

DK32 用户手册



非常感谢您购买我司产品 ,DK32 是一款 2.4G 遥控数传二合一链路集成系统。搭配使用 SHTT 跳频，实现 10 公里有效通信。为了更好的使用本系统和维护飞行安全，请仔细阅读本说明手册。如果在使用过程中遇到系统问题，请详细查阅本手册或者访问我司官方网站 www.siyi.biz 查阅 DK32 相关专题页面。您也可以直接咨询售后服务专员。

目录

1 阅读提示	- 4 -
1.1 飞行安全	- 4 -
1.2 DK32 地面端充电注意事项	- 5 -
1.3 保管、废弃的注意事项	- 7 -
2 产品介绍	- 8 -
2.1 产品特性	- 8 -
2.2 部件名称	- 10 -
2.3 技术参数	- 13 -
2.4 LED 指示灯的显示	- 14 -
2.5 数字微调的操作	- 15 -
3 使用前	- 16 -
3.1 正确使用地面端天线	- 16 -
3.2 地面端的充电方法	- 17 -
3.3 对频操作	- 19 -
3.4 地面端摇杆设定	- 21 -
4 主界面及主菜单	- 22 -
5 模型设置	- 23 -
5.1 舵量显示	- 23 -
5.2 模型选择	- 23 -
5.3 模型类型	- 27 -
5.4 舵机行程量	- 29 -
5.5 通道映射	- 30 -
5.6 舵机反向	- 32 -
5.7 中立微调	- 33 -
5.8 微调设定	- 34 -
5.9 失控保护	- 35 -
5.10 程序混控	- 37 -
5.10.1 线性混控	- 37 -
5.10.2 曲线混控	- 39 -

5.10.3 Trim 调试:	- 41 -
5.11 教练功能	- 42 -
5.12 油门锁定	- 43 -
5.13 油门关闭	- 44 -
5.14 油门曲线	- 45 -
5.15 螺距曲线	- 48 -
5.16 双重速率	- 51 -
5.17 舵机速度	- 52 -
5.18 怠速降低	- 53 -
5.19 定时器	- 54 -
6 系统设置	- 56 -
6.0 通用设置	- 56 -
6.1 摇杆校准	- 56 -
6.2H/W 设置	- 59 -
6.3 拨轮校准	- 59 -
6.4 端口设置	- 60 -
6.5 锁屏与显示	- 62 -
6.6 配置导出	- 63 -
7 天空端设置	- 64 -
7.1 PWM 设置	- 64 -
7.2 电压校准	- 65 -
7.3 通用设置	- 65 -
7.4 天空端端口设置	错误!未定义书签。
8 数传设置	- 66 -
9 固件与语音升级	- 68 -
10 关于保修	- 70 -
10.1 返修流程	- 70 -
10.2 售后保修政策	- 70 -

1 阅读提示

为了确保您安全的使用本产品，请注意以下事项：

标示符号的含义

在本说明书中有以下符号，表示这部分内容需要特别注意

• 危险

如果无视此操作，极有可能导致使用者或者他人死亡或重伤

• 警告

如果无视此操作，可能会导致使用者或者他人死亡，并造成经济损失

• 注意

如果无视此操作，不会造成死亡，但会造成严重伤害和经济损失。

禁止事项： 

必须执行： 

1.1 飞行安全

本产品为专业产品，非玩具。需要操作人员具备一些基本操作知识，请务必按照常识小心操作。对本产品的不安全及不负责任操作可能造成人身伤亡、产品损坏和其他财产损失。儿童请在成人监督下使用。未经思翼科技允许，禁止擅自拆卸或者使用不兼容的组件或改装本产品。本手册对产品的安全。操作和维护均有说明。请在组装、安装或者使用前仔细阅读本手册并按照其指示和警告操作，以防发生不当操作而造成的财产损失和人身伤害。



禁止在人群集中的地方、停车区域或者其他可能造成财产损失或者人身伤害的区域操控飞行模型。

-  在飞行过程中绝对不要握住地面端天线
-  在飞行过程中，天线的末端不要朝向飞行器的方向。
-  疲惫、醉酒或者生病等身体状态不佳时禁止飞行。
-  雨天、大风天和夜间禁止飞行。
-  在飞行中/ 发动机运转中或电动机运行中禁止关闭地面端。

-  为了您的安全，请您在飞行时保持飞行器在可视范围内。
-  飞行时请务必从地面端设定页面返回至主页面。
-  飞行前请务必检查地面端和天空端电池剩余电量。
-  在飞行结束后，请务必关闭飞行器电源，再关闭地面端电源。
-  在进行地面端调整时，如果有必要，请关闭发动机，电动机需要拔掉配线防止意外启动。
-  在首次飞行前，请务必设置失控保护（ Fail Safe ）功能。
-  在飞行前，请先开启地面端电源，保持油门最低位，再启动飞行器电源。

1.2 DK32 地面端充电注意事项

DK32 地面端内置一体式可充电锂电池，兼容市场标准 5v 输出 USB 充电器（例如手机、相机等数码产品 USB 充电器）可随意进行充电，节省公共资源。

由于市面数码产品充电器规格繁多，充电时需注意以下事项

-  请不要使用输出电压超过 5V 的 USB 充电器。
-  地面端充电电流不要超过 2A。

-  请不要使用破损、冒烟或者异常发热的充电器给地面端充电。
-  如在地面端充电时遇到冒烟、有异味、漏液的情况下时，
请勿继续给地面端充电，请移送至本公司进行维修。
-  请勿在婴儿触碰区域给本产品进行充电，以免发生触电危险。
-  请勿在超过 60°C的环境下对本产品进行充电。

危险

本产品在进行充电时，全程需要有人进行看护，以防止意外发生！

关于 Micro-SD 卡的使用注意事项

-  请勿对 micro-SD 卡进行分解改造等操作。
-  请勿对 micro-SD 卡进行扭曲、投掷、损坏或者施以重物。
-  当出现冒烟、有异味等情况时，请立即关闭地面端电源，不要继续使用。
-  请勿在 micro-SD 卡在被水、油、药品等液体浸湿的情况下
使用。

注意

-  Micro-SD 卡为电子产品，因此要注意防止静电。
-  请保持 micro-SD 卡槽内清洁，防止异物进入。
-  在读写数据的过程中，请勿将 micro-SD 卡从卡槽中取出，
也不要震动或者撞击，极有可能造成数据损坏。



请勿将 micro-SD 卡放在婴儿活动区域内，以防止被吞咽。

1.3 保管、废弃的注意事项

注意



请勿将地面端放置在婴儿或者儿童可能接触到的地方。

危险

请勿将地面端放置在以下场所：



极热（60 摄氏度以上）或者极冷（-20 摄氏度以下）的地方。



阳光直射的地方。



湿气重的地方。



震动严重的地方。



灰尘多的地方。



有蒸汽或者热源的地方。

2 产品介绍

2.1 产品特性

先进的 SHTT 跳频技术

采用最新研制的双向 2.4G 扩频技术 SHTT (SIYI HOPPING TELEMETRY Technology)，能使有效的操控距离达到 10 公里（该距离是在室外空旷无干扰情况下所测得的数据），遥控器地面端与天空端唯一码配对，加上快速跳频技术，提高抗干扰能力并防止干扰其他遥控器，支持多台遥控器同时稳定工作。

卓越握感,灵活操控

圆润、时尚的工业设计风格，加上贴合手掌的人体工程学设计，更有贴心的背面舒适的磨砂硅胶，这一切，都让你得心应手。

全功能 16 通道高速响应模式

支持固定翼、直升机、滑翔机、多旋翼、车，船等所有模型。

* 5 毫秒高速响应模式。

实时数据回传

遥控器与飞机动力电量、信号强度、GPS 等多传感器监测数据回传显示。

震动提示/中英文菜单和语音播报

语音播报，震动提示，可让你更专注于操控飞行，得心应手。

高亮彩色液晶触摸屏,全新 GUI 系统

宽视角高亮彩色液晶屏保证在室外飞行清晰可见，抛弃传统按键操作界面方式采用移动终端级别的电容触摸屏并具备转盘按键辅助操作让调参更快速便捷，遥控器界面最新研发定制的全新 GUI 系统，为显示与触控输入提供了更友好的用户体验操作。

中立微调创新设计

颠覆传统航模遥控器中立微调的设计，飞行操控过程中可快速在中立微调与摇杆进行切换，加上金属质感材料，符合整体的工业设计风格，给你带来无与伦比的体验。

满足多种复杂模型或机器人等模型要求!

- 默认 64 组模型数据储存，并可无限扩展
- 强大的可编程混控、支持多种自定义普通混控和曲线混控设置
- 可调比率功能、油门曲线、螺距曲线编辑，复杂曲线调整轻松自如
- 通过数据拷贝功能，方便模友交流模型设定，共享便捷
- 教练功能，老手带新手，自带各种保护功能，教练机一键切换控制权
- 通道映射、失控保护功能

