5.7 开机警告

长按电源键开机,在进入主界面之前,系统会检查油门摇杆和开关的位置以及其他的启动条件,如果启动条件不满足就会有相应 的错误提示,需要用户操作清除或者按任意键跳过。

#### 油门警告

这个是开机时油门不在最低位置的警告,可以把油门摇杆放 到最低位或者按任意键跳过。



#### 开关警告

这个是发射机开关不在默认位置的警告。默认开关设置为 为上↑。



### 5.8 更新高频固件

EL18 发射机支持更新高频固件。

#### 步骤如下:

- 1. PC 端下载最新版高频固件,并将其打开;
- 2. USB 线连接 PC 与发射机,选择 "U 盘";
- 3. 按一下"Type-C 连接切换按键",切换 Type-C 连接至内置高频头 MCU,此时高频头 LED 亮起;
- 4. PC 端, 点击 Update, 完成更新。

若不能正常更新高频固件,则可通过按"高频固件强制 更新按键",强制更新高频固件。

#### 操作步骤如下:

- 1. PC 端下载最新版高频固件,并将其打开;
- 2. USB 线连接 PC 与发射机,选择 "U 盘";
- 3. 按一下"Type-C 连接切换按键",切换 Type-C 连接至内置高频头 MCU,此时高频头 LED 亮起;
- 按一下"高频固件强制更新按键",高频头即进入 强制更新状态;
- 5. PC 端,点击 Update,完成更新。





## **Elysium** EL18

### 5.9 更新发射机固件

#### 按如下步骤更新发射机固件:

- 1. PC 端下载最新版发射机固件;
- 2. USB 线连接 PC 与发射机,选择 "U 盘";
- 3. PC 端,将下载好的发射机固件拷 贝到发射机 SD 卡的 FIRMWARE 文 件夹里;
- 4. 拔掉 USB 线,关闭发射机;
- 5. 按图示箭头方向,同时推左 TRIM 键和右 TRIM 键 ,并长按电源键 2S,然后同时松开这四个控键,屏 幕亮起,发射机进入更新固件状态, 如图1所示;
- 6. 按右 TRIM 键进入 FIRMWARE 文件 夹,上推或下推右 TRIM 键选择要 安装的固件,如图2所示;
- 7. 长按右 TRIM 键启动更新,屏幕提 示更新进度,如图3所示;
- 8. 更新完成后,按左 TRIM 键返回。 下推右 TRIM 选择 "Exit",按右 TRIM 退出更新状态。





图 3 图 4 /FIRMWARE /FIRMWARE Writing Completed Writing Firmware 7 ← [L TRIM] to exit









微信公众号

Website



## 6. 系统界面

此章节主要是系统界面的介绍。

主界面包括以下功能项图标:模型选择、通道查看、模型设置、系统设置、显示设置、复位功能、统计信息和关于.点击相应图 标可进入功能界面。







### 7. 功能设置

此章主要介绍功能相关设置。

### 7.1 模型选择

用于新建、复制、删除或选择模型;可新建分组,并对已有模型进行分组管理。

#### 7.1.1 新建模型

创建一个新的模型。

点击"新建模型"将会新建一个模型。

在每个模型组下,可选择模型、复制模型、删除模型和编辑分组。

#### 选择模型

选择该模型为当前发射机所控制的模型。

#### 复制模型

通过复制功能以当前选择的模型的数据新建一个新模型。设定新模型时可使 用此功能复制已有模型数据,再修改不同的部分,而无需重复设置。

#### 删除模型

删除选中模型。当前使用的模型不可删除。

#### 7.1.2 新建分组

创建一个新的模型组。可更改模型组名字,可将已建的模型分组。 点击"新建分组"将会新建一个模型组。

#### 编辑分组

点击模型→"编辑分组"→选择分组。

### 7.2 通道查看

在此功能下可以查看每个通道的输出,以及逻辑开关的的状态。

#### 通道查看

查看每个通道的输出,EdgeTX 最多可以输出 32 个通道。

每个通道共显示两个行程条,其中一个是"输出查看"该表示通道的实际输出, 另外一个则是"混控查看"表示该通道叠加了各项设定功能(如曲线、混控等) 计算的输出。"混控查看"的输出不等于"输出查看"。









Bilibili





0

微信公众号

Website



### 7.3 模型设置

#### 7.3.1 模型名称

用于更改模型名称,更改完成后选择模型界面可以查看,最多输入15个字符。

#### 7.3.2 模型图片

修改该模型所对应的图片,修改完成后"模型选择"中将会显示该图片,在主 界面中选择该模型为小部件时,也可显示该图片。

图片的格式建议可以为: PNG 格式,分辨率 320x480。

#### 7.3.3 全局功能可介入

设置此模型下是否可被全局功能控制。

#### 7.3.4 模拟输入滤波

(待更新。。。)

#### 7.3.5 内置发射

#### 模式

EL18 内置射频协议为富斯 AFHDS 3 代协议,兼容富斯三代接收机。

用于设置发射机的通信协议,选择"OFF"则关闭内部射频模块;选择"FLYSKY"则开启内部射频模块,可用绑定富斯AFHDS3代接收机,TMr/FTr16S/FT8B/ FTr8B等,具体可查看富斯科技官网:<u>https://www.flyskytech.com/</u>

#### 多协议状态

显示当前发射机和接收机的连接状态。"Disconnected"表示发射机未和接收机连接,或者未检测到接收机;"Connected"表示发射机和接收机处于连接状态。

#### 类型

选择发射机和接收机连接参数,富斯三代接收机拥有经典版和增强版两种,两 种接收机需要选择合适的类型。

FCC 或 CE 设置当前发射机的发射功率,不同国家和地区的法律规定不同,请 根据相关的法律信息选择合适的发射机功率。

Classic 18ch 适配 AFHDS 3 经典版接收机,如 FTr10/FTr4/FTr16S 等,提供 18 通道通信。

Classic 10ch 适配 AFHDS 3 经典版接收机,提供提供 10 通道通信。

Routine 18ch 对码增强版接收机,如 FGr4B/Tr8B/TM 等,通信距离适中,提供 18 通道通信。

Fast 8ch 对码增强版接收机,通信速度快,通信距离较近,提供 8 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。 选项 设置 PWM 频率,以及设置接收机接口输出的信号类型如 PWM、PPM、









微信公众号

Bilibili

Website Facebook

FLYSKY 🗸 AFHDS3 🗸

FCC 💙 Routine 18ch 💙

CH18

Binding

CH1

0

失控保持

无脉冲

接收机

-0.4%

0.0%

PPM TLX

DSM2

CRSF

MULTI

R9M

GHST

禁用

外置发射

教练主机/教练口

学生从机/教练口

教练主机/多协议

PPM 🗸

CH1

-100.0%

失控保护设置

导入当前所有通道值

**\$** |

**¢** 

模式

类型 通道范围

接收机ID

接收机I

đ

CH1

CH2

CH3

模式

模式

模式

通道范围

PPM帧

通道范末设置

失控保: 自定义

多协议状态

SBUS、i-BUS2、i-BUS IN 或 i-BUS OUT。

#### 通道范围

用于设置接收机输出通道数量,默认为 CH1-CH14,用户可根据模型所需通道 数量进行设置。

#### 接收机 ID

设置接收机 ID 号。(待更新。。。)

#### 对频

点击"对频"使发射机进入对码状态,在多协议状态可以显示"Binding",表 示发射机进入对频状态。

#### 失控保护模式

用于设置接收机丢失信号后,接收机输出的通道值,共有"未设置"、"失控保持"、 "自定义"、"无脉冲"、"接收机"五种状态可设置。

"自定义"指模友根据自己模型对失控保护输出的需求,设置失控保护预设输 出值。设置界面中,蓝色行程条表示当前控件所对应位置的输出值,红色行程 条表示已经设置的失控保护输出值。

#### 操作步骤:

- 1. 点击失控保护模式为"自定义",点击"设置";
- 2. 将摇杆和控件打到预设值位置;
- 3. 点击"导入当前通道所有值",发射机将以该值为失控保护输出值;
- 4. 测试。

在自定义失控保护设置界面,点击每个 CH 的 💠 图标也可以对单独一个通道进 行设定。

#### 7.3.6 外置发射

设置外挂高频头的型号通道范围、射频协议、失控保护模式、刷新速率、PPM 帧率等等。

由于 EdegeTX 支持多种高频头的使用,每种高频头支持的通信协议和设置方法 不同,具体信息可查看对应高频头的使用说明书。

在使用了其他的高频头,需搭配该高频头兼容的接收机才可以完成对码。

在设置内置射频或者外置射频时,通过设置合适的通道范围、PPM 帧等参数可 以适当的降低延迟。

#### 7.3.7 教练

此功能用于设置教练口的主从模式,共有四种模式可以选择。

选择"教练主机 / 音频插孔"时,本发射机作为教练模式输出教练控制信号给 到模型,音频孔输入学员控控制信号;

选择"学生从机 / 音频插孔"时,音频孔输出本发射机控制信号给到教练控。 当发射机连接带加密狗的模拟器时,也需要选择此选项。

在此模式下可以,可以设置通道范围和 PPM 帧,使用方法与高频设置部分相同。 在 PPM 帧设置选项可以看到,可分别设置帧长度、脉冲宽度和信号类型。









CH8

22.5ms 300us

Website



设置为 "+",表示该 PPM 为标准 PPM 类型,设置 "-",表示该 PPM 为非标 PPM 类型,在使用头追输入 PPM 信号时,则需留意输入的 PPM 信号的类型。

#### 7.3.8 计时器 1

#### 名称

命名计数器名称,最多可输入8个字符。

#### 模式

用于设置计时器触发的模式和开关,共有6组模式设置,不同控件组合控制计时器启用和停止,可向上或者向下计时。

不同计时器模式满足不同飞行条件需求。

OFF 关闭计时器;

**ON** 计时器启用开关触发后,不受其他条件影响,计时器开始计时,计时器启 用开关回到初始位置暂停计时;

Start 计时器启用开关触发后,不受其他条件影响,计时器开始计时,计时器 启用开关回到初始无法暂停计时;

Throttle 计时器启用开关触发后,当油门不在最低位时,计时器开始计时,计时器启用开关回到初始位置或者油门回到最低位暂停计时;

Throttle% 计时器启用开关触发后,当油门处于最高位时开始计时,用于计算 全油门时间,计时器启用开关回到初始位置或油门不在全油门位置暂停计时;

Throttle Start 计时器启用开关触发后,当油门不在最低位时,计时器开始计时, 启用开关回到初始位置位暂停计时。

备注:可在"复位功能"中复位计时器。

#### 开关

档位开关 可分配发射机上拨档开关控件、遥测数据等作为计时器启用开关。

档位开关后带的"↑"、"↓"、"-"分别表示档位最高、最低、中间。选择 到了目标的档位开关位置后,需点击屏幕确认。

当完成计时器模式设置后,拨动档位开关,如"SD ↓"表示 SWD 在最低位置 时启用计时器。

#### 开始

用于设置倒数计时的时长,如设置为"01:00",启用计时器,触发计时条件, 计时器从1分钟开始倒计时。

#### 分钟播报

勾选启用后,每满一分钟发射机将播放一次。

#### 倒数

用于设置倒计时时间到时,发射机播报方式的设置以及设置倒计时结束前的提示时间。

倒计时提示模式,共分为"静音"、"蜂鸣"、"语音"、"震动"四种模式。 备注:"语音"模式未做特殊设置是按照系统默认带的语音。



۲ ۲	时器1			
名称				
模式		OFF 🗸		
开关		🗸		
开始		00:00		
分钟播报	Z			
倒数		静音 💙	20秒 🖌	
关机保持	<del>5</del>	禁用 🖌		
丌大		•	_	
开始	OFF			
分钟播抵	ON			
倒数	Start			
关机保持	Throttle			
	Throttle %			
	Throttle Sta	rt		
C . Y	├时器1			
(U)				
名称				
模式	SB-	OFF Y		
₹°	SB₽			
7	SC企			
7				
۲ ۲	├时器1			
名称				
模式		Throttle	Start 💙	
开关		🗸		
开始		00:00		
分钟播报	- 禁用			
倒数	随飞行记录复	夏位	$\rightarrow$	
关机保持随手动复位				
开始		00:00		
	±4 <del>1</del> 7			



#### 倒计时提示时间

共分为 "5 秒"、 "10 秒"、 "20 秒"、 "30 秒"四种模式。若设置 "10 秒" 时,距离倒计时结束前 10,发射机将根据倒计时提示模式进行提示,如选择为"语 音",将持续播放 "10.9.8.7"至结束。