扩展接口

支持外部硬件设备与 SDK，开发遥控器的无限应用潜能；

蓝牙 ---- 手机调参

wifi ---- 手机调参、图像传输

数传 - 扩展数据链路、地面站

GPS - 智能飞行

增程模块--达到 10KM 遥控距离

4G - 远程控制

通讯 - 升级天空端

*后续支持

内置高性能锂电池

SIYI 技术让遥控器电池更安全、便于维护，并支持 USB 充电、续航时间 10 小时以上。

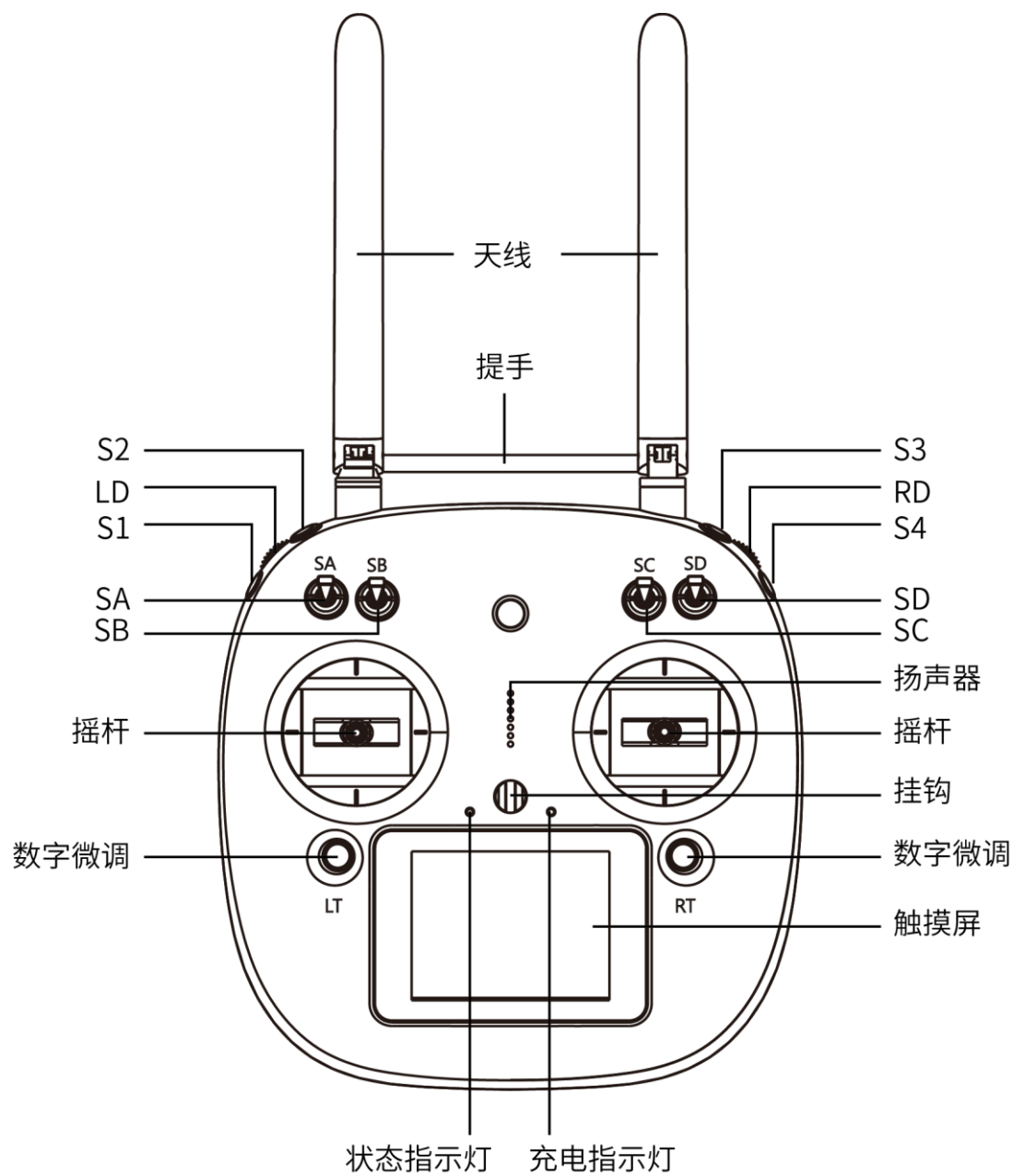
SD 卡数据记录扩展

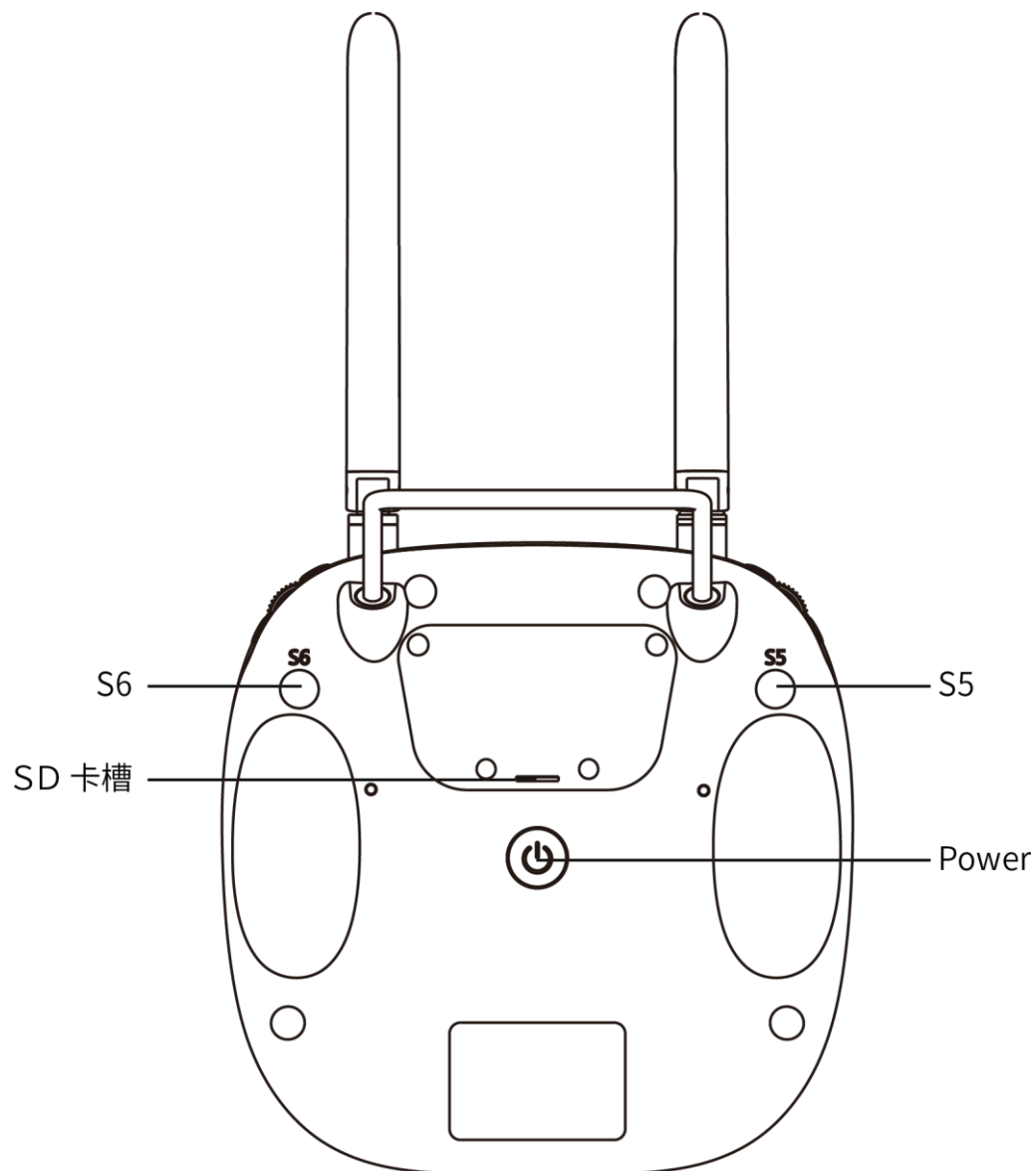
支持 SD 卡记录飞行数据，扩展更多功能，为后续升级增加了无限空间。

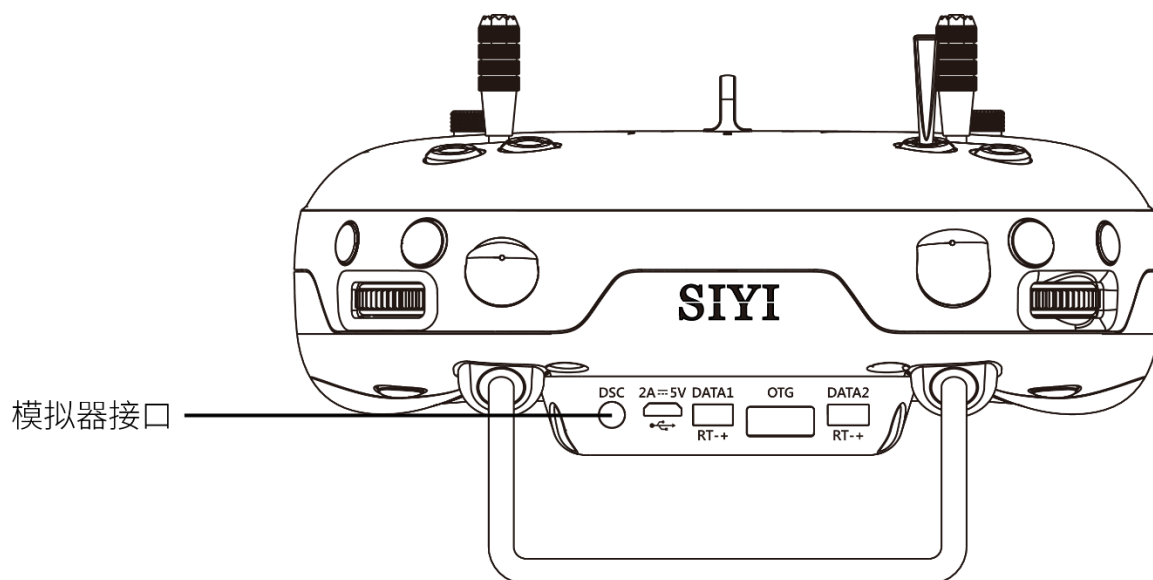
PC 端调参升级软件

用于调参与升级固件功能，更优于液晶调参的体验,享受不断的功能升级服务。

2.2 部件名称







名称	类型
SA	三段开关
SB	三段开关
SC	三段开关
SD	三段开关
LD	自动回中波轮
RD	转盘滚轮
S1	自复位按键
S2	自锁定按键/二段开关

S3	自锁定按键/二段开关
S4	自复位按键
S5	自复位按键
S6	自复位按键

注释：自锁定开关可以在各自档位停留，自复位开关在按下后复位。

的

2.3 技术参数

通道数量	26 个物理通道，16 个天空端输出通道
模型应用	固定翼/直升机/滑翔机/多旋翼
存储容量	64 组，并可升级扩展
语言显示	中/英文
摇杆分辨率	4096 级
频段	2.4000GHZ-2.483GHZ
地面端功率	27dBm
接收灵敏度	-101dBm
通讯距离 (空旷室外、无干扰)	10 公里
PC 调参升级	有
液晶屏	2.8 寸高亮彩色显示屏，分辨率 240X320
触摸屏	电容触摸屏

电池	3.7V 3000mah 锂电池
工作电流	270 毫安
续航时间	10 小时
充电接口	Micro-USB 充电
外形尺寸	194.5X172.5X114mm
机身重量	610g

2.4 LED 指示灯的显示

- DK32 主屏幕上方有 2 个 LED 指示灯，左侧为状态指示灯，右侧为充电指示灯。
- 状态指示灯：地面端射频状态指示灯，显示地面端的发射状态。
- 充电指示灯：显示地面端的充电状态。

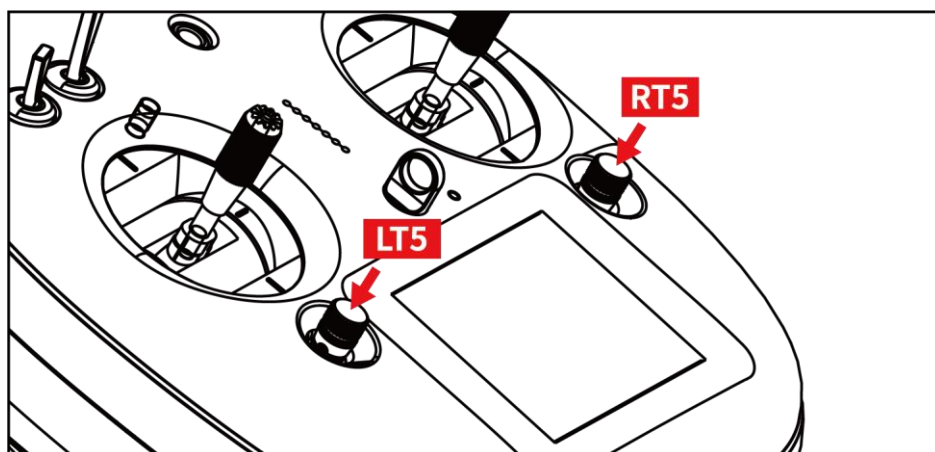
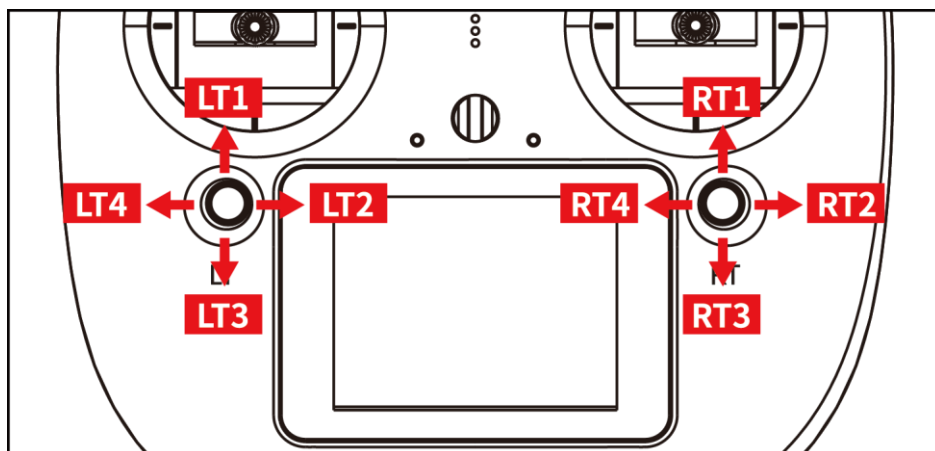
状态指示灯状态：

- 紅色常亮：  地面端关闭发射状态。
- 绿灯常亮：  地面端发射开启，正常工作。

充电指示灯状态：

- 紅色常亮：  表示在充电过程中。
- 绿灯常亮：  充电完成。

2.5 数字微调的操作



- DK32 拥有 2 个微调开关，可连续进行 4 个通道的微调操作。
- 每个微调开关有上下和左右两个维度进行微调，可直接调试所映射的通道。
- 每拨动一下微调开关，对应的微调位置按设定步进值移动。如果持续按住微调开关，微调位置的移动速度会加快。微调位置在中立位置的时候，提示音会发生变化。微调位置在主页面上会以图形进行表示。

注：微调设置方式可参考“微调设定”菜单进行调整。

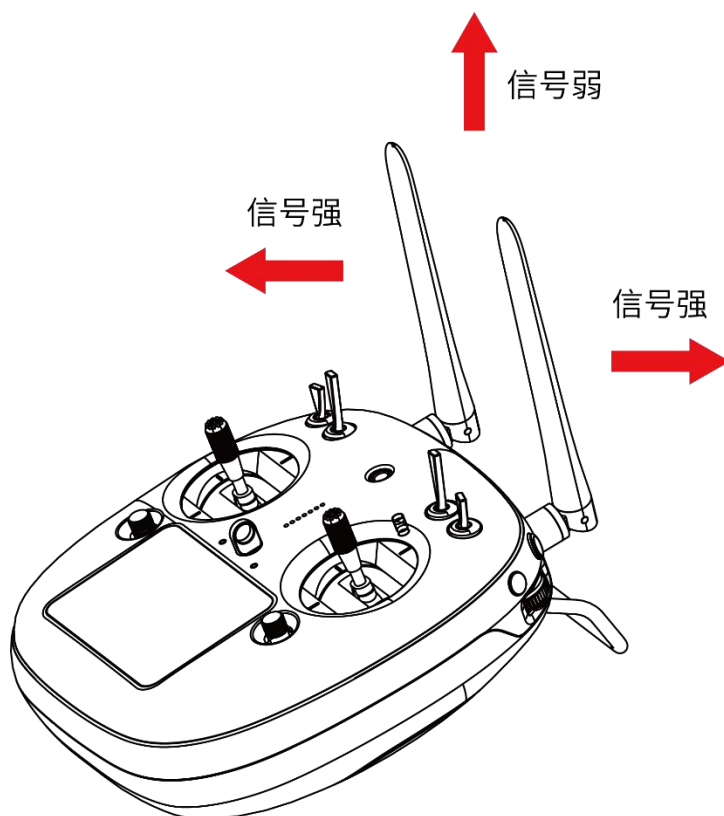
数字微调在启用地面端锁定功能后可以作为地面端解锁使用，在地面端锁定后，长按左或者右数字微调，就会解锁。

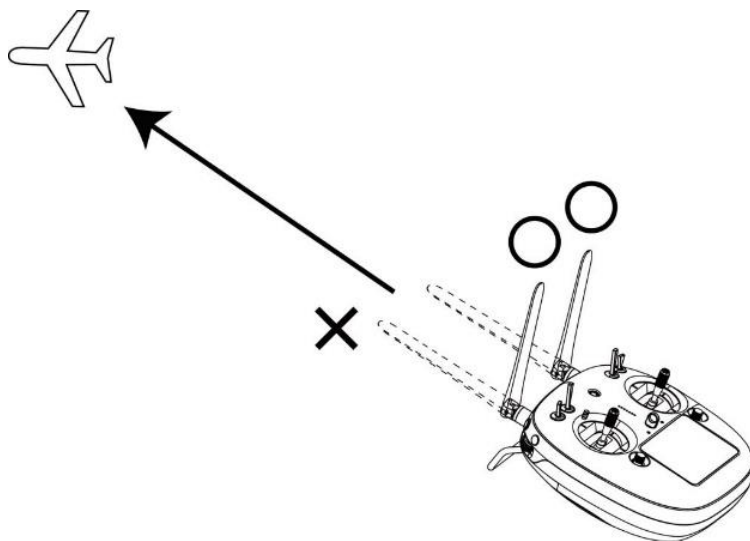
在模型类型为植保机时，会默认关闭数字微调功能，如果需要调整请启动该功能。

3 使用前

3.1 正确使用地面端天线

地面端天线在横向时信号强度最大。因此尽量不要让天线指向飞行器方向进行操作。





警告

-  在飞行过程中请勿折叠天线。
-  尽量保持天空端和地面端之间不要出现障碍物阻挡，否则会严重降低信号传输质量。

3.2 地面端的充电方法

在对地面端进行充电之前请仔细阅读“为确保安全使用的注意事项”中关于“DK32 充电注意事项”之内容。

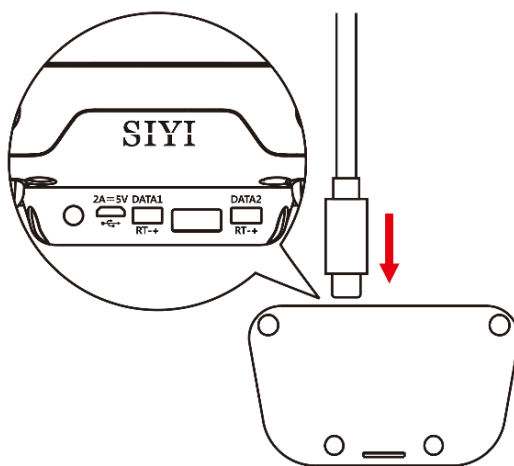
警告

-  请勿使用电压超过 5v，电流超过 2A 的适配器进行充电。

 地面端充电时间受限于适配器的功率输出限制，适配器功率越大，充电时间越短。

充电步骤：

- 1 选择出适宜的 USB 适配器；
- 2 使用随机附带的 Micro-USB 数据线，连接至地面端背部的 Micro-USB 数据端口，另一端连接至适配器；
- 3 将适配器插入适配交流电源；
- 4 将遥控器关机；
- 5 等待充电过程，待地面端充电指示灯绿灯常亮，充电完成。



注：地面端的内置 3000mah 容量锂电池，使用 5V 2A 规格充电器充电时间约需要 2.5-3 个小时，根据不同的充电器充电时间也会有所不同，请以充电指示灯的闪灯为标准。

3.3 对频操作

每台 DK32 地面端都有一个单独分配的专属 ID 码，DK32 天空端在使用之前，需要先读入地面端的 ID 码（对频操作）。一旦进行过一次对频操作后，此地面端的 ID 码就会被天空端记忆，下次使用时就无法再需要对频操作。（如果此天空端和其他地面端配对，下次使用时就再次需要配对。）

点击开始对频



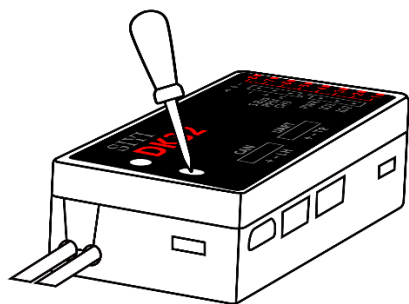
警告

- ⊘ 在进行对频操作时不可连接电动机或者发动机等动力设备。
- ⊘ 在配对成功后，请重启天空端电源，并操作地面端，确认对频是否成功。

对频顺序：

- 1 地面端和天空端保持在一米左右距离，打开地面端电源。

- 2 点击“系统设置”，进入“对频”界面。
- 3 使用镊子或者牙签等尖形物插入 DK32 对频按钮保持 3 秒，直至天空端开始红灯快闪，进入对频等待状态。
- 4 点击地面端上的“对频”按钮，此时约需等待 1 秒，地面端状态指示灯和天空端状态指示灯绿灯闪烁，表示配对成功。



危险



天空端在配对过程中切勿连接马达或者发动机，以免发生意外。

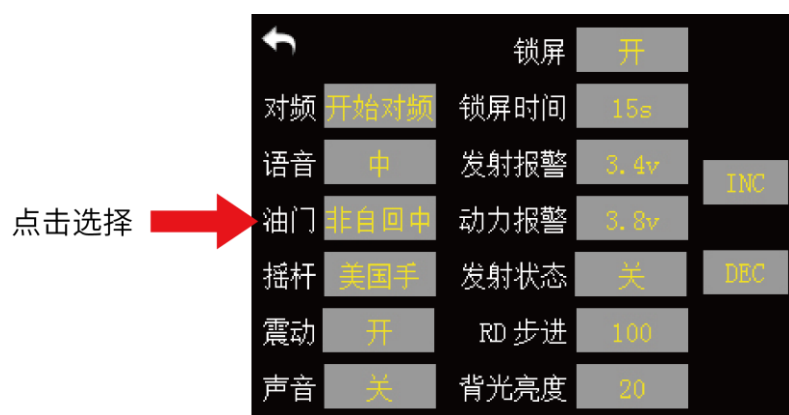
3.4 地面端摇杆设定

DK32 地面端油门自动回中和油门非自动回中两种版本。

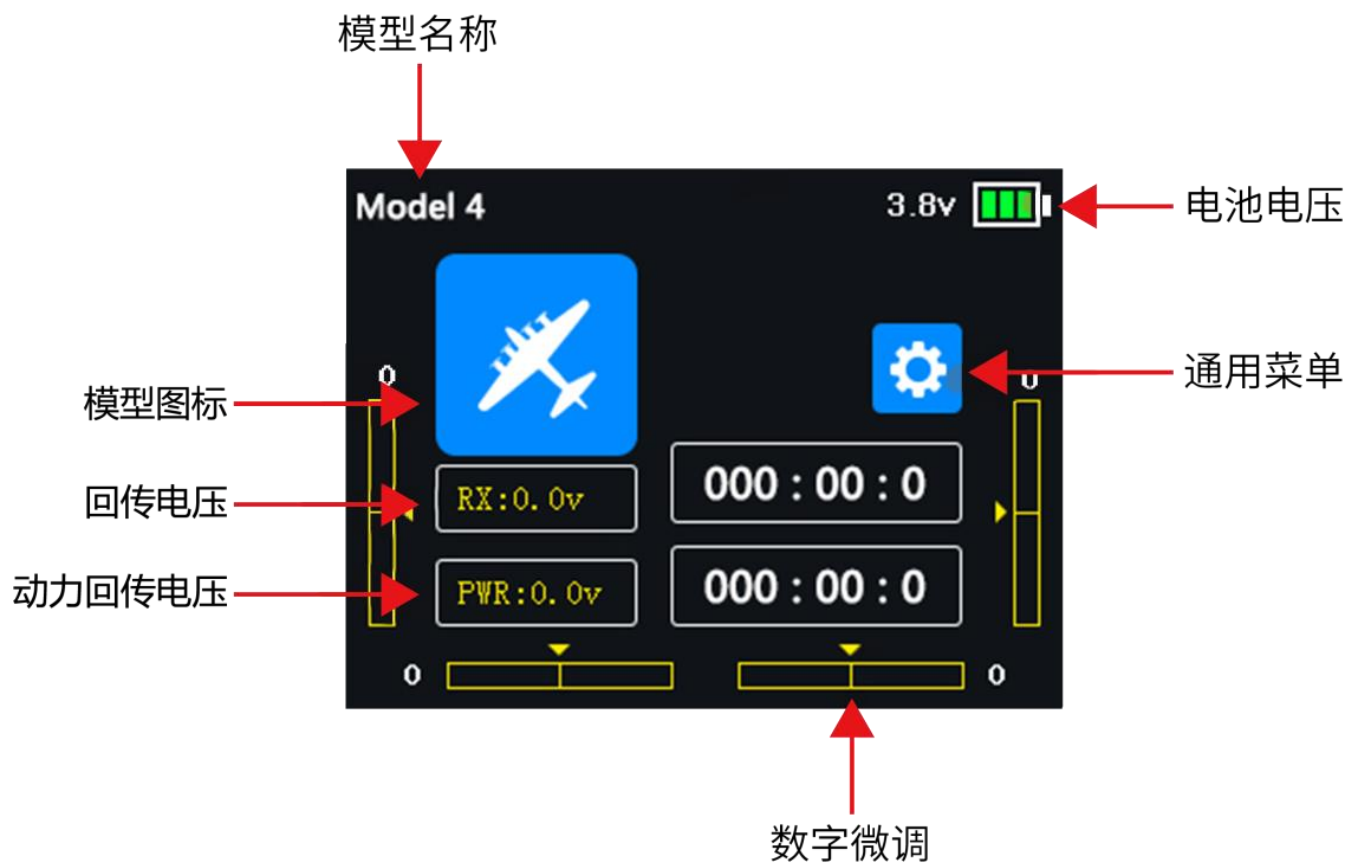
非自动回中地面端：启动地面端时若油门未在最低位，将会给予语音和界面警报，并关闭地面端功能（地面端指示灯熄灭），待油门移至最低位后，开启发射。

自动回中地面端：关闭警告功能。

用户需要根据自己的地面端类型设置地面端。设置方式是：通用菜单—系统设置—点击“油门”—选择“自动回中”或者“非自动回中”



4 主界面及主菜单



- **模型名称** : 模型命名
- **模型图标** : 显示当前的模型类型
- **电池电压** : 地面端电池电压
- **锁定** : 地面端主界面锁定
- **通用菜单** : 通用菜单显示
- **回传电压** : 天空端回传电压。
- **动力回传电压**: 动力电池回传电压。

- 数字微调 : 数字微调显示
- Micro-SD 卡 : Micro-SD 卡已插入（插入后显示）

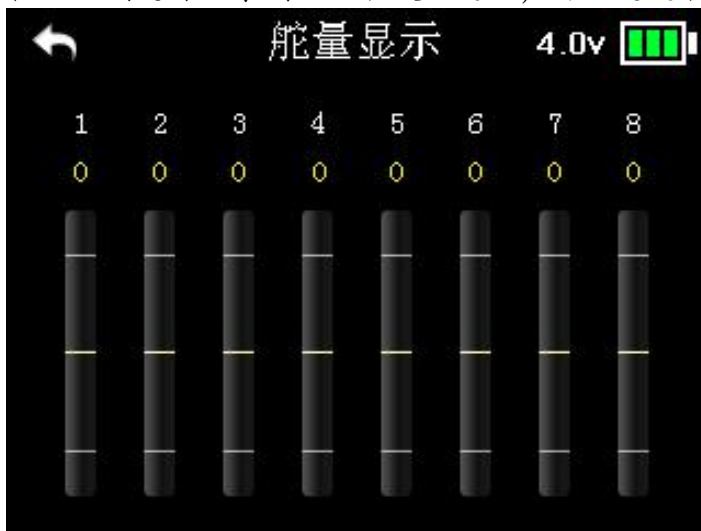
5 模型设置

模型设置主菜单下包含一系列地面端子菜单，可进行模型的基础设置。

该子菜单包括：舵量显示 模型选择 舵机行程量 通道映射 舵机反向 中立微调
微调设定 失控保护 程序混控 教练模式 油门关闭 油门锁定
油门曲线 螺距曲线 舵机速度 双重比率 怠速降低 定时器

5.1 舵量显示

在地面端进行一系列的功能设置之后，可以通过舵机监控界面实时查看舵机输出值变化。



5.2 模型选择

- 通过模型选择功能，可对模型进行选择、重命名、重置以及复制。存储于地面端内的模型都可以进行此操作，DK32 地面端最多可存储 64 组模型数据。

- 已存储的模型名称都可以改变，这样便于我们区分不同的模型设置。在使用中的模型名称可以在主页面上进行显示。
- 复制拷贝功能可以在地面端内存中复制模型数据和备份
- 也可以在设置新模型时，复制已有的模型设定，仅需修改不同的部分，不用再次输入所有的数据。另外当尝试进行模型数据改变之前，还可以使用这个功能对模型数据进行备份。

设置方式：

1. 点击主菜单里面的“模型选择”图标，进入模型选择主页面。
2. 点击所需要的模型，之后点击“SEL”，弹出“确定选中当前模型？”之后，点击“确定”即可选中当前模型。



点击“模型选择”图标



点击“SEL”，弹出确认框点击“确定”

重命名模型

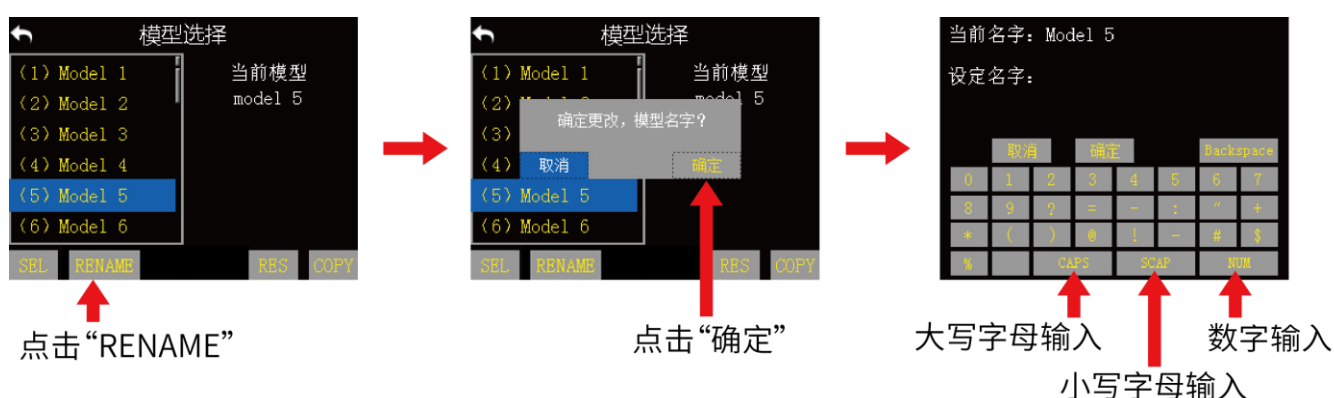
此方法适用于重命名模型。

设置方式：

点击需要的模型组，然后点击下面的“NEW”图标。弹出“确定更改模型名称？”点击“确定”即可弹出虚拟键盘，利用虚拟键盘模型的文本名称。完成后点击“确定”即可完成模型的重命名。

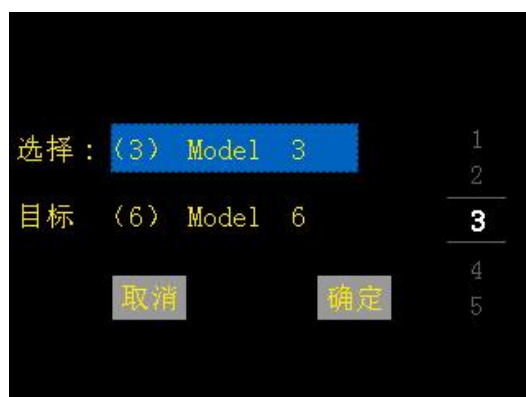
字母键盘的使用说明：

- **CAPS** : 切换大写字母输入。
- **SCAP** : 切换小写字母输入。
- **NUM** : 数字和特殊的标点符号输入。
- **Backspace**: 用于删除输入的文本符号。
- **取消** : 取消当前的设定。



复制模型

- 此功能适用于模型的程控值复制到另外一组模型。点击要复制的源模型，点击“COPY”按钮，弹出复模型复制菜单。
- 选择： 当前需要复制的源模型。



- 目标： 复制后的目标模型。

- 滚动右侧的模型选择虚拟滚轮，选择好复制后的目标模型

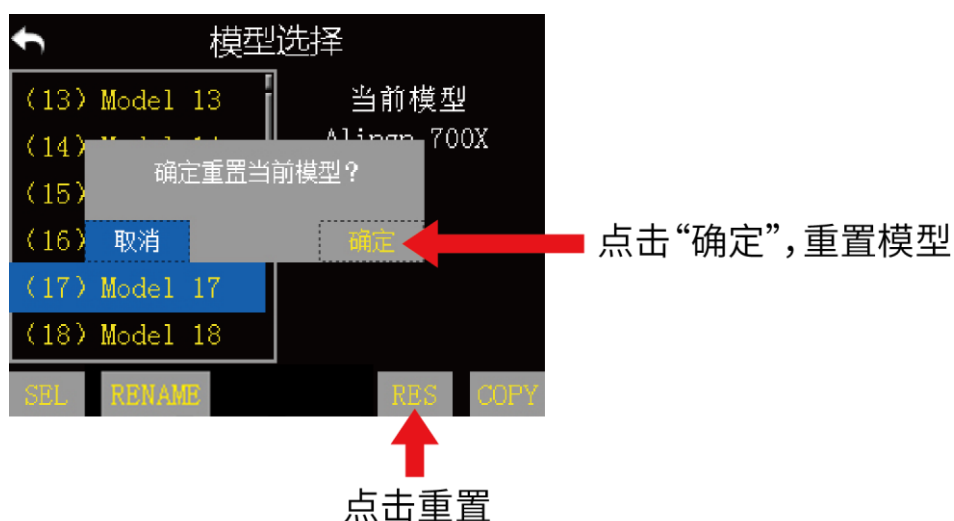
点击“确定”，完成模型复制。

重置模型

本功能用于从模型列表里重置选定的模型，重置模型后，原有的所有模型数据将会重置初始参数。

设置方式：

- 1 点击需要重置的模型，点击后该模型底版从黑丝变为蓝色。
- 2 点击“RES”按钮，弹出“确定重置当前模型？”对话框，点击“确定”后。该模型数据被重置。



5.3 模型类型

此功能可以选择飞机固定翼、直升机、多旋翼和滑翔机类型。每种机型已经提前预设好翼型混控和必要的设置。在正式使用之前需要正确设置模型类型以配合使用需要。

注意：1 在系类型模型类型中选定模型类型后，该模型的所有数据将会被清空重置。请特别注意。

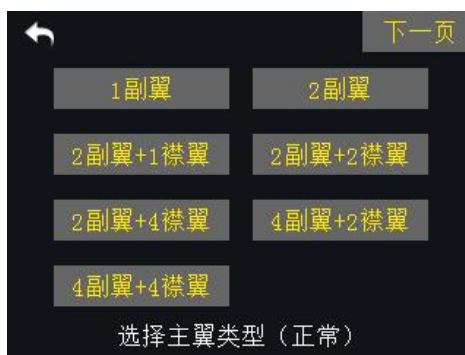
2 如果需要保存，请使用模型选择功能，设置新模型或者复制模型，以免引起不必要的麻烦。

设置方式：

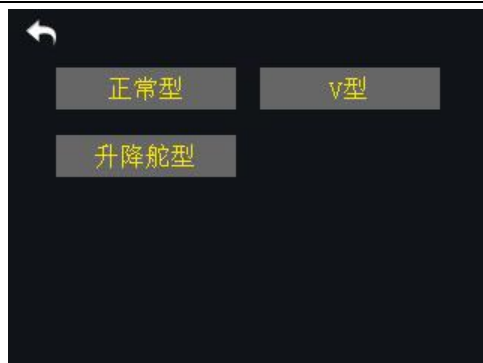
- 1 在地面端主菜单，点击“模型设置”，之后找到“模型类型”点击。
- 2 在“模型类型”点击飞机类型图标，弹出模型类型选择图标。