#### 关机保持

用于设置计时器当前的计时状态随关机或者更改模型后的存储状态。共分为"禁 用"、"随飞行记录复位"、"随手动复位"三种(待更新。。。。)。

#### 7.3.9 计时器 2

使用方法参考 7.3.8 计时器 1。

#### 7.3.10 计时器 3

使用方法参考 7.3.8 计时器 1。

#### 7.3.11 初始位置检查

#### 显示列表

如果与模型同名的文本文件放在 SD 卡的 MODELS 文件夹中,遥控器会将其识别为模型检查列表。如果选中此选项,文件将自动显示。

#### 油门状态

勾选后,在开机时将检查油门是否在最低位,若油门不在最低位系统将有警报; 若未勾选则不检查。

#### 自定义油门位置

开启该功能,可自定油门的初始位置,系统开机检测将以该值为最低油门检测值。

#### 开关位置

用于设置开机进行初始位置检测的开关,共有两种状态,一种为需检测(黄色 底色),第二种为不需检测(蓝色底色)。玩家可根据自己模型设置需求定义 开机检测开关的位置。

#### 旋钮和滑块

用于设置开机是否检测 VRA 和 VRB(S1 代表 VRA,S2 代表 VRB),共有 "OFF" "AUTO" "ON"三种状态。

选择 "OFF"时开机时不检测 VRA 和 VRB 的位置;

选择 "AUTO" 时;

选择"ON"时开机时检测 VRA 和 VRB 是否在初始位置。 图片展示检测和不检测

#### 中点蜂鸣

设置摇杆通道中位检测,摇杆通过中位时,遥控器震动提示。黄色底色表示将 检测该通道中位。









Bilibili



Website



#### 7.3.12 微调

在此功能下可对微调的步进值、显示方式等进行设置。 点击"复位"按钮,所有的微调将回到初始位置。

#### 微调步伐

指数 修改微调步进为指数型调节方式。 很小 修改微调步进值为 1; 较小 修改微调步进值为 2; 中等 修改微调步进值为 5; 较大 修改微调步进值为 8。

#### 扩展微调量

勾选"扩展微调量"后,将拓展微调范围,默认微调最大可调节 25%,勾选 后最大可调节 100%。

#### 微调显示

**不显示** 主界面微调量显示将以图标显示,改变微调值时不显示当前微调值; 改变时 改变微调值时显示当前微调值; 始终显示 始终显示当前的微调值。

#### 7.3.13 油门

#### 油门反向

勾选后油门将反向,需设置油门反向,建议在"混控"菜单或输出设置中调试。

#### 输入源

设置油门的输入源,可以设置为发射机控件或者通道,一般设置为"Thr"。

#### 油门微调只调整微调怠速

(待更新。。。)

#### 微调选择

选择调节油门的微调按键,默认为"Thr"。

#### 7.3.14 直升机设置

(待更新。。。)

#### 7.3.15 飞行模式设置

应对不同的飞行条件或者需要执行特殊的飞行任务时,需要设置不同的飞行 模式,比如实现一些精准的动作,或者需要一些快速的横滚,因此在不同的 飞行模式对于摇杆的比率和行程的需求是不同的。

在此功能下可以分别设置每个模式的名称、开启开关、不同模式的微调值、 每个飞行模式切换过渡时进入和退出时间,最多可以设置 8 个飞行模式。



	<b>汝</b> 调	
		复位
微调步幅	Ħ	较小 🖌
扩展微调	目量	
微调显示	ź	不显示 🖌
	<b></b>	
		复位
微调步幅		较小 🖌
扩展微调		
微调显示	指数	
17X 8-3	很小	
	较小	
	中等	
	较大	





以设置 FM1 模式为例。

#### 名称

设置当前飞行模式的名称,最多支持10字符。

#### 开关

设置开启当前模式的开关,可设置为档位开关、微调开关、逻辑开关等。 以设置油门微调按键向上拨动为开关为例,选择"SB-",拨动 SWB 开关于

中位确,开启该飞行模式。

#### 渐入

(待更新。。。)

#### 渐出

(待更新。。。)

#### 微调

(待更新。。。)

)))) <sup>飞行模式 1</sup>	
名称	flysky01
开关	!SCû ❤
渐入	0.0
渐出	0.0
<sup>微诟</sup> 微调	
🔋 Rud 🕂 1	L 🔪 🛢 Ele 🛛 = 0 🔪
🛢 Thr 😑 0	) <b>\</b>    Ail    = 2 <b>\</b>

n 😒 💢 🕄 🕪 🕀 🗉 🕣

100%

100%

100%

100%

fly1

---

fly1

🛱 Ele

🕸 Thr

₿ Ail

& SA

Website

ŌS2 🗸

∕⊘Rud

∕∂Ele

**ØThr** 

∕®Ail

+

输入设置

εRu

ΣEL

炨Th

εAi

▶ 輸入设置 定 06

输入名称

曲线名称

输入源

输入名称

B

Ō

ľ

G

## 7.3.16 输入设置

用于分配每个输入设置序号、名称、开关、曲线、微调、偏移量等。输入设 置中的序号并不是代表实际输出的通道序号,输入设置中的各项参数是针对 每项输入源(摇杆、拨档开关、旋钮、微调、按键、逻辑开关等)进行设置, 对于每项输入源设置的参数也将引用该输入用的混控中进行计算。

通过设置好每项需引用的输入,更方便于后续混控的使用。

#### 输入名称

设置通道的名称,最多为4个字符。

#### 曲线名称

设置当前默认曲线的名称。

#### 输入源

用于设置输入源,源的选择可以是摇杆、旋钮、开关、按键、微调、逻辑开关等。

#### 比例

设置输入源的百分比缩放,调节比率输出,可调区间在-100到+100之间。 当所取值小于0时,输入源将反向。比例的设置会影响舵机的行程,混控中 设置的比例,会和输入设置中的比例进行一个叠加运算,防止叠加运算的输 出超出舵机的最大角度,在输入设置中可以对比例根据舵机行程进行设置, 对舵机最大输出进行限定。

建议对伺服进行反向时,在输出(Outputs)进行设置。





Bilibili





#### 偏移量

用于调整曲线的上下偏移,影响高低行程、中位行程。

#### 开关

用于启用和关闭该输入源,开关可以是物理控件和逻辑开关。默认开启,则选 择"---"