3 根据您的使用需要，选择要使用的机型，以固定翼为例，在您选择固定翼后，在下面的翼型选择可以选择翼型。



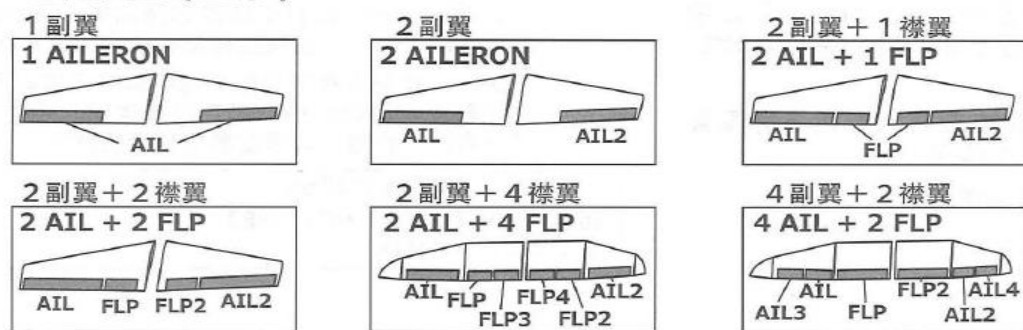
5 在弹出的尾翼类型中，选择您要使用的尾翼。



6 选择完毕，点击“应用”即可完成设置。

固定翼/滑翔机翼型舵机设置

●主翼类型（正常）



●主翼类型（无尾翼机）

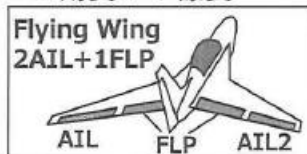


●主翼类型（无尾翼机）

2 副翼



2 副翼 + 1 襟翼



2 副翼 + 2 襟翼



2 副翼 + 4 襟翼

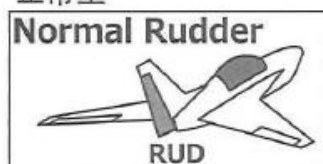


4 副翼 + 2 襟翼

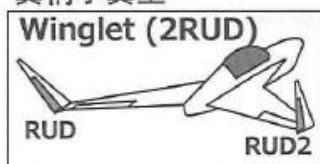


●方向舵类型

正常型

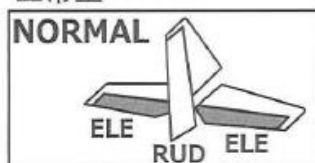


翼梢小翼型

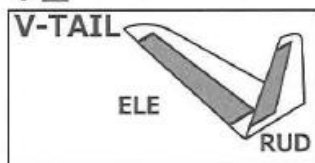


●尾翼类型

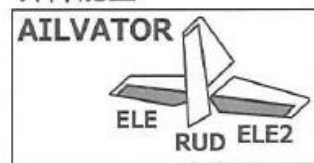
正常型



V 型



升降舵型



5.4 舵机行程量

- 舵机行程量功能用于调节各个通道行程和两段终点的最大行程。

调节方式

点击主菜单上的“舵机行程量”图标进入“舵机行程量”界面，即可设定“-E.P.A+”最大行程量和“-限制 限制+”最大限制量。

点击任意模型值，该图标即可被激活并呈现蓝底黄字，滚动右侧的虚拟滚轮，即可调整所需要的行程量值和限制值。



最大行程量限制点可以在 0 到 150 之间调整（负行程可以从-150 到 0）。

设定此限制点之后，即使使用了混控等功能使得舵机的行程量增加，舵机的动作也不会超越限制量，从而起到保护舵机锁定和连接的作用。

● 注：如果想要重置舵机行程量信息，可以点击右上角的回旋按钮进行模型重置。

5.5 通道映射

DK32 16 通道可任意映射功能、物理开关、微调开关。

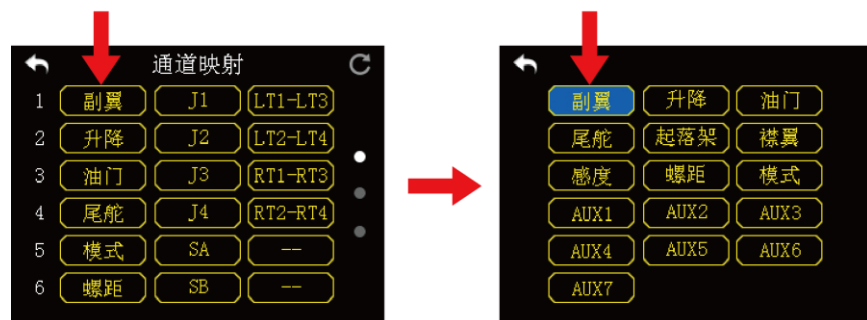
设置方式

1 在主菜单页面，点击“通道映射”进入通道映射界面。

2 遥控器默认 1-4 通道分别为副翼、升降、油门和尾舵。以第 1 通道副翼为例，点击“J1”，即可弹出遥控器映射列表。

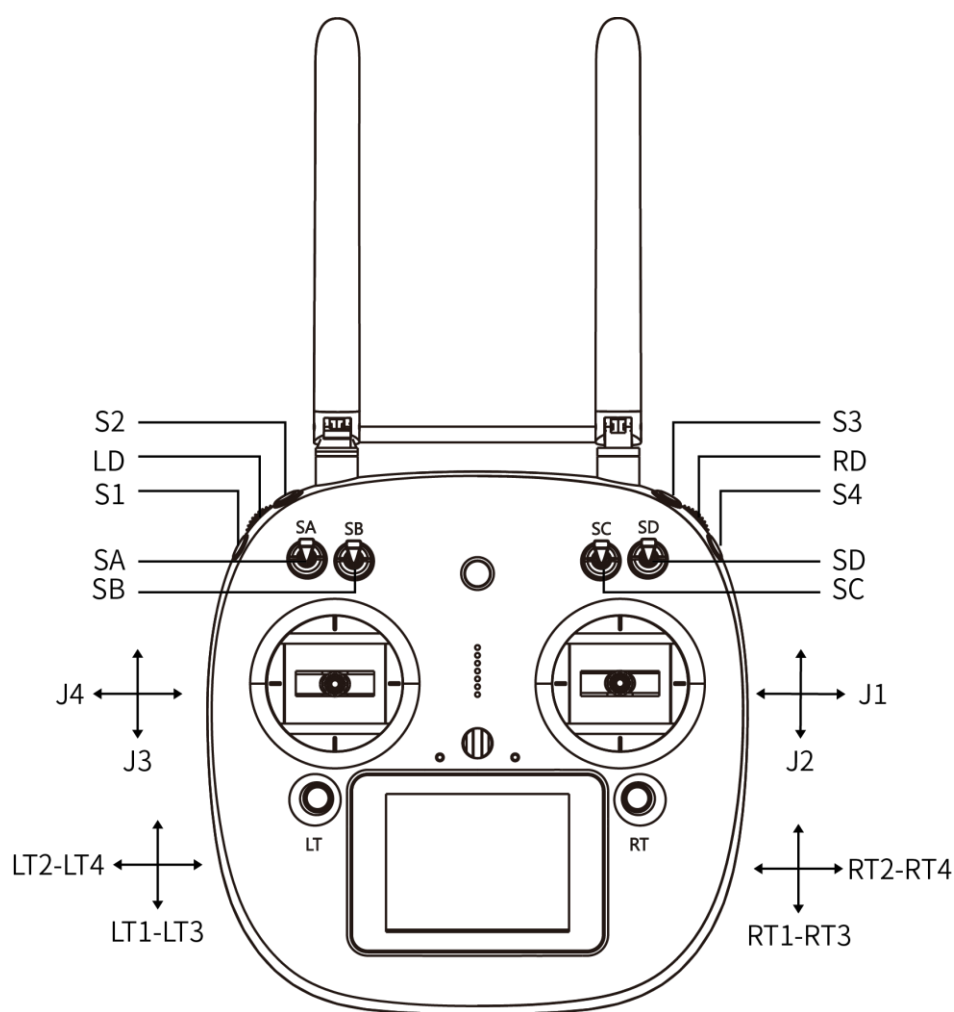
3 从列表中勾选想要映射的摇杆或者开关滚轮，即可完成相应的通道映射。

如果想要更改某个通道的功能，点击该功能名称，在之后弹出的功能名称列表中选择功能即可。
点击“副翼” 点击更改通道名称

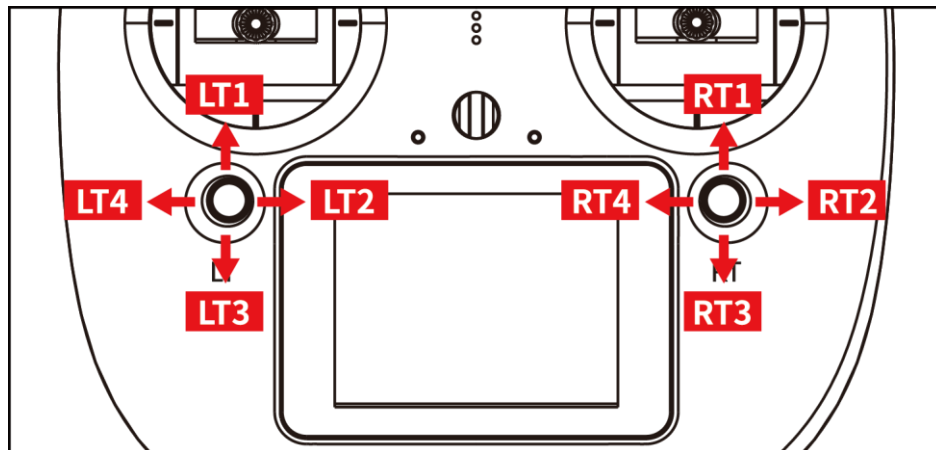


● 若想要重置所有的通道映射，可点击右上角的回转按钮进行所有的通道数据重置。

DK32 摇杆、滚轮、开关和按键命名如下



数字微调映射设置



- 数字微调命名位置为左侧微调上下为 LT1—LT3，左右为 LT2—LT4。右侧微调上下为 RT1—RT3，左右为 RT2—RT4。
- 用户可以根据使用习惯设置好通道映射后相应的更改数字微调映射，以配合其使用习惯。

设置方法

通道映射设置完成后，点击对应通道后的微调映射按钮，在对应的通道选择需要映射的微调，即可完成微调映射。

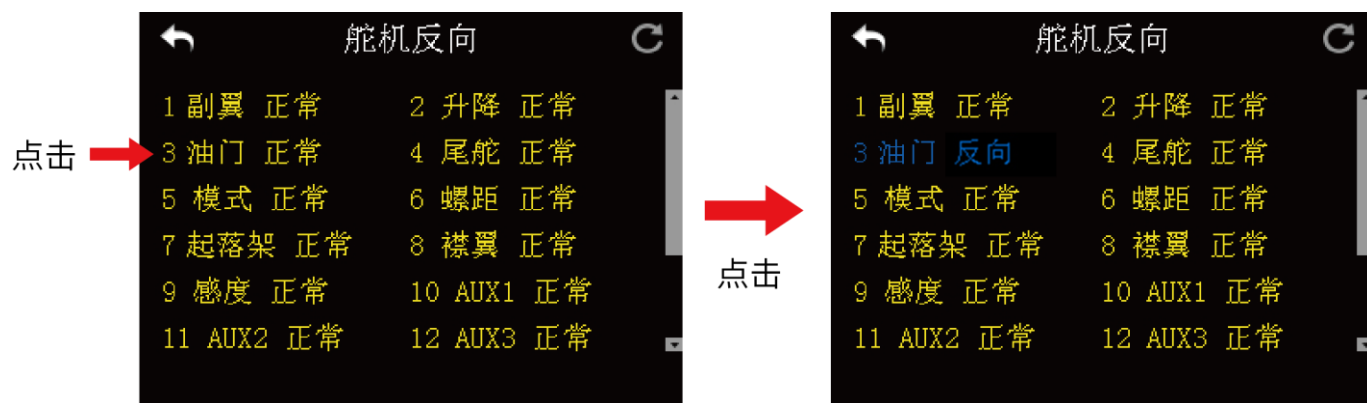
微调映射也可多个通道重复使用

重置通道映射数据之后，微调映射也会重置，请提前做好备份。

5.6 舵机反向

- 此功能用以调整舵机的转动方向
- 在新的模型连接完毕后，需要确认舵机所对应的通道是否正确。

- 接下来尝试操作各种操作杆和开关，确认各通道方向是否正确，确认是否反向。
- 在主菜单界面，点击“舵机反向”图标，进入舵机反向界面。
- 在舵机反向界面，用户可以单独对某个舵机进行反向操作，点击“正常”图标，将“正常”即可切换成“反向”图标，此时所设置的舵机已经反向。



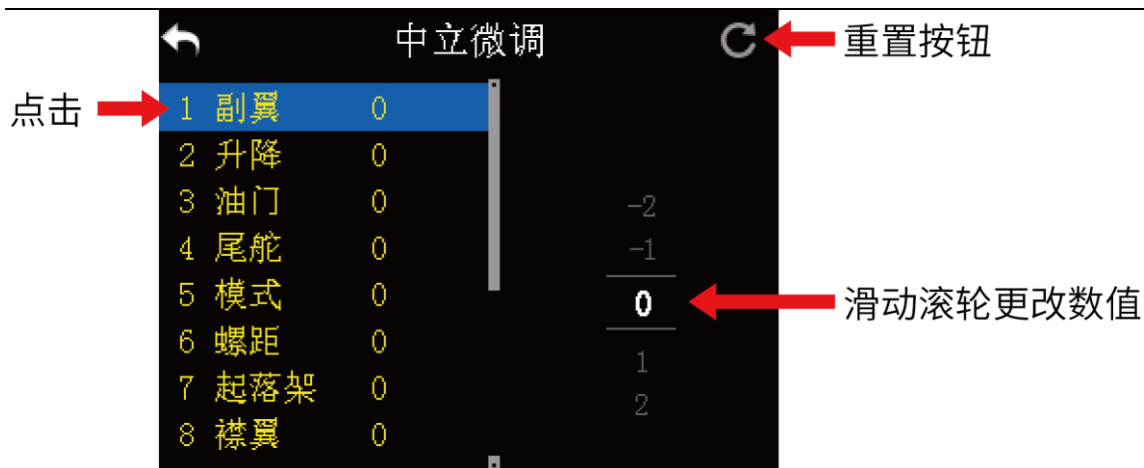
5.7 中立微调

中立微调是设置舵机中立位置的功能。另外也可以对连杆连接状态下的舵面进行微调整。

开始中立微调设定时，必须先将数字微调至于中立位置。

设置方式

1. 在模型主菜单，点击“中立微调”图标，进入中立微调界面。
2. 选择需要调整的模型通道，被选中的通道会相应的以蓝底字符显示。
3. 选择好相应的通道后，右侧可显示出调节该中立点的虚拟滚轮，上下转动此滚轮，选择出合适的中立值。
4. 对于其他通道，可以重复此操作。



如果想要重置中位微调数据，可以直接点击右上角的回旋按钮重置所有的微调数据。

5.8 微调设定

微调设定功能用于更改数字微调步阶量的大小，其映射关系如下：

$$5 \text{ 微调设定值} = 1 \text{ 微调步阶量}$$

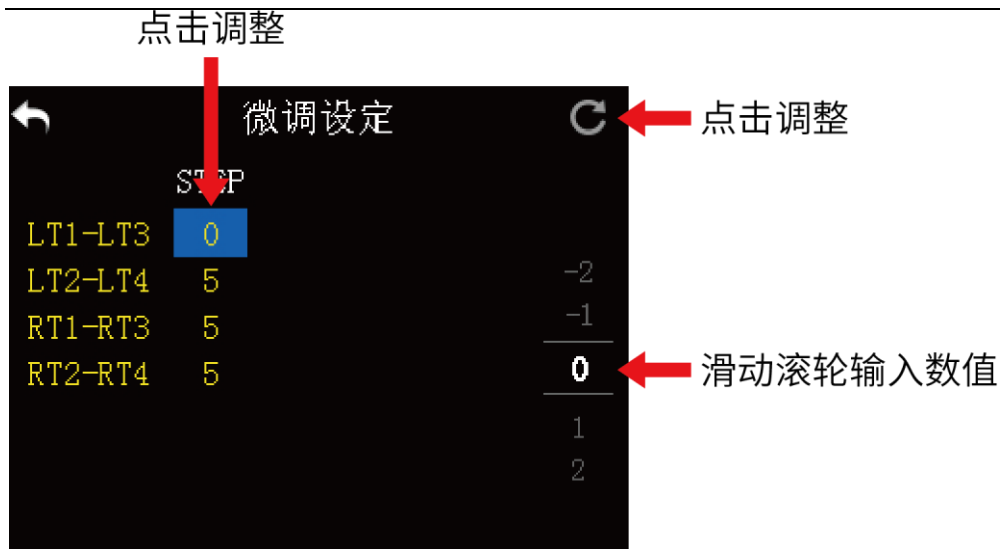
对应关系是，在微调设定值设定为 5 时，那么数字微调移动数值为 1。

系统初始设定微调设定值为 5，最小 0，最大 100，所以对应数字微调步阶量值为最小 0，最大为 20。

设定方法：

- 1 在主菜单界面，点击“微调设定”图标，进入微调设定界面。
- 2 微调设定可以更改 4 个数字微调，分别是 LT1—LT3，LT2—LT4，RT1—RT3 和 RT2—RT4。点击想要更改的数字微调 step 值。
- 3 点击相应的数值，数值会变成蓝底字，右侧会弹出更改的虚拟滚轮，转动虚拟滚轮，即可更改微调的设定值。

更改范围：0-100



5.9 失控保护

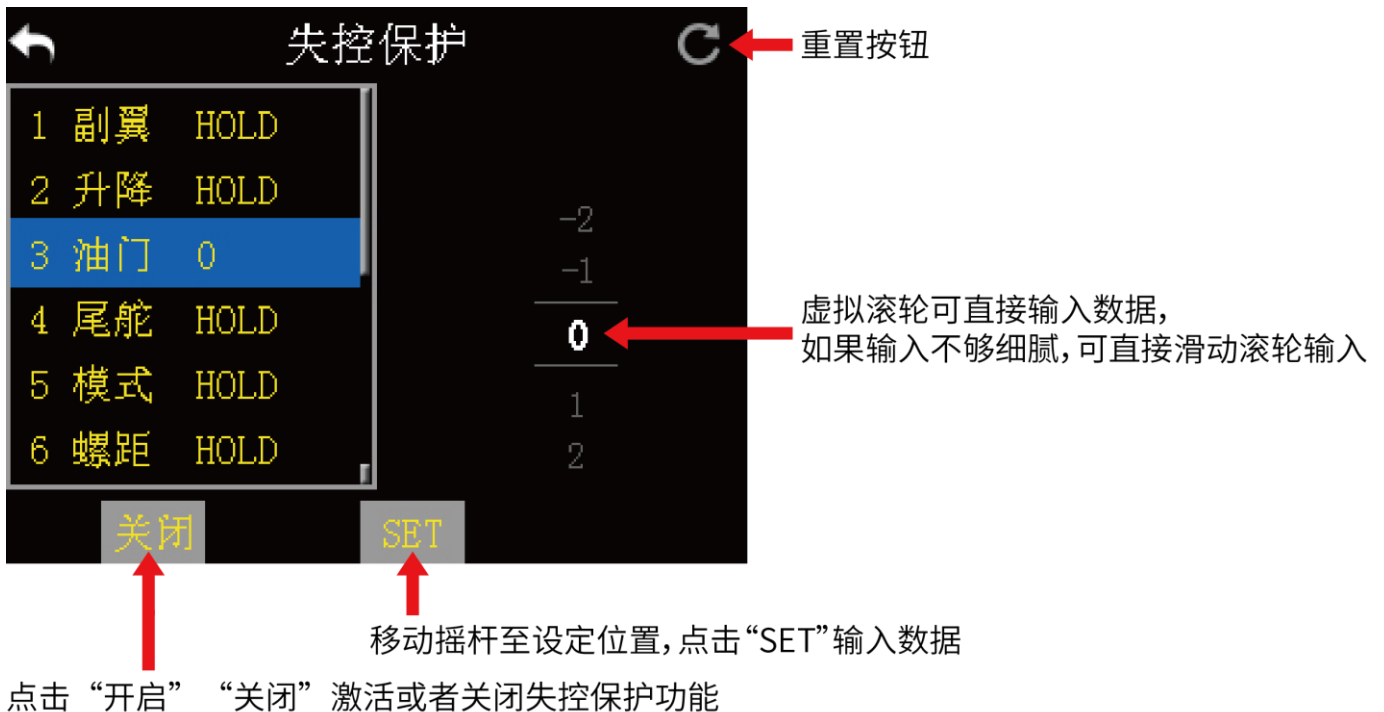
- 在绑定地面端时，天空端需要编入失控保护程序。当地面端和天空端之间失去连接时，天空端立即运行事先编入的失控保护设置状态。
- 地面端在默认情况下为 HOLD 模式，即当地面端与天空端失去连接时，天空端输出最后的输出值。只有当开启失控保护后，天空端植入事先预设好的地面端的发射指令，这样在天空端与地面端失去联系后，天空端就会执行预先地面端植入的指令。

设定方式：

- 1 在系统主菜单界面，点击“失控保护”图标，进入失控保护页面。
- 2 地面端默认失控保护程序为关闭模式，也是“HOLD”模式。在此状态下，天空端默认失控保护命令为失控前最后输入的指令。
- 3 点击左下角的“关闭”按钮，此时切换为“开启”此时为启动失控保护。
- 4 启动失控保护后，点击相应的通道，该通道即可从“模式”更改为“0”，同时右侧弹出虚拟滚轮，转动滚轮即可设定预先设置好的指令。

通过移动相关的摇杆、滚轮、开关或者按键来输入，在制定通道移动到相关指令位置以后，点击“Set”按钮，确定输入的数据。

在移动对应摇杆的过程中，可参照右侧的虚拟滚轮显示数值确定当前输入的数据，如果使用摇杆输入的数据不够细腻，可以手动旋转滚轮输入数据。



警告



为了安全起见，请一定要设置失控保护功能。



对于油门通道的失控保护，如果是固定翼飞机，请将失控保护设定在最低位，如果是直升机，请设定在悬停油门再低一点，这样固定翼飞机会立即减速，而直升机会从悬停状态下减速。因为在失控后，直升机的高速非常危险。



模型在启动失控保护之后，请不要继续飞行，必须立即着陆。

5.10 程序混控

可编程序混控用来混控不同通道以达到不同控制的目的。

DK32 共有 10 组程序混控数据，支持任意通道任意混控，也可以支持在任何飞行模式下的程序混控。

混控方式分为线性混控和曲线混控 2 类，1-6 使用线性混控，7-10 使用曲线混控。

5.10.1 线性混控

线性混控使用直线形式的混控方式，设置简单，能够满足一些基本混控使用，是属于初级的设置方式。

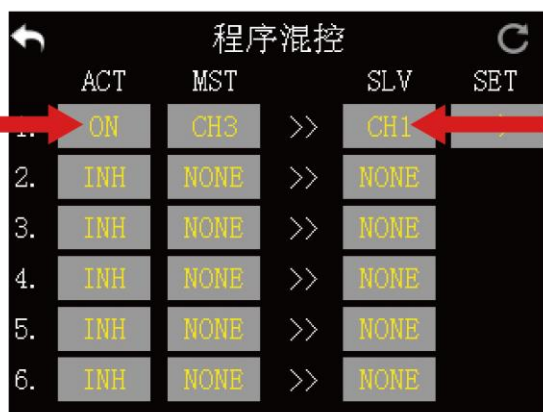
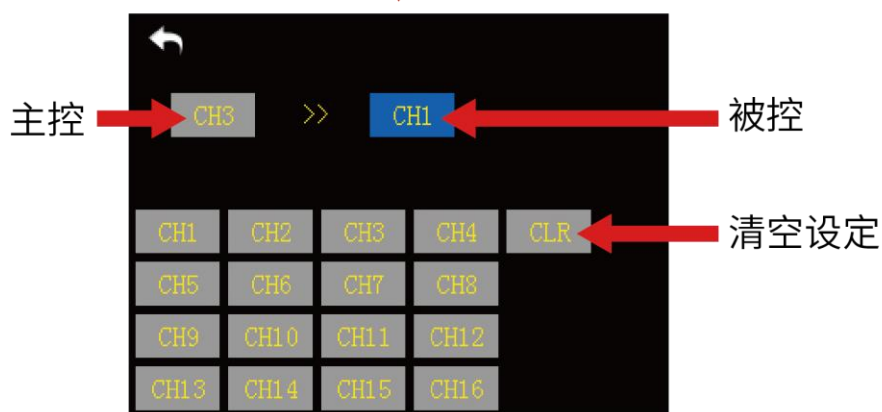
- **ACT**: 程序混控启动开关，“INH”为关闭，“ON”为开启。
- **MST**: 程序混控主控通道。
- **SLV**: 程序混控从控通道。
- **SET**: 程序混控设定。

线性混控设置方式

- 1 主菜单点击“程序混控”图标，进入程序混控界面。
- 2 要设置线性混控，点击 1-6 组任意一组程序混控 “MST”下的“NONE”位置，点击“None”图标。
- 3 地面端弹出主控通道和从控通道选择框，左侧为主控通道选择框，右侧为从控通道选择，首先点击左侧“None”待变成蓝底，表示通道激活，然后在虚拟通道键盘选择要使用的主控通道。
- 4 同样的方式，选择被控通道，选择完成后，点击返回。
- 5 此时在混控界面就可以看到已经选择好的主控通道和从控通道，在“ACT”位置点击“INH”，即可变成“ON”标示程序混控正式启用。
- 6 退回程序混控主界面后，可以看到已经设置好的混控组右侧出现  按钮，点击该按钮，就可以进入线性混控界面。

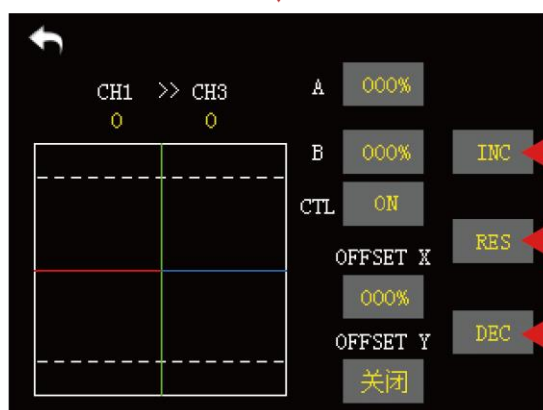


点击“NONE”
设置主控和被控通道



点击“ON”
激活该组混控

点击进入
混控界面



- A: 左象限直线极点值。
- B: 右象限直线极点值。
- CTL: 选择开关。
- OFFSET X: X 轴直线偏移量
- TRIM: 微调混控
- INC: 增加开关
- RES: 数据重置开关
- DEC: 减少开关

- 7 点击 A 数值框，待变成蓝底后，点击“INC”或者“DEC”按钮，A 数值就会随应变化，左侧直线倾斜率也发生变化，同样的操作适用 B 点。
- 8 若需要直线偏置功能，点击“offset X”按钮，直线中点可根据 offset 值进行左移或者右移。
- 9 点击 CTRL 的 ON 图标，按照需要拨动开关，此开关被认定为开启或者关闭的控制开关，此时会跳出开关方向设置界面，通过点击图标选择“ON”或者“OFF”。开关朝“ON”的方向开启时，此功能开启。

5.10.2 曲线混控

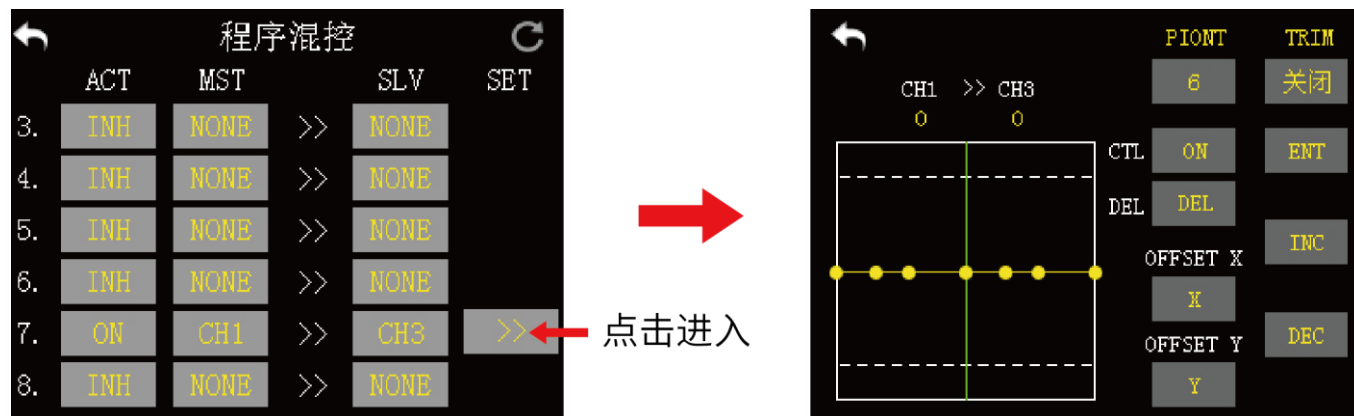
曲线混控是程序混控的高级设置，通过更改混控曲线以实现混控通道的更复杂飞行

DK32 地面端支持 4 组曲线混控，分别设置在 7-10 混控组。

曲线混控设置方式

- 1 在主菜单界面，点击“程序混控”图标，进入程序混控界面。
- 2 从 6-10 混控组中，任意选取一组程序混控，点击 MST 和 SLV 下的“NONE”按钮，选取主控通道和被控通道，选择完成后，返回至程序混控界面。

3 在选择好的混控组下点击“INH”按钮，转换成“ON”按钮，激活该组程序混控功能。再点击右侧的“SET”按钮下的“》”按钮，进入曲线混控的主界面。



POINT: 曲线数据点

ENT: 数据点添加按钮

INC: 增加按钮

DEC: 减少按钮。

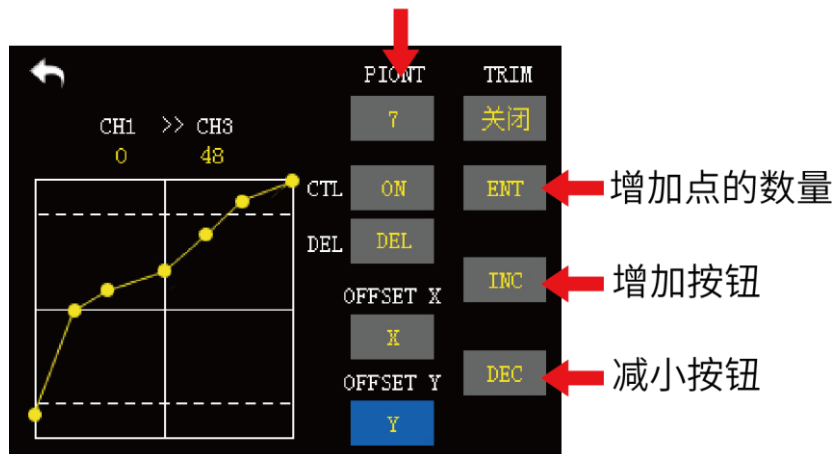
CTL: 选择开关

DEL: 删除按钮。

OFFSET X: x 坐标数据点偏移

OFFSET Y: Y 坐标数据点偏移

点击切换数据点



4 改变曲线的方式，是通过在曲线上添加数据点，改变数据点在 X 坐标或者 Y 坐标的偏移量，从而实现曲线混控功能。

5 移动主控通道的摇杆，移动直线至想要添加曲线的点，点击“ENT”即可在该位置添加数据点，继续移动摇杆添加数据点，DK32 地面端总共支持添加 7 个数据点（可增减 5 个，2 极点为系统预设）。

6 点击“POINT”按钮，可以看到 1-7 数据点在逐个切换，选中的数据点为红色，继续点击“POINT”按钮，可继续切换数据点。

7 选取想要移动的数据点，若想在 Y 坐标移动该数据点，点击“OFFSET Y”，再点击“INC”按钮，数据点即可在该点的 Y 坐标进行上移，点击“DEC”按钮，即可进行下移。

8 同样的操作方式，点击“OFFSET X”，该数据点即可在该点的 X 坐标进行左移或者右移。

9 完成该数据点的测试后，点击“point”按钮，继续切换至其他按钮进行其他数据点的位置变更。

10 该组曲线混控功能可以通过 SA、SB、SC、SD 3 段开关或者 S2、S3 自锁定按键开关启动或者关闭该组程序混控曲线，

5.10.3 Trim 调试：

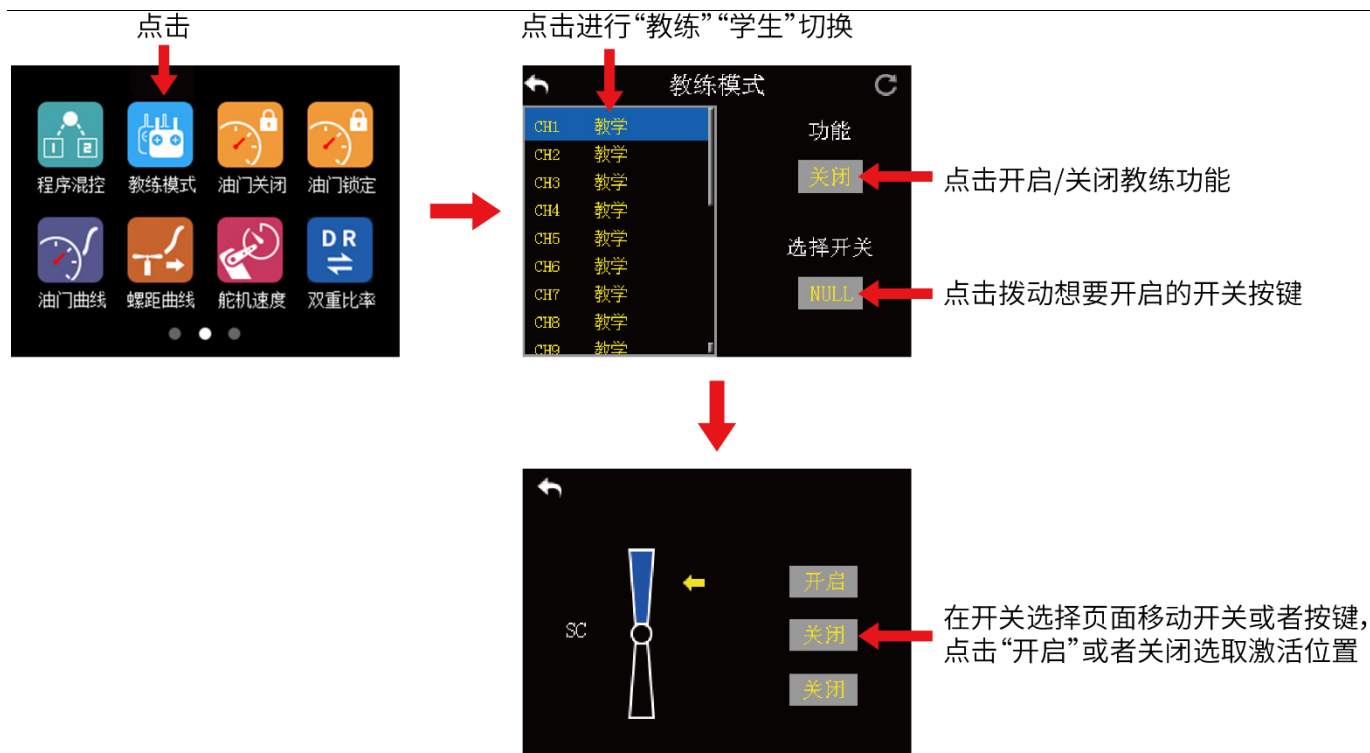
程序混控 Trim 调试可对地面端程序混控的主控通道进行数字微调调试时，开启 TRIM 后对应被控通道也会根据主控通道的数字微调做出相应的反应。

5.11 教练功能

- DK32 地面端具有可编程教练功能，两个地面端可通过编程教练数据线连接，用户可自行选择需要教练的通道和数据。
- DK32 支持独立通道教练功能，并且支持开关启动，可以实现随即切换教练机和学生机。
- 在使用 2 台 DK32 地面端启用教练模式功能时，地面端已启用教练功能地面端位主机，不设置的为从机。使用时需要将开放学生机控制权限的通道至于“学生”之后，学生机才能有控制权限，否则即使启动教练模式学生机仍然没有控制权限。

使用方法：

- 1 在地面端的主菜单界面，点击“教练模式”图标，进入教练模式界面。
- 2 地面端列出 16 个通道列表，左上为教练功能总开关，点击“开启/关闭”可开启或者关闭教练功能。点击该开关，使其置于“开启”位置，启动地面端的教练功能。
- 3 使用教练数据线，将地面端的 Data1 接口与学生机的 Data1 口进行连接。
- 4 在通道列表，任意通道有两种模式：教练和学生。教练模式即为在该模式下该通道为本机的教练机通道，学生模式即为学生机通道。在需要进行教练的通道，使其置于“学生”位置。
- 5 在教练模式界面右下侧，点击“选择开关”按钮，拨动想要使用的开关，选择开关即可完成。
- 6 设置完成，只有在启动开关启动后，学生机才有操控的权限，关闭启动开关，则只有教练机有操控权限。