#### 曲线

设置不同输入源不同的输出曲线,不同的曲线会有不同的操纵手感,用户可根 据自己操作需求,设定合适的曲线。

在此功能共有"Diff"、"Expo"、"Func"、"Cstm"四种模式可选择,不 同的曲线模式下有多种输出曲线可以选择。

Diff 对单边曲线调节,不改变曲线的线性,改变曲线的高低行程。

Expo 调节曲线的线性和比率,对双边曲线同时调节,值越大,曲线前端变化 平稳,后端变换迅速。当值为负数时,则相反。

Func 在此模式下,预设多种不同的算法曲线。用户使用此类曲线一般较少。

以 "Func" -- "f<0" 为例, 如果输出源 <0, 则输出 =-100%, 若输出源 >0, 则输出=0。

以上曲线的设置受比例、偏移量的影响,输出会更根据比例、偏移量的不同设 置而变化,具体使用过程中,可以查看显示栏的曲线变化进行设定。

Cstrm 选择"曲线设置"中的曲线。

点击 🔹 图标可以进入更多的设置。

单边 实现的功能与 Func 中的类似,如"x>0"则低端输入全部为"0"。

使用微调 设置该输入设置使用的微调按钮。

飞行模式 选择该输入设置生效的飞行模型。



#### 7.3.17 混控设置

EdgeTX 的混控设置逻辑非常的灵活,可以实现多种方式的混控输入源和输出源 的混控方式,常用的三种实现方式: (1)一个控件→一个通道; (2)一个控 件→多个通道; (3) 多个控件→一个通道。其中方式(3) 多应用于三角翼的 设置。可以显示或关闭混控通道实时值。

更深入的理解 EdgeTX 的混控功能,以上的控件更可以理解为"输入设置 - 输 入源",在"输入设置"菜单中,每一行也是可以通过叠加更多行,使一个通 道具备多个输入设置,即一个通道多控件控制。

如图所示为三角翼对于输入设置和混控设置的基础设置。

正确理解输入设置和混控的关系时,操作者应该通过考虑自己模型所需要实现 的动作而进行理解两者的关系,如三角翼的横滚和俯仰是由两个机翼实现动作







微信公众号

100% I€Ai

100% IE El

100% IC El

-100%€Ai

100% © Th

+

-100%

混控设置

CH1

CH2

СНЗ

CH2

CH3

名称

比例

开关

曲线

输入源

偏移量

 $\oplus$ 

Ð

编辑

复制

移动

删除

混控设置

CH3

在本条前插入 在本条后插入

100% ETh

℃Th ¥

100%

---- 🗸

ά

Diff ∨ 0%

0%

1009

2019

GV

GV

G٧

的,两个机翼分别由舵机控制,常规情况下两个舵机分别连接接收机的 CH1 和 CH2(接收机的 CH1 和 CH2 并意味就是实际输出的 CH1 和 CH2,可以理解为 只是输入源1和输入源2),输入设置中分别将输入1和输入2的输入源设置 为 Alie 和 Ele(使用美国手的操控方式时,一般接收机的 CH1 对应 Ali J1 摇杆、 CH2 对应 Ele J2 摇杆)。

混控设置中即可以根据所需要实现的动作,设置每个通道所需要哪些输入源接 入,输入源的行程。

使用 Edge TX 的混控时应通过考虑模型所需要实现的动作而进行设置每个混控, 有助于更好的理解和实现每个混控逻辑的原理。

混控设置中所可以设置每个输入源的行程,该行程与输入设置中的行程设置会 形成叠加运算,因此在调试中,要特别注意行程的设置,防止行程超出舵机的 极限而造成损坏。

点击主界面"+"可以添加通道,并进入添加通道的设置界面。

点击每个主界面的每个输入设置,可对引用的"输入设置"进行相关的设置。

#### 编辑

对选中的输入设置进行设置,如名称、生效的飞行模式、输入源头、曲线等。

#### 在本条前插入

在选择的条目后前添加一个新的输入设置。

#### 在本条后插入

在选择的条目后后添加一个新的输入设置。在前和后添加的新的输入设置,主 要区别在于使用不同"叠加方式"时的区别。

#### 复制

复制选择的输入设置。

#### 移动

移动选择的输入设置。

#### 删除

删除选择的输入设置。

点击编辑后进入编辑界面。

**名称** 设置混控的名称,每个混控名称建议可以根据模型的动作进行修改,更方 便理解和使用。

输入源 用于设置混控引用的输入源,输入源可以直接引用输入设置和各种控件, 引用输入设置作为输入源可以将输入设置中的各项参数同时应用混控中,而直 接引用控件则无法直接调用对该控件的相关设置。建议输入源引用输出设置, 可更直接对每个控件实现设置。

比例 用于设置混控中每个输入的百分比缩放,调节比率输出,可调区间在-100 到+100之间。当所取值小于0时,输入源将反向。该比例会与输入设置中的 比例进行叠加运算。

偏移量 用于调整曲线的上下偏移,影响高低行程、中位行程,输入设置和混控 的偏移量会进行叠加运算,在调试过程中,应注意防止叠加后的行程超过舵机 的最大角度而损坏舵机的情况。





Facebook

微信公众号

Bilibili

Website



**开关** 用于设置启用和关闭该混控的控件,若无设置,显示"---"表示该混控一直有效。

曲线 在此界面顶端显示栏可以查看当前通道状态

备注:用法与输入设置中曲线用法类似。

点击 🏟 图标可以进入更多的设置。

叠加方式 用于控制当混控引用多个输入源(输入设置)时,多个输入源之间输 出的计算方式,共有三种模式可以选择。

相加: 输入源之间以相加的计算方式输出通道值。

相乘: (待更新。。。)

替换: (待更新。。。)

**飞行模式**通过此功能可以设置本曲线所应用的飞行模式。黄色底色表示应用于 该模式,白色底色表示未应用该模式,所应用的模式将在混控界面可以查看。

使用微调(待更新。。。)

警告 设置开启该混控的警告提示音,默认关闭,最高可调节为"3",即在启 用该混控后,系统会有"嘀嘀嘀"提示音,表示已启用该混控。

上行延时 实现通道的上行延时功能,通道延时模式是一种阶跃的形式,如设置 了 2s 的上行延时,摇杆输出 50%,通道在 2 秒后从 0% 阶跃至 50%。上行是 指 -100% → 0 → +100% 的行程区间。

若设置了反向之后,上行延时的输出也会反向,但上行延时的延时方向不受反 向设置所影响。在通道查看界面,可根据"通道输出"和"混控输出"更好的 区分两者。

启动了上行或者下行延时功能后,在混控设置主界面可以查看设置启动了该功 能通道状态栏分别显示了不同的图标。

**下行延时** 实现通道的下行延时功能,下行是指 +100% → 0 → -100% 的行程 区间。

上行慢动作 实现通道的上行慢动作延时功能,通道延时模式一种缓慢变化的形式,如设置了 2s 的上行慢动作,摇杆输出 50%,通道在 2 秒内从 0% 缓慢增加至 50%。其他相关的变化与上行延时相同。

下行慢动作 实现通道的下行慢动作延时功能。

#### 7.3.18 输出设置

#### 将所有微调导入中点偏移值

(待更新。。。)

#### 扩展通道行程

(待更新。。。)

点击任意一个通道将弹出四个选项。

#### 编辑

对选中的通道进行相关参数设置,如通道名称、中点、反向等。



CH3		100% 201%	
名称	EL2		
输入源	l€Th ∨		
比例	100%	GV	
偏移量	0%	GV	
开关	🗸		
曲线	Diff 🗸	0%	GV
	¢		
淀 混控设置 CH3			
叠加方式	相加	~	
飞行模式		4	
相加			8
使用微 相乘			
警告 替换			
上行延时	0.05		
下行延时	0.0s		
上行慢动作	0.0s		
下行慢动作	0.0s		



名称 用于为当前通道命名,最多不可以超过6个字符。

中点 用于设置单前通道的中立点,最大和最小分别可以设置+100 或者 -100。

当该通道的混控引用一个或者多个输入设置时,中立点的值都会参 与不同曲线、不同叠加方式的计算。

最小 用于设置该通道最小的通道输出值,此设置会限制各种曲线、 不同叠加方式等设置后的最终通道输出值。

最大 用于设置该通道最大的通道输出值,此设置会限制各种曲线、 不同叠加方式等设置后的最终通道输出值。

反向 用于设置通道输出反向。

曲线 选择该通道使用的曲线。

PPM 中点 设置该通道的中点,该值将会与微调按键的值进行叠加。

微调模式 (待更新。。。)

#### 复位

重置选中通道为系统默认参数。

当前摇杆位置保存为中点

(待更新。。。)

当前微调按钮值保存到中点

(待更新。。。)

#### 7.3.19 曲线设置

EdgeTX的曲线设置非常丰富,最多可设置32种不同的曲线,在"输 入设置"、"混控"、"输入设置"等功能下可以调用曲线设置下 的各种曲线。

点击任意曲线,点击"编辑"即可进入设置界面。

名称 设置该曲线的名称。

**类型** 可设置"标准"和"自定义"两种类型。

平滑 开启光滑效果后,曲线的拐点变化将变得平滑。

"曲线设置"中的曲线最多可以设置17个点位,每个点位的值可 进行单独的设置。当设置的点位超过屏幕最多可显示的点位,滑动 屏幕点位框部分,即可切换。

在设置完成曲线后,在"曲线设置"主界面将会显示该曲线的的形状。

#### 7.3.20 全局变量功能

(待更新。。。)



2		CH01		1322us -35% -35%
名称				
中点		0.3	GV	
最小		-100.0	GV	
最大		100.0	GV	
反向				
曲线	△(中点)			
PPM中.	=(整体)			
微调模	式	△(中点)	~	





名称

类型

平滑

0

5



Website





Bilibili



#### 7.3.21 逻辑开关设置

EdgeTX 的逻辑开关是一种可编程的虚拟开关,不同于常规的逻辑开关所选择的输入源为各种物理的控件开关,EdgeTX 逻辑开关的输入源可以是物理 控件开关、遥测值(高度、温度、电流、电压、转速、RSSI 等)、其他逻辑 开关、控件的输入值、全局变量、定时器等。

逻辑开关的运算类型符号:

#### 第一类:变量与定值

共有以下 6 种选项设置: a=x;a~x;a>x;a<x;|a|>x;|a|<x;

a为V1的判断输入源,X为一个设置定值。

例子:选择"a>x",设置 V1 输入源为油门摇杆,x=50,即当油门摇杆输出 大于 50 时,则触发该逻辑开关;

#### 第二类:逻辑运算

AND 与运算,V1 和 V2 输入源为与关系,两者都为逻辑有输出时,逻辑开关 开启;

例子:选择 V1 输入源"SD 最下",V2 输入源为"SG 最上",当 SD 和 SG 分别打到最下和最上的位置时,逻辑开关开启。

#### OR 或运算。

XOR 异或运算。

#### 边沿

(待更新。。。)

#### 第三类: 变量与变量

a=b V1 输入源的值等于 V2 输入源时,逻辑开关开启;
a>b V1 输入源的值大于 V2 输入源时,逻辑开关开启;
a<b V1 输入源的值小于 V2 输入源时,逻辑开关开启;</li>

#### 第四类

#### (待更新。。。)

以下其他功能选项的使用说明。

"与开关"用于设置逻辑开关的总开关,默认设置"---"为总开关开启,也可以设置其他的输入源作为开关。

"持续时间"用于设置逻辑开关开启的有效时间,最大值为25s。 "延时"用于设置触发逻辑开关开启的延时时间,最大值为25s。



	1
功能	a=x 🗸
V1	KEI ➤
V2	0
与开关	!SF☆ ➤
持续时间	25.0
延时	25.0







Bilibili

Website



!SC₽ ∨

!SC₽ ∨

1

0

锁定通道值 💙

特殊功能设置

锁定通道值

摇杆值存储到微调

修改全局变量GV值

设置失控保护 播放声音

播放音频文件

播放背景音乐

暂停背景音乐

Vario传感器

记录日志到SD卡

振动

背光

截屏

竞速模式

禁用触摸

播放数值

Lua脚本

教练

复位

设置

音量

 $\checkmark$ 

开关

功能

СН

数值

启用

)

开关

功能 CH

数值 启用

#### 7.3.22 特殊功能设置

用于实现一些特殊功能,如锁定通道值、复位、音量、播放音频文件等等, 在使用一些 lua 脚本后可以实现更为复杂的功能。

EdgeTX 每个模型提供了 64 种特殊功能设置,特殊功能的生效开关也可以是 多种的输入源选择,类似与输入设置、混控等的输入设置,也可以选择以逻 辑开关作为输入设置。

#### 开关

用于分配特殊功能生效的开关。

#### 功能

用于在特殊功能开关启用和生效后,设置触发对应的功能选项。以下列举了 部分功能。

锁定通道值 使指定的通道值输出固定的值。

教练(待更新。。。)

摇杆值存储到微调 (待更新。。。)

复位 复位指定的计数器或者回传参数。

设置(待更新。。。)

修改全局变量 GV 值 (待更新。。。)

音量 用于调节发射机的音量。

设置失控保护 (待更新。。。)

**播放声音** 触发特殊功能生效开关后,播放指定的声音。

播放音频文件 触发特殊功能生效开关后,播放 SD 内指定的音频。

播放数值 语音播放指定通道当前的输出值。

Lua 脚本(待更新。。。)

Vairo 传感器(待更新。。。)

记录日志到 SD 卡 (待更新。。。)

截屏 截取当前屏幕储存到 SD 卡: SCREENSHOTS 文件夹下。

**竞速模式** (待更新。。。)

禁用触摸 触发特殊功能生效开关后,触摸屏禁止触摸。

#### 数值

用于选择功能(音频)的生效次数。

#### 循环

设定循环的次数。"! 1x"; "1x"--只触发一次; "1s"--每隔1s触发一次;