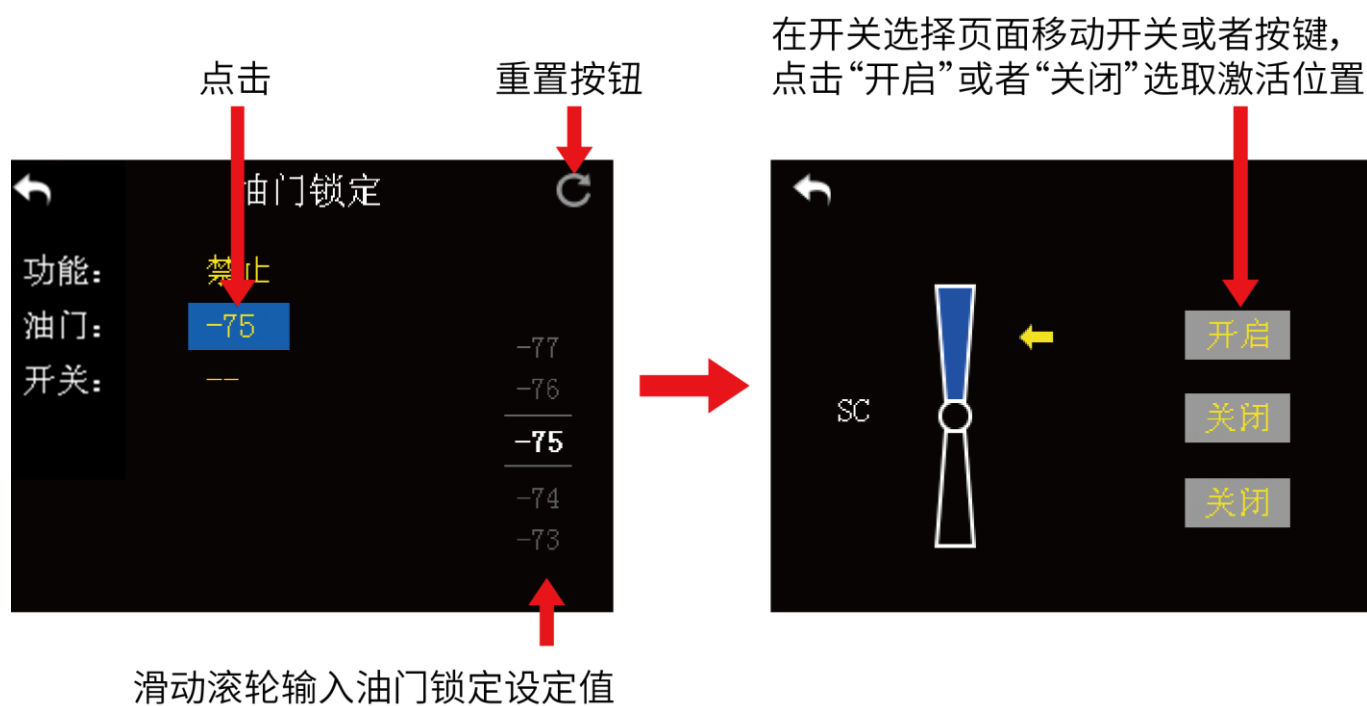
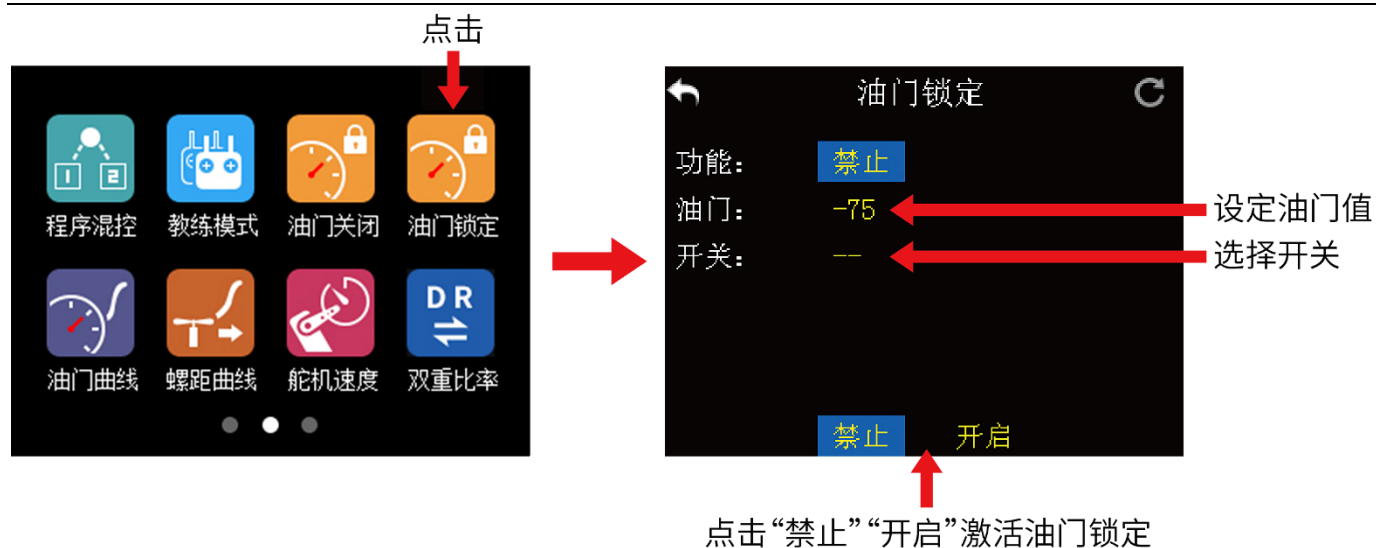


5.12 油门锁定

油门锁定功能用是应用于锁定油门在某一设定值，从而实现其他必要功能。（例如发动机熄火或者电动马达停车）DK32 支持使用任意自锁定开关启用该功能。

设定方式

- 1 在 DK32 的主菜单界面，点击“油门锁定”图标，进入油门锁定菜单界面。
- 2 在“功能”一栏，选择开启，启动油门锁定功能。
- 3 点击“油门”一栏，在右侧弹出的虚拟滚轮选择所需要设定的油门值，设定范围是：-200%—50%
- 4 点击“开关”一栏，在弹出“选择按键状态”后，拨动想要使用的开关，选择开关和启动位置。



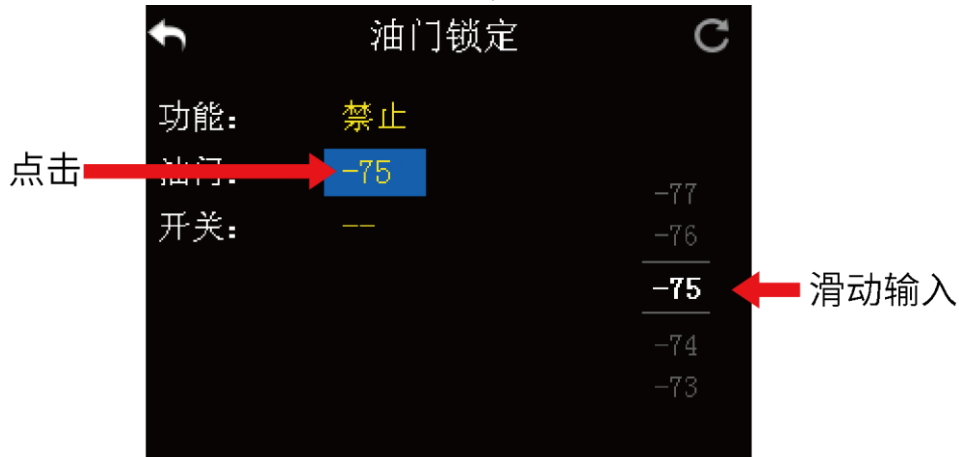
5.13 油门关闭

使用地面端的油门关闭功能，只需要轻松拨动一个开关即可轻松实现发动机的油门熄火。需要注意的是，油门熄火开关只在油门低位时有效。

设定值范围：-150—150.

设置方式

- 1 在 DK32 地面端主菜单界面，点击“油门关闭”进入油门关闭的主界面。
- 2 点击功能下的“禁止”“开启”按钮，激活油门关闭。
- 3 点击“油门”待弹出虚拟滚轮后，滚动滚轮设定关闭的油门数值。
- 4 点击“开关”拨动或者按下开关，选择启动位置。

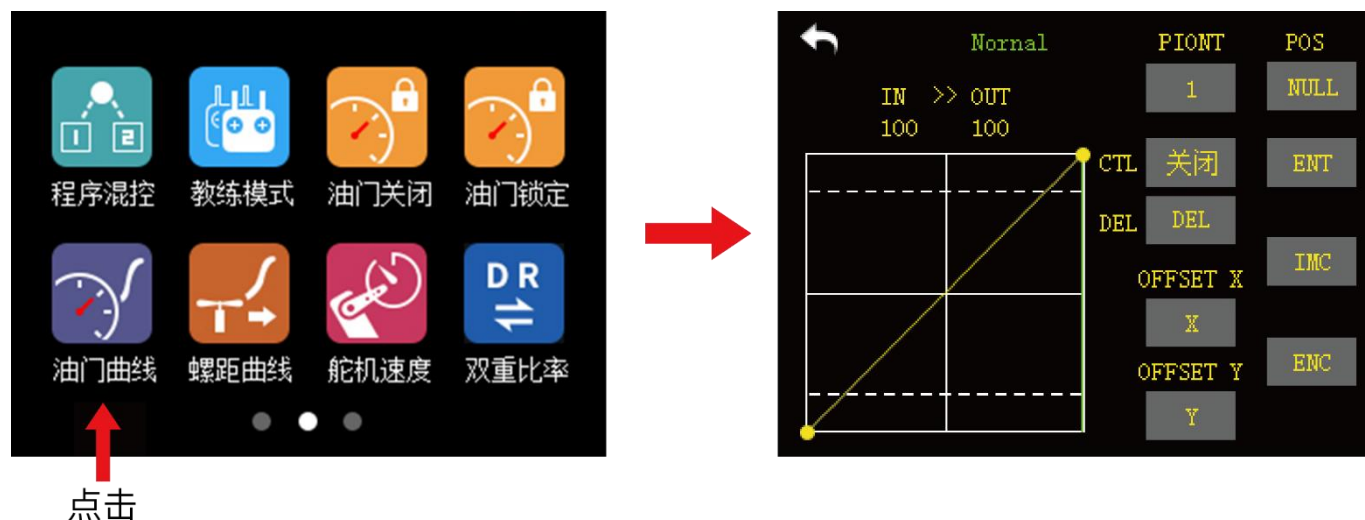


5.14 油门曲线

此功能可以通过特殊设置的油门动作曲线，使得发动机的运转达到最佳的状态，另外对于电动机的运转同样适用。

设置方式

- 1 在主菜单页面，找到“油门曲线”图标，点击该图标，进入油门曲线设置页面，点击“CTL”将其模式从“关闭”置于“开启”。



POINT:	油门曲线数据点
POS:	模式选择开关
ENT:	油门曲线添加点
INC :	增加
DEC:	减少
CTL:	选择开关
DEL:	删除开关
OFFSET X :	横坐标偏移
OFFSET Y:	纵坐标偏移

2 上下移动油门摇杆，相对应的在曲线显示框中可以观察到油门移动的直线，移动该直线，在想要更改的位置点击“ENT”添加数据点，DK32 最多支持添加 5 个数据点。

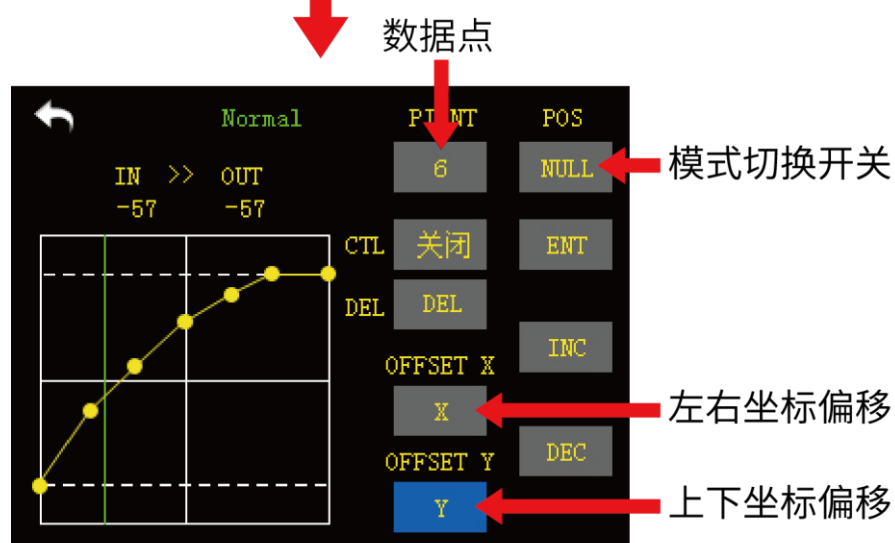
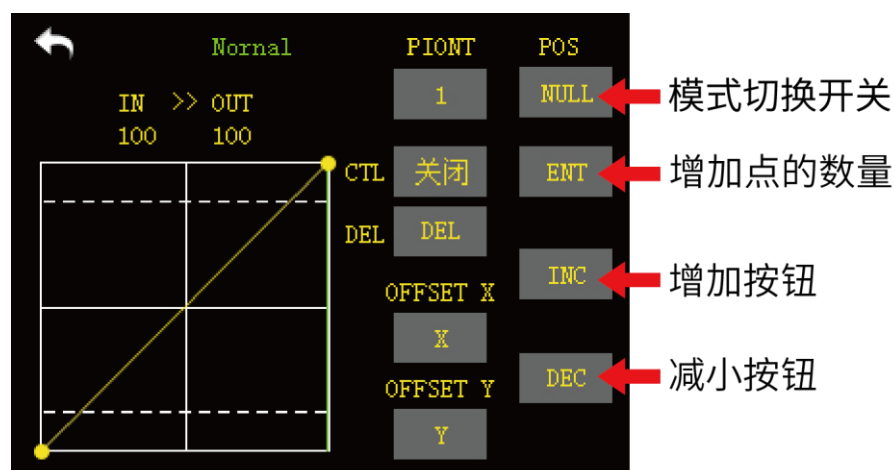
3 点击“POINT”，即可看到数据点循环切换，被切换中的数据点会显示红色。

4 选择想要进行调整的数据点，若想在纵坐标方向移动，点击“OFFSET Y”按钮之后，再点击“INC”或者“DEC”即可进行上下调整。

5 在上下方向调整结束之后，同样的方式，点击“OFFSET X”即可进行左右方向的数据点偏移，从而更改曲线形状。

6 点击地面端飞行模式切换开关“pos”上下移动 3 段开关，地面端会自动识别并切换飞行模式。

7 确认检查无误后，设置完成，退出主界面。

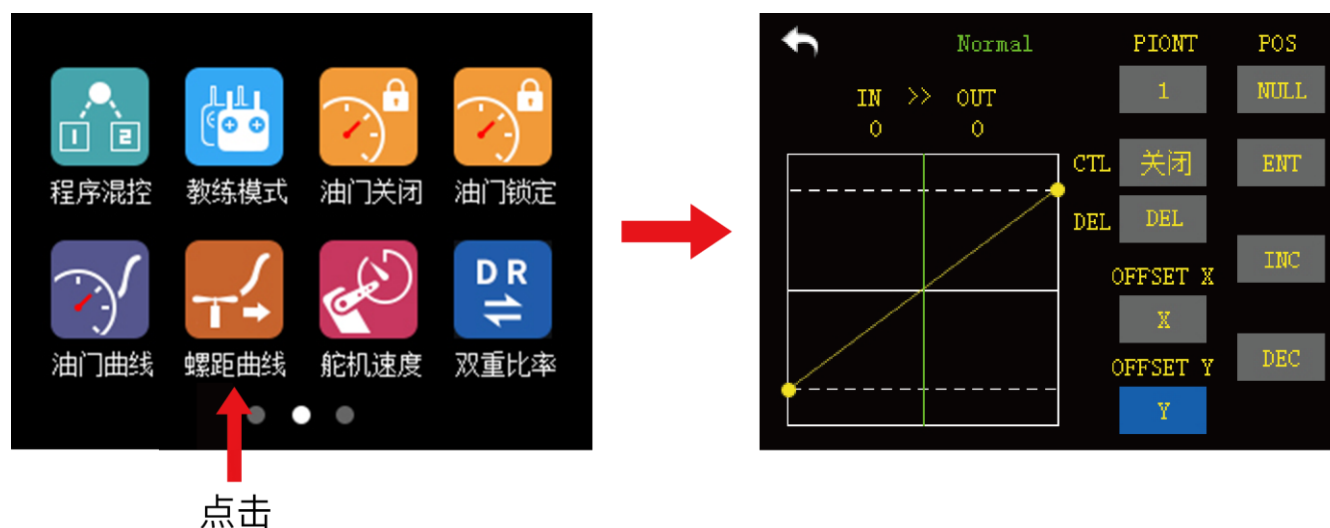


5.15 螺距曲线

为了在操作油门操纵杆的时候获得最佳的飞行状态，可在不同的条件下对模型的桨距进行调整。

设置方式：

1 在主菜单界面，点击“螺距曲线”图标，进入螺距曲线设置界面，点击“CTL”将其模式从“关闭”置于“开启”。



POINT:	螺距曲线数据点
POS:	模式选择开关
ENT:	螺距曲线添加点
INC :	增加
DEC:	减少
CTL:	选择开关
DEL:	删除开关

OFFSET X : 横坐标偏移

OFFSET Y: 纵坐标偏移

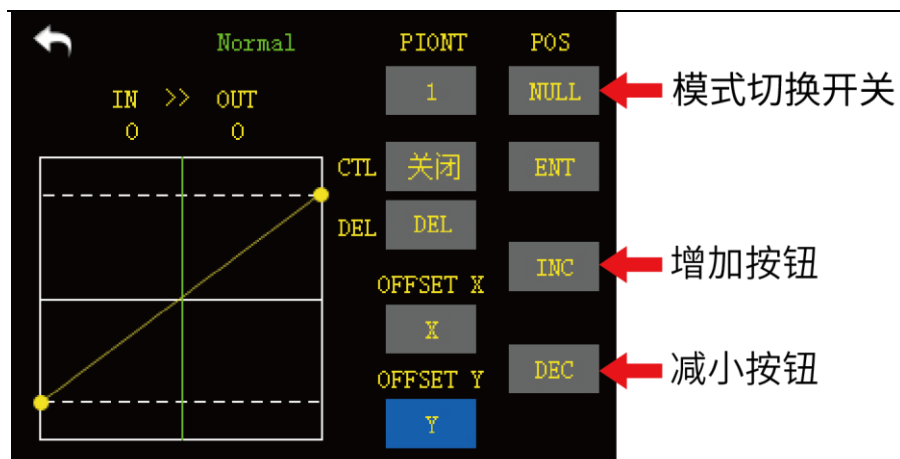
2 上下移动油门（螺距）摇杆，相对应的在曲线显示框中可以观察到螺距移动的直线条，移动该直线条，在想要更改的位置点击“ENT”添加数据点，DK32 最多支持添加 5 个数据点。

3 点击“POINT”，即可看到数据点循环切换，被切换中的数据点会显示红色。

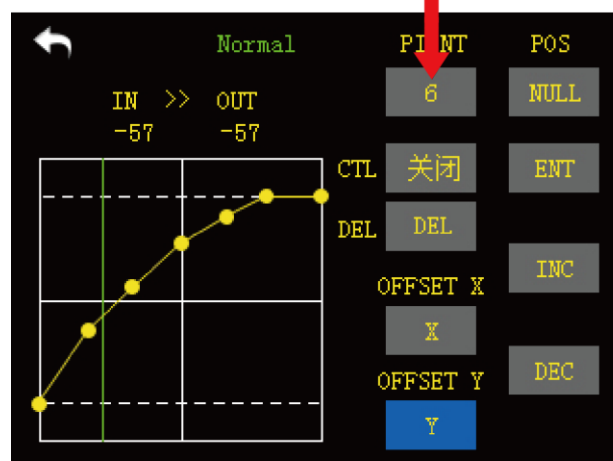
4 选择想要进行调整的数据点，若想在纵坐标方向移动，点击“OFFSET Y ”按钮之后，再点击“INC”或者“DEC”即可进行上下调整。

5 在上下方向调整结束之后，同样的方式，点击“OFFSET X”即可进行左右方向的数据点偏移，从而更改曲线形状。

6 更改完成后，点击推出，完成螺距曲线设置。



更改数据点位置，
即可调整油门曲线



标准曲线 (Normal)

标准曲线设定以悬停为中心。配合油门曲线，使得发动机的转速维持在恒定转速，让飞机上下控制达到最佳状态，适合航线悬停等飞行。

怠速提升曲线 (IDLE)

在高位油门时桨距对发动机负担最小的最大螺距曲线，可以实现一些滚转特技飞行。

油门锁定曲线 (HOLD)

油门锁定曲线是配合模型在油门锁定后模型安全着陆所使用。

5.16 双重速率

双重比率功能用于调整所有连接通道（包括副翼、升降舵和方向舵通道）的伺服最大行程。可将他们分配在不同的摇杆和开关。为了更精确的控制，正指数可降低中位控制的灵敏度，而负指数可以增加中位控制的灵敏度。

调整方式

地面端主菜单，点击“双重比率”进入双重比率设置界面。

D/R 为双重比率值，默认值为 100%。点击相应的数字后点击“INC”或者“DEC”即可增加或者减小双重比率值。

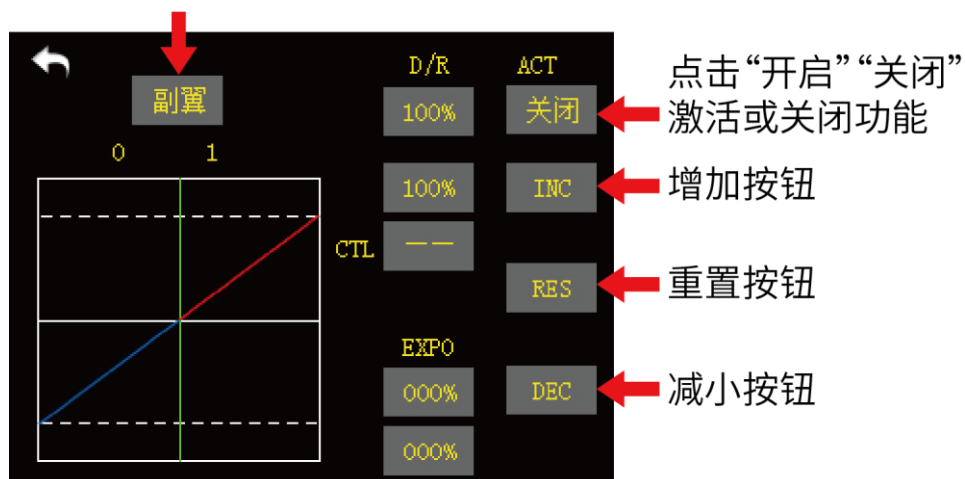
同样的修改方式适用 EXPO，点击相应的数字，点击“INC”或者“DEC”即可增加或者减小 EXPO。

点击主界面上方的“升降”即可切换为“尾舵”或者“副翼”可以实现升降、尾舵和副翼通道的快速切换，切换至想要修改的通道即可进行修改 D/R 或者 EXPO。

ACT 为启动开关，点击 ACT 激活开启，点击关闭则不会启动修改的曲线。

CTL 为选择开关，在激活启用 D/R 和 EXPO 功能后点击该按钮，拨动想要选择的开关，选取启用的开关段，即可启用修改的曲线。

点击进行“副翼”“升降”“尾舵”切换



5.17 舵机速度

此功能可以设定从 1 通道—16 通道的舵机的速度。调整的范围是从 0—100。 0 为速度最快的状态，随着数值的增加，速度越慢，在 100 的时候，速度最慢。

调整方式

- 1 在主程序菜单，点击“舵机速度”图标，进入舵机速度主界面。
- 2 “舵机速度”主程序页面，左侧为 1—16 通道列表，所有通道默认值 0，即速度最快。点击需要更改的通道，转动右侧的虚拟滚轮，修改舵机的速度值直至满意即可。
- 3 想要重置全部设置数据，点击右上角回转按钮，则所有的延迟数据将会重置。



5.18 怠速降低

怠速降低功能是通过拨动开关触发怠速降低后，原始的最低位油门会被设定好的怠速油门位代替，从而实现发动机最低保持在怠速位置。

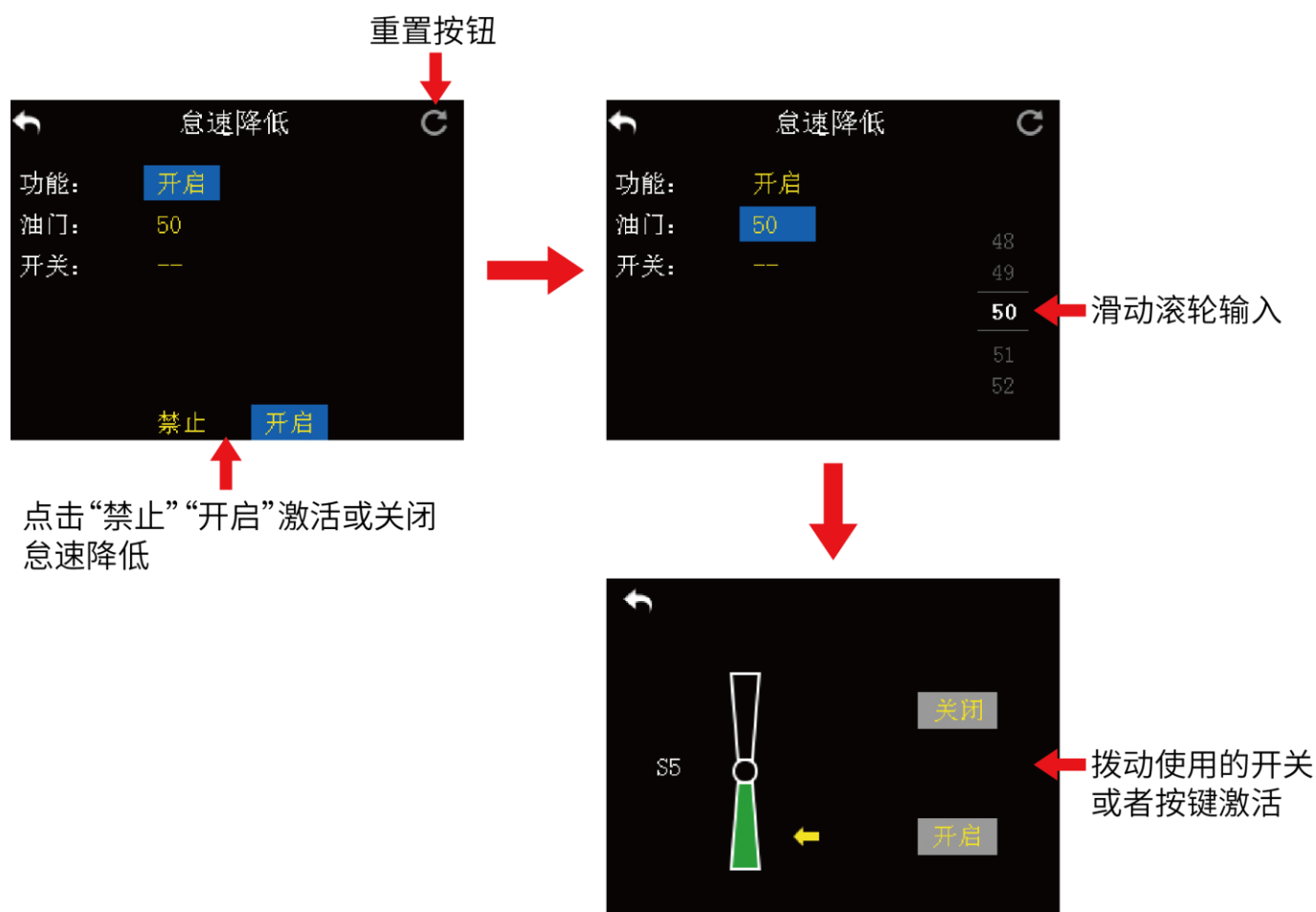
设置方式

主菜单点击“怠速降低”图标，点击“开启”激活使用怠速降低功能。

设定值：设定发动机怠速时的油门值，点击设定的数字，在弹出的虚拟滚轮中，上下转动滚轮，选择合适的怠速油门值。

设置值范围：-200—50

在“开关”一项，点击“—”按钮，再拨动或按动想要控制的开关，选定开关后即可使用该开关控制启动或者关闭。



5.19 定时器

计时模式选择：

上：从 0 开始计时，计时直到报警时间。

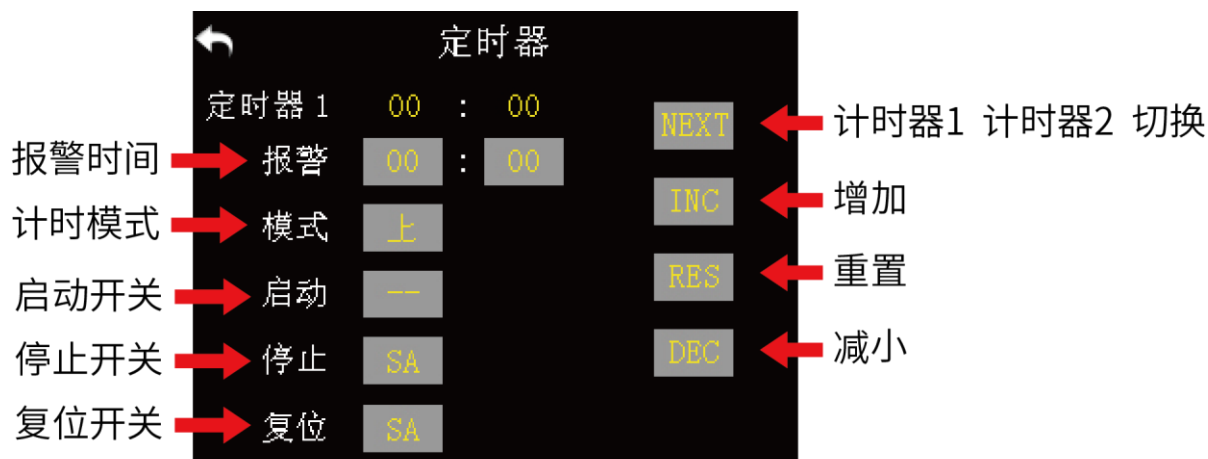
下：从设置时间开始倒计时，直到 0 报警。

启动：选择启动开关

停止：选择停止开关

复位：选择复位开关

DK32 预设 2 组计时器，使用时可以将计时器 1 与计时器 2 配合使用，以达到最佳状态。



5.20 飞行模式（仅多旋翼模型下会启用）

在多旋翼模式下，启用该功能，可使用 2 个 3 档开关实现 1 个通道 6 个舵量区间。用在控制多旋翼飞行器多个飞行模式控制，最多可支持 6 个模式设定。

DK32 预设飞行模式名称，用户可在地面端预设好飞行模式当做参考，在切换至相应的模式的时候，地面端的主界面也会显示。

设置方式：

- 1 进入“模型设置”进入“模型类型”。
- 2 点击“模型类型”将其更改为“多旋翼”
- 3 在“模型设置”菜单，找到“飞行模式”点击进入飞行模式。
- 4 在“飞行模式”界面，地面端已经预设“GPS”“姿态”“手动”“自稳”“特技”“定高”6种飞行模式。点击右侧的功能开关，将其置于“开”启动飞行模式功能。
- 5 点击“通道”再点击“+”或者“-”选取想要使用在飞行模式的通道，默认为5通道。



- 7 在“三段开关”处点击，任意拨动一个三档开关（SA，SB，SC，SD），选取一个三档开关，为3个模式的切换开关。
- 8 点击“二段开关”按下一个按键或者三档开关（建议选取自锁定按键）。
- 9 通过一个二段开关和一个三段开关组合，就可以实现6种飞行模式切换。

6 系统设置

6.0 通用设置



- 对频：DK32 地面端和 DK32 天空端配对按钮。
- 语言：更改地面端的使用语言。
- 锁屏：设置地面端的锁屏时间。单位：秒

注：在地面端启动锁定功能后，屏幕会锁定。解锁需要朝下按下数字微调五向按键 3 秒（左数字微调为 LT5 方向，右数字微调为 RT5 方向。详情可查看 2.5 章“数字微调的操作”）

- 油门：选择“自动回中”“非自动回中”
- 摇杆：摇杆模式
- 震动：开启或者关闭地面端的震动提示。
- 声音：开启或者关闭地面端的语音提示。
- 发射报警：设置地面端的电池电量报警。
- 动力报警：设置天空端的电池报警电压，天空端设置方式可参考天空端使用说明。
- 发射状态：地面端射频功能启动和停止开关。
- RD 步进：地面端右侧滚轮步阶量设置，范围：1—100，步阶量越大，那么没单位的滚轮的转动的行程量就越大。