#### 复位

选择需要复位的功能,如"计时器 1"、"计时器 2"等。

### 启用

设定特殊功能的生效。







Website



~ ㅁ		
い石		
~~ ~		

Bilibili



\delta 🔽 🖾 🖄 🔄

42

RQly • 100

数值

• 5.03

09-07 15:54

ID

128

129

130

131

#### 7.3.23 回传

可对 RSSI 信号强度、传感器遥测数据、高度变化率进行相关的功能设置。 EdgeTX 的回传功能设置非常强大,可连接多个同类型传感器,并对传感器 进行功能编辑。在 EdgeTX 中,所有遥测数值都可以作为一个单独的传感器 数据进行相关的功能编辑。

#### RSSI

"信号弱报警"和"信号极弱报警"设置信号强度报警值的阈值。 "禁止回传报警"设置是否启用 RSSI 信号强度报警。

#### 传感器

显示当前传感器编号、回传遥测数据的名称、检测数字以及 ID。 以下连接使用富斯接收机以及相关传感器显示的传感器遥测数据。

A1 显示当前接收机输入的工作电压。

RSSI 显示当前的信号强度值。

Tmp1 显示当前温度传感器的温度值。

Alt 显示当前气压传感器的高度值。

Pres 显示当前气压传感器的气压值。

点击传感器数值,选择"编辑",可以对传感器进行功能编辑。

名称(待更新。。。)

类型 (待更新。。。)

自定义(待更新。。。)

运算(待更新。。。)

ID (待更新。。。)

**单位** 选择传感器合适的计算单位。如 V(电压)、A(电流)、m(长度或 高度)、mah(电池容量)等

**精度** "0.--" 显示精度到个位数; "0.0-" 显示精度到小数点后一位; "0.00" 显示精度到小数点后两位。

公式 在选择"运算"的类型后,可以选择不同的计算公式,对多个传感器 的检测值进行计算。

加 对选择的多个检测值进行相加计算。

平均值 对选择的多个检测值进行平均计算。

最小值 选个多个检测值中最小检测值显示。

最大值 选个多个检测值中最大检测值显示。

**乘** 对选择的多个检测值进行相乘计算。

总计值(待更新。。。)

单节电池(待更新。。。)

消耗量(待更新。。。)

距离(待更新。。。)



微信公众号





2 RSSI • 10dB 3 RNse • -296dB

同传

RSSI

传感器

0

1

信号弱报警

信号极弱报警

禁止回传报警

名称

A1

4	RSNR	• 30.6dB	132
5	A3	• 0.05V	133
传感器	名称	数值	ID
0	A1	• 5.03V	128
1	RQly	• -163V	
2	RSSI	• 16dB	130
3	RNse	• -283dB	131
4	RSNR	• 30.0dB	132
5	A3	• 0.05V	133
6	RQly	• 100	129
	停止	扫描 添加	n新传感器…
	Æ	删除所有回传	项目
忽略ID鉴	别		

高度变化率

名称	A1
类型	运算 🖌
公式	加 🖌
单位	V 🗙
精度	0.00 🗙
输入源1	🗸
输入源2	🗸
输入源3	🗸
输入源4	💙
自动偏移值	
正向	
滤波	
关机保持	
日志	

$ \mathbf{O}\rangle_{0}$	.00V		
名称		A1	
类型		运算 🖌	
4.单精输输输输自正滤关日4.位度入入入入动向波机支援。2.3.2.4.1.4.1.4.1.4.1.4.1.4.1.4.1.4.1.4.1.4	ከበ		
	平均值		
	最小值		
	最大值		
	乘		
	总计值		
	单节电池		
	消耗量		

Bilibili Website

输入源1选择进行计算和显示的回传数据。

输入源2选择进行计算和显示的回传数据。最多可以有4个输入源进行。

自动偏移值(待更新。。。)

正向 将所有检测的负值显示为正值。

滤波(待更新。。。)

关机保持(待更新。。。)

日志 使记录功能生效,检测数据将记录到 SD 卡,日志记录仍需由特殊功能 启动。

### 7.4 系统设置

#### 7.4.1 拓展工具

(待更新。。。)

#### 7.4.2 SD-HC 卡

用于浏览 SD 卡目录。可执行查看文本,执行 lua 文件,播放音频、复制、 重命名和删除 SD 卡文件的功能。

FIRMWARE 遥控器固件升级目录。(下载到的遥控器固件放入此文件夹升级)

IMAGES 模型图片文件夹。(图片格式为 RGB 色彩格式的 JPEG 图片)

LOGS 日志文件夹。

MODELS 此文件夹包含模型信息。

RADIO(待更新。。。)

SCEENSHOTS 开启特殊功能的截屏功能后,屏幕截图的图片将保存在此路 径下。

SCRIPTS lua 脚本文件夹。

SOUNDS 语音文件夹, 音频建议格式: 音频采样率为 8kHz, 16kHZ 或 32kHZ 比特深度 8 或 16 的 wav 音频。

#### 7.4.3 系统设置

#### 日期&时间

显示当前系统的日期和时间,可进行修改,日期和时间默认显示在主界面左 上角的小部件中。

#### 声音

设置系统中各声音的触发条件、音量、音调、播音长度等信息设定。

模式 设置声音有效的触发条件。

静音: 全部声音关闭; 警告: 仅开启警告提示音。





Bilibili



	专感器6 .00V		
名称 类型 公式		A1 运算 ¥ 加 ¥	
- ŵ			
e war war war war .	la RSSI		
	ð RNse		
	li ∂® RSNR		
	<i>≩</i> ∆1		

🙆 🛠 🧟	J¢	) 22 (	09-07 15:59
SD-HC卡			
FIRMWARE			
IMAGES			
LOGS			
MODELS			
RADIO			
SCREENSHOTS			
SCRIPTS			
SOUNDS			
🙆 🛠 🖪 🥸	<b>)</b> 🕏	> 29	09-09
系统设置			
日期	2022	9	09
时间	20	15	20
声音	高	5度变化	;率
振动		报警	
背	ì光		
关机延迟	4s 🗸		
国别码	美国		
播报语言	Englis	h 💙	
单位	公制	~	
延时播放(开关经过) 850ms			
USB模式	询问	~	
默认通道顺序	AETR	~	
模式	2: left	=Rud+	Thr 🗸

Website



忽略按键 仅关闭触控提示音。

全部 开启全部提示音。

音量 主音量大小设置(同时改变提示音音量、语音音量和背景声音量)

**提示音音量** 提示音音量大小设置

**提示音长度** 提示音持续时间设置

提示音音调 提示音音调设置,范围 0-300HZ

语音音量 语音音量大小设置

**背景声音量** 背景音乐音量设置

#### 高度变化率

使用具备回传功能的接收机,并且能回传 GPS 或气压计传感器信息。在"模型"-"回传"页面中点击"扫描新的回传"。高度变化率的输入源选择 Alt 或其他高度信息,校准范围后即可正确使用高度变化率音量功能。

音量 设置高度变化率音量大小

基准音调范围 300Hz-1100Hz

最高音调范围 900Hz-2500Hz

无变化报警 200ms-1000ms

#### 振动

#### 模式

静音 全部震动关闭。警告 仅开启警告震动。 忽略按键 仅关闭触控震动。**全部** 开启全部震动。 音长 单次震动反馈持续时间设置 强度 震动的力度大小设置

#### 报警

低电压报警值 设置低电压报警数值,范围 3.0v-12v 长时间无操作 长时间不操控遥控器报警,范围 0-250 分钟。设置为 0 时关闭 报警。

静音勾选以关闭警告声音

关机时检查 RSSI 关闭遥控器时检测是否与飞机连接。需要飞机开启回传功 能并正确回传 RSSI 信息。

#### 背光

用于设置屏幕的背光参数。

#### 关机延迟

设置按住两侧关机按键后等待遥控关机的时间,范围 0-4s

#### 国别码







Website

Bilibili



<b> </b>	
音量	<b>——</b>
基准音调	700Hz
最高音调	1700Hz
无变化报警	500ms









🧊 🕼 🖓 🕼

07

高度变化率

17) 🎥 🍕

高度变化率

2022 9

15

( )

需要的地理位置相匹配,以将射频传输参数保持在法规要求范围内。

#### 播报语言

选择播报语音的语言。该列表包含所有受支持的语言,但还需要确保该语言的语音包已加载到 SD 卡(位于 SOUNDS 目录的子文件夹中)。

#### 单位

选择遥测值的公制或英制单位。

#### 延时播报

延时播报范围 -150ms-850ms。

#### USB 模式

用于设置连接 USB 线后,电脑对发射机的识别模式。

询问 每次连接 USB 后弹出窗口选择启动游戏柄、U 盘或串行模式。

游戏柄 摇杆模式(Joystick),用于连接模拟器。

U 盘 用于读取修改 SD 卡文件。

**串行**用于升级固件。

#### 默认通道顺序

设置每个模型摇杆的模式,如选择为 AETR,则表示 CH1-Ail,CH2-Ele,CH3-Thr,CH4-Rud。

#### 模式

设置左右摇杆的通道分配。

1: left=Rud+Ele,表示左摇杆分别对应偏航和俯仰;

2: left=Rud+Thr,表示左摇杆分别对应偏航和油门;

3: left=Ail+Ele,表示左摇杆分别对应横滚和俯仰;

4: left=Ail+Thr,表示左摇杆分别对应横滚和油门;

备注:在设置左手油门和右手油门的时候,应先当设置"默认通道模式"和"模式",仅通过改变"输入设置"和"混空",设置过程较为复杂,不建议如此操作。

例: 若需设置美国手时,应选择默认"默认通道模式"为"AETR","模式"为"2: left=Rud+Thr"。

#### 7.4.4 主题

(待更新。。。)

#### 7.4.5 全局功能

全局功能 GF1 至 GF64 允许自定义适用于所有模型的功能,例如特定开关, 电位器,滑块等设置,避免了必须在每个模型上设置相同的功能模型特定 功能在"模型设置 (MODEL SETUP)"部分的"特殊功能 (SPECIAL FUNC-







全局功能

GF2



教练 >

揺杆 く

	振动	报
	ни ли	
	1: left=Rud+Ele	
机延	2: left=Rud+Thr	
别码	3: left=Ail+Ele	
报语	4: left=Ail+Thr	

× 70

声音

询问

U盘

串行

声音

游戏柄

•

日期

时间

关机延

Ξ

撍

ŧ\$)

开关

功能

数值

启用

众号 Bilibili

Website



TIONS)"页面中设置。具体使用方法可以参考"特殊功能"设置。

#### 7.4.6 教练

用于配置开启教练模式后,选择教练控和学员控输出的计算模式,分配学员 控输入通道对应教练控的输出通道,并可以校准两者的摇杆偏差。

输出的计算模式共有三种选择,"关"、"替换"和"相加"三种模式。

**替换** 学员控指令完全替换教练控在该通道的指令。

相加教练控指令和学生控在指令在该通道相加。

关该通道将无法被学员控控制。

"校准"功能 用于校准教练控和学员控的摇杆偏差,使用该功能,将教练 控和学员控所有摇杆置于中位,点击"校准"按钮即可。

使用教练功能的流程:

1. 模型设置 -- 教练 -- 模式,选择教练控和学员控合适的连接模式;

2. 模型设置 -- 特殊功能设置,选择启用教练功能和分配教练功能开关;

3. 系统设置 -- 教练,设置教练控和学员控输入和输出的相关参数。

#### 7.4.7 硬件

#### 电压

电压测试范围 设置发射机检测供电电池的电压范围,默认在3.5-4.2V之间。

**电池电压校准** 校准发射机检测供电电池电压的检测值。发射机的检测值可 能与供电电池电压存在一定的偏差,可通过该功能进行校准。

检查时间驱动电池电压 设定是否开启检测时间驱动电池电压。

模拟输入滤波 (待更新。。。)

#### 内置射频

模式 在此功能选择是否开启内置射频,当选择 "OFF" 后将无法在设置开 启 "内置发射" 共嗯。

#### 外置射频

采样模式(待更新。。。)

#### 串口

USB-VCP

(待更新。。。)









Facebook



🙆 🕻 🙆	\$ 🕑 🕏	22 💁 🚺	09-07 16:03		
硬件					
电压测量范	围 3.5V	- 4.2V			
电池电压校	准 3.81V				
检查时间驱 电池电压	动 🔵	数值 3.30V			
模拟输入滤	波 🔵				
内置发射					
模式	FLYSKY 🔪	*			
外置发射					
采样模式	Normal `	~			
串口					
USB-VCP	调试 🖌				
输入					
校	准	摇杆			
电位	立器	开关			
<u>نې با کې او کې او کې دې کې کې</u>	) 🕄 🕏	22 😨 i	09-07 16:04		
硬件					
电压测量范	围 3.5V	- 4.2V			
电池电压校	准 3.81V				
检查时间驱动 电池电压 数值 3.30V					
模拟输。调试					
模拟输, 调	试				
模拟输, <sup>调</sup>	试 传镜像				
模拟输, <sup>调</sup> 内置发,回 模式 从要发,U	试 传镜像 A脚本				

#### 输入

校准 可以对摇杆和旋钮进行行程校准,在发射机使用一段时间后,若摇杆或旋钮的出现漂移、偏差,即可通过该功能进行校准。校准步骤,参考提示界面即可。

校准 按[Enter]键开始		校准 将摇杆、旋钮、	滑块居中后按	校准 转动摇杆、旅	ē钮、滑块到最大边界后	校准 校准完成	
Campa C							
	(-)		(-)				$(\diamond)$
With the	Sound .	North Contraction	North Contraction	AND THE		North Contraction	<b>ANTINA</b>
	Next		Next		Next		Next
hammanlanan	hannandaraana	human <b>a</b> nnand					
				由以 +##+T			

内置 愛Ele

死区

4 🗸

摇杆 可修改 CH1-CH4 通道的默认名称,以及修改摇杆的 死区值,最高可以设置 128。

电位器 可修改 S1(VRA)、S2(VRB)的默认名称,以 及设定旋钮的类型。

**开关** 可修改每个开关的默认名称,以及设定开关的类型, 如两段开关、三段开关、回弹开关。

#### 调试

(待更新。。。)

#### 7.4.8 版本

显示当前固件版本的相关信息,包括固件号、固件更新时间、支持的无线协议等。

<mark>)</mark>		ul I			
模拟	电位器				
模	ŌS1		无中点旋钮		
外置采	ŌS2		无中点旋钮		
串口					
电					
电池	77				
检查	<i>⊗</i> SA 🖓		2段 🗸		
电池	<i>8</i> sb≎		3段 🗸		
内智	<i>ଞ</i> scû		回弹 🖌		



模块/接收机版本









号 Bilibili

Website



### 7.5 显示设置

在此功能下可选择主界面"顶栏"小部件和"Main view"小 部件的显示、以及布局等参数。

Main View 菜单下点击布局框, 可选择不同的布局, 如"1+2"、 "1+3"、"2+2"、"2x2"等, 用户可以根据的需求选择 不同的布局方式。

在 EdgeTX 中 Main View 可以根据用户需求设置多个界面, 点击顶框的"+"即可,设置完成后,在主界面滑动屏幕即可 切换至其他的界面,最多可以设置三个子界面。

点击设置小部件,进入设置界面,点击不同的布局框后弹窗 显示"选择小部件",即可以选择不同的小部件,如"Models(当 前的模型)"、"Outputs(当前各通道输出)"、"Timer(定 时器)"等。

#### 顶栏

选择主界面是否开启顶栏显示。

#### 飞行模式

选择是否可以显示飞行模式。

#### 滑块

选择主界面是否显示滑块(VRA/VRB)的位置。

#### 微调

选择主界面是否显示微调的位置。

#### 镜像

(待更新。。。)

### 7.6 复位功能

在此功能下可以将飞行记录、计时器、回传参数进行复位, 复位功能也可以通过"模型设置 -- 特殊功能设置"(或全局 功能)分配一个开关作为复位开关。

### 7.7 统计信息

(待更新。。。)

### 7.8 关于

在此功能下可扫码查看 EdgeTX 相关的信息。











Website

Facebook

## 8. 产品规格

此章主要包含 EL18 发射机规格信息。

### 8.1 发射机规格

40

产品型号	EL18
适配接收机	经典版接收机: FTr10 或 FTr16s 等; 增强版接收机: FTr8B、FTr12B 或 Tmr 等
适合机种	穿越机、固定翼、滑翔机或多轴等
通道个数	内置发射: 18; 外置发射: 32
无线频率	2.4 GHz ISM
无线协议	AFHDS 3
发射功率	< 20dBm
天线类型	双天线(内置天线 + 外置可旋转天线)
输入电源	2* 18650 Li-lon 电池
工作电流	400mA/4.2V
数据输出	Typc-C USB
充电接口	Typc-C USB
通道分辨率	4096
显示屏	320*480 分辨率 IPS 触摸彩屏
遥控距离	> 3500 米(空旷无干扰空中距离)
在线更新	支持
温度范围	-10°C ~ +60°C
湿度范围	20% ~ 95%
外型尺寸	205*183.7*82.9mm
机身重量	726g
认证	CE, FCC ID: 2A2UNEL1800, UKCA











## 9. 包装清单

不同版本中包含的配件存在差异,具体请咨询经销商。







Website



Facebook



微信公众号

## 10. 认证相关

### 10.1 DoC 自我声明

特此,【Flysky Technology co., ltd】声明无线电设备【Elysium EL18】符合 RED2014/53/EU。 欧盟 DoC 声明全文可在以下互联网地址: www.flyskytech.com/info\_detail/10.html 获取。

### 10.2 CE Warning

The antenna(s) used for this transmitter must be installed to provide a separation distance of at least 20 cm from all persons and must not be co-located or operating in conjunction with any other transmitter. End-users and installers must be provided with antenna installation instructions and transmitter operating conditions for

satisfying RF exposure compliance.

### 10.3 FCC Statement

This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device pursuant to part 15 of the FCC rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation. This equipment generates, uses and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this equipment does cause harmful interference to radio or televison reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one or more of the following measures:

- -- Reorient or relocate the receiving antenna.
- -- Increase the separation between the equipment and receiver.
- -- Connect the equipment into an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- -- Consult the dealer or an experienced radio/TV technician for help.

To assure continued compliance, any changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate this equipment. (Example use only shielded interface cables when connecting to computer or peripheral devices).

This equipment complies with Part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions: (1) This device may not cause harmful interference.

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

#### Caution!

The manufacturer is not responsible for any radio or TV interference caused by unauthorized modifications to this equipment. Such modifications could void the user authority to operate the equipment.

- 1. Move all your channels to the desired position.
- 2. Select [All channels] and then [Yes] in the confirmation box.







Website





## 10.4 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

### 10.5 UKCA Compliance Statement

Satisfies all the technical regulations applicable to the product within the scope of UK Radio Equipment Regulations (SI 2017/1206); UK Electrical Equipment (Safety) Regulations (SI 2016/1101); and UK Electromagnetic Compatibility Regulations (SI 2016/1091).















## http://www.flysky-cn.com

Copyright ©2022 Flysky Technology co., Ltd.

出版日期:2022-11-23

Manufacturer: ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.

Address: 16F, Huafeng Building, 6006 Shennan Road, Futian District, Shenzhen, Guangdong province, China