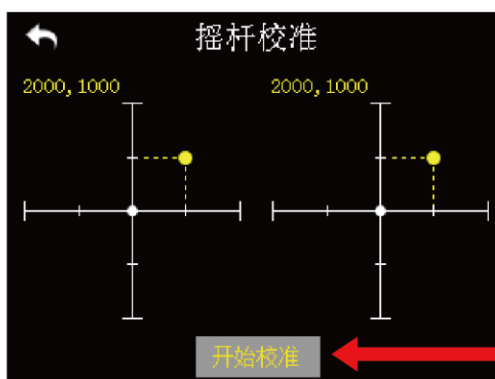
6.1 摇杆校准

此功能用于校准摇杆的中位。一般情况之下地面端摇杆是不需要校准，在特殊情况（比如更换电位器，更换左右手等）需要重新校准摇杆，以保持正常的线性控制。

设置方式：

- 1 主菜单点击“摇杆校准”进入摇杆校准界面。
- 2 进入校准界面后，地面端摇杆显示界面实时显示摇杆的位置。
- 3 点击下方的“开始校准”按钮，地面端会提示：请确认遥控器所有摇杆已经置于中立位置 。
- 4 手动放置油门摇杆在中位，要求摇杆的刻度线与遥控器刻度盘线中线对齐。
- 5 点击 “下一步”
- 6 等待遥控器自动检测中立点位置，在检测期间不要移动任何摇杆。
- 7 在检测结束后，将左右摇杆按照最大限度开始划圆几次。
- 8 在划圆结束后，点击“完成校准”结束摇杆校准。

点击进入



点击进入



点击之前手动将油门至于0位



移动遥控器所有摇杆到最大限度后，
点击“完成校准”校准过程结束

6.2H/W 设置

本功能是地面端滚轮和按键功能的延伸，调整滚轮 LD 为位置/速度模式和按键的自锁/非自锁。用户可以根据自己的使用习惯自行设置以满足需要。

位置和速度模式的区别

位置：滚轮输出的大小和滚轮的位置有关，是根据滚轮转动角度的大小而改变的线性输出。

速度：滚轮转动的大小改变输出速度，与位置无关，通常的航拍的用户用以更改云台的角度。

设置方式

在主菜单界面，点击“H/W 设置”，进入菜单，若 LD 为“位置”则为位置输出，点击“位置”切换成“速度”，点击后面的数值，再点击“+”或者“-”更改数值，可改变速度的大小。

按键设置

点击即可切换“自锁”“非自锁”状态。

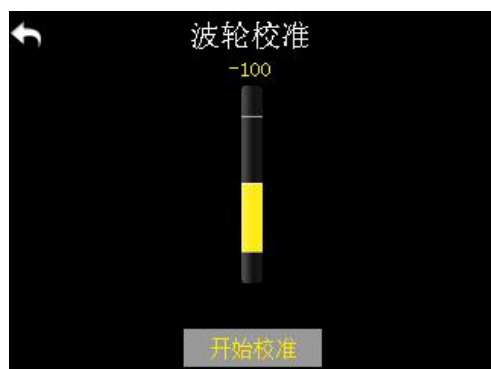


6.3 拨轮校准

为满足拨轮的位置/速度设置下达到精准输出，在必要时需要进行拨轮校准。当您发现您的拨轮在自然状态下已经中位已经不再为 0，或者在滚动极限时未能达到最大量程，请按照以下步骤进行操作。

1 启动地面端，进入主菜单界面。

2 翻至最后一页，找到“波轮校准”点击进入。



3 点击屏幕下方的“开始校准”，此时不要移动或者接触拨轮，等待屏幕弹出“请确认拨轮已回中”。



4 确认拨轮在自然状态下是否为中间位置，确认没有问题之后，再次点击“下一步”。

5 点击之后遥控器显示“正在校准拨轮中立位置请勿移动”此时请勿移动拨轮。

6 等待遥控器显示“拨动波轮到最大限度”，此时请手动滚动拨轮，上下滚动，直至最大限度，拨动数次

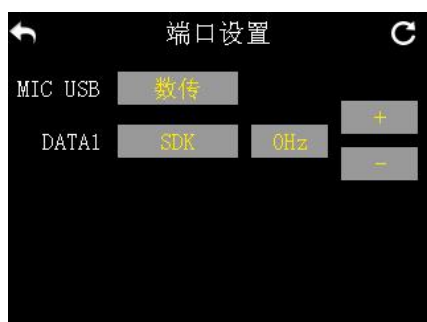
6.4 端口设置



适当设置遥控器端口，可实现支持外部硬件设备和 SDK。目前支持输出的端口有 Micro-USB 输出，USB 输出和 Data1 端口输出。

目前端口分配如下：

Micro-USB	端口：遥控器充电、调参，固件升级以及数传数据输出端口。
Data1	端口：XR11、DK32mini 天空端固件升级，教练机输出接口以及 SDK 开发。



如若是在“遥控器”模式下，为 DK32 地面端教练机输出，同时也是教练机输入。在实现教练机功能时使用。

如若是在“接收机”模式下，为天空端固件升级接口，可为 XR11 和 DK32mini 接收机进行固件升级。

如若是在“SDK”模式下，用于输出摇杆通道数据，界面操作可选择输出频率。

点击“+”或者“-”增减或者减小频率以符合使用要求。

字段	索引	大小 bytes	内容说明
STX	0	1	包头: 0X55
Data length	2	1	数据域字节长度, 值为 32
CMD ID	5	1	固定命令: 0x00
DATA	6	32	摇杆通道数据, 数据类型为 16 位无符号整型, 依次为 1 到 16 号通道。
Check sum	38	1	8 位校验和

6.5 锁屏与显示

锁屏: 开启或者关闭锁屏功能。
 锁屏时间: 设置地面端的锁屏时间。
 背光亮度: 设置地面端的背光亮度。
 休眠: 设置地面端的屏幕休眠时间。



6.6 配置导出

本功能可导出地面端系统设置数据，所有的模型数据和当前的模型数据至 Micro-SD 卡，数据以文件形式显示。可通过计算机给其他 DK32 地面端导入模型数据。

操作方式：

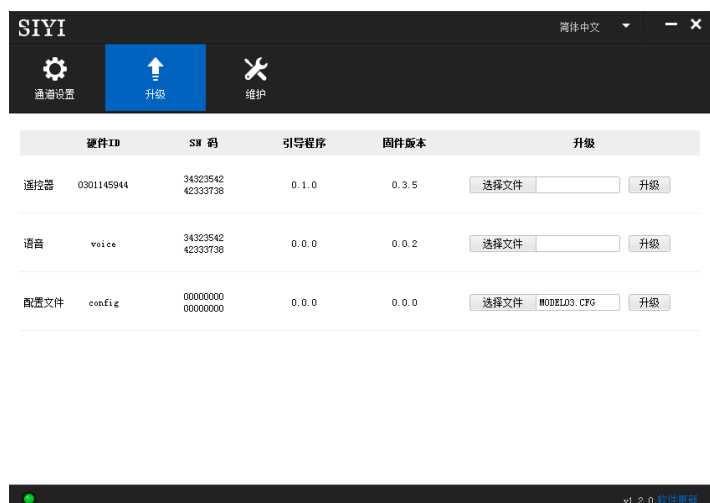
- 1 地面端安装 Micro-SD 卡（如已安装可忽略本步骤）
- 2 进入“配置导出”界面，点击需要的功能，例如“当前模型”



- 3 启动“SIYI Assistant”，使用 USB 线连接地面端。

4 使用读取设备将 SD 卡连接计算机，找到后缀为 .CFG 的文件。（如果您导出的是本模型的数据，则为 MODEL+数字.CFG 如果是全部模型数据，则为 ALL.CFG 如果是系统文件，则是 SYS.CFG）

- 5 点击“升级”界面，在“配置文件”一栏，点击“选择文件”加载模型数据文件。



6 点击“升级”等待进度完成，即可完成整个操作过程。

7 天空端设置

7.1 PWM 设置

配合 DK32 天空端可以重新设置 1-9 通道的 PWM 输出（默认情况下为 1-9 通道输出），这样在天空端 sbus 或者 PPM 模式下 CH9 通道正常输出的同时，可在 1-8PWM 接口任意输出遥控器 1-16 通道。

设置方式：1 启动遥控器及天空端，确认遥控器和天空端已经对频成功，在主菜单点击“PWM 设置”进入 PWM 设置界面。

2 遥控器 PWM1 对应天空端 CH1 PWM 接口，PWM2 对应天空端 CH2 PWM 接口... 以此类推。

3 点击任意一个 PWM，右侧出现数字滚轮供选择通道，转动滚轮选取需要使用的通道，点击“设置”等待片刻，待显示“设置成功”即可完成设置。



7.2 电压校准

建议用户在使用之前先手动校准一次 PWR 电压，在进行校准之前，你需要做好以下准备工作：

- 1 天空端供电开始功过，并启动遥控器和天空端。
- 2 将天空端与遥控器进行对频。

- 1 天空端 POW 口供电，电压范围为 3.3-50V，例如供电 25.0V（25.0V 需要配合万用表准确测量出）
- 2 点击遥控器主菜单，进入“电压校准”。
- 3 在 POW 选项，点击“校准电压”再点击“+”或者“-”修改校准电压为 25.0V。
- 4 点击“设置”，等待出现“电压校准成功”完成 POW 电压校准。

7.3 通用设置



信号模式

可设置天空端信号模式，天空端共输出 3 种模式信号：Sbus PPM 及 PWM 输出。模式在切换在天空端通用模式中进行设置。

点击“信号模式”，每点击一次，即可切换一次信号输出模式在 Sbus、PPM 和 PWM 之间进行切换。



自动对频

自动对频功能是针对植保机天空端内置于机身内部不便于按键对频所设置的辅助对频功能，若用户将天空端内置于机身内不便于拆卸对频时，请启用该功能。

触发条件：在天空端与地面端正常通信后，点击“自动对频”将其置于“开”。若某意外情况导致天空端与地面端失去通信，将天空端断电重新启动，等待 30 秒之后即可自动进入对频状态，点击相应的地面端对频按钮即可对频。

电压回传

电压回传开关是用于是否启用天空端电压回传，DK32 天空端拥有检测动力电池电压功能，可检测 3-52V 电压并回传至地面端进行显示，点击“开”则可在地面端进行显示，点击“关”则不进行显示。

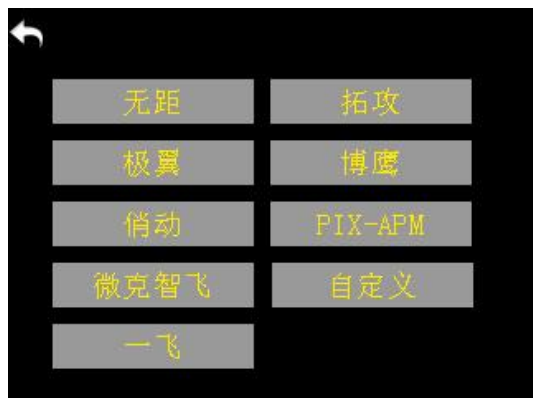
8 数传设置

在该页面可对 DK32 功能进行系统设置，使之能够更好的兼容市面上主流飞控，目前支持的主流飞控有：极翼、拓攻、无距、博鹰、俏动、Pixhawk 和 APM，微客智飞以及一飞飞控。

请配合本页面说明进行设置以便于更好的搭配使用。

基础设置

在您正式只用之前，请选择您要使用的飞控，点击“飞控”即可弹出飞控列表。



目前支持的飞控：

无距，拓攻（T1，T1A） 极翼（K3A） 博应 俏动 PIX-APM 微客智飞 一飞
飞控支持的连接方式：

极翼：USB 和蓝牙

拓攻：micro-USB 和蓝牙

博应：USB 和蓝牙

俏动：USB 和蓝牙

Pix-APM :USB 和蓝牙

微客智飞：USB 和蓝牙

一飞：USB 和 Wifi。

连接方式：请选择您要用的连接方式，目前 DK32 地面端支持 USB 和 Micro-USB、蓝牙以及 wifi 输出。（wifi 输出目前仅支持一飞飞控），各大连接方式接线如下：

USB：使用 USB 公对公线+OTG 移动设备连接线

Micro-USB：普通 USB 线+ OTG 移动设备连接线

蓝牙：移动设备搜索蓝牙名称连接。

Wifi：移动设备搜索 wifi 名称进行连接。

使用方式：

- 1 取出随包装附带的飞控连接线，将线的数传端连接至天空端的 UART 接口，另一端连接飞控的数传接口。（一飞飞控请连接至 can 口）
- 2 取出随包装附带的 USB 公对公线+OTG 移动设备连接线，将 USB 公线一段插至遥控器 USB 口，另一端链接至 OTG 线母头端。（若您要使用 Micro-USB 进行输出，请取出普通的 USB 线+OTG 线进行连接）。
- 3 请在地面端选择好飞控，连接方式请根据选择的飞控选择相应的连接方式。
- 4 使用移动设备进行连接。



高级设置

DK32 可支持更改串口波特率，若用户不是用上述主流飞控，可根据自身飞控通信串口波特率来更改波特率以适合用户使用。



9 固件与语音升级

DK32 地面端通过 PC 端进行固件和语音升级，登陆思翼科技官方网站：www.siyi.biz，找到下载页面，下载升级软件 SiYi Assistant 和最新的固件包语音包，使用 USB 进行数据升级。

升级方式：

- 1 登陆思翼科技官方网站：www.siyi.biz
- 2 找到 DK32 介绍界面，点击“下载”



3 点击下载 SIYI Assistant 升级软件、软件驱动以及最新的固件语音包。

4 文件解压，将驱动和软件安装至 PC。

10 安装完毕后，将 USB 线一端连接地面端背部的 Micro-usb 端口，另一端连接至 PC。

11 在连接完成后，会在 SIYI Asssiant 界面看到当前地面端的固件版本，点击固件“升级”

12 在弹出的选项勾选刚刚下载的固件，点击“升级”进行固件升级。

13 待固件升级进度完成后，同样的操作，进行语音升级。

14 等待升级进度完成，待升级结束之后，即完成固件和语音的升级工作。



注：如果出现驱动安装问题，请到网站查看“解决驱动安装问题”文件解决驱动的安装问题。

10 关于保修

10.1 返修流程

如您在使用过程中遇到不可解决的问题或者故障，在经过技术咨询确认不能解决产品问题，您可以登陆思翼科技网站找到售后服务流程根据程序进行地面端或者天空端的返修工作。

售后服务流程如下：

- 1 登陆思翼科技官方网站：www.siyi.biz
- 2 点击“服务政策”之后点击“返修流程”。
- 3 如果在经过技术支持未能解决产品问题之后，点击思翼返厂维修单（个人用户点击个人维修单，经销商请点击经销商维修单），在填写好表格好之后将产品进行寄回经与我公司进行维修检测。
- 4 产品维修完成后寄回。

10.2 售后保修政策

思翼科技严格遵循国家相关《三包条例》等法律的有关规定，旨在保护消费者合法权益，明确相关商品的修理、更换、退货的相关规定，针对相关产品，认真履行修理、更换和退货的责任和义务。自产品售出之日起出现问题的，凭借产品购买发票或其他购买证明即可享受以下服务：

7 天包退货

自您购买商品 7 天内，出现国家三包所规定的性能故障，经销商或厂家技术人员确认故障确实，您可以选择退货、换货或者免费保修。

符合以下条件可以申请退货：

- 客户收到货物 7 个自然日内，产品无制造缺陷，产品外包装、附件、赠品、说明书完整，并且没有任何人为损坏，未被激活使用，不影响二次销售；
- 客户收到货物 7 个自然日内，发现产品存在非人为损坏的性能故障。

以下情况我们有权拒绝客户的退货要求：

- 自收货日起超过 7 个自然日后提出退货要求的；
- 退货品不全，外包装、附件、赠品、说明书不完整、或外观人为原因导致受损；

- 退货时无法提供合法的购买凭证或单据，或对单据进行伪造、涂改；
- 发生非产品本身质量问题导致的碰撞、烧毁，以及人为的私自改装、进异物（水、油、沙等）、不正确安装、未按说明书指引使用和操作所造成的商品质量问题；
- 撕毁、涂改标签、机器序列号、防水标记、防伪标记等；
- 因不可避免因素，如火灾、水灾、雷击、交通事故等不可抗力造成损坏的产品。

15 天免费换货

自您购买商品 15 天内，出现国家三包所规定的性能故障，经销商或厂家技术人员确认故障确实，您可以选择换货或者免费保修。

如符合以下条件之一，可以要求换货：

- 客户收到货物 15 个自然日内，发现产品在运输过程中遭受损坏且能提供运输公司提供的货损凭证；
- 客户收到货物 15 个自然日内，发现产品在一个或多个重要的方面存在与原产品描述严重不符的情形；
- 客户收到货物 1 个自然日内，发现产品存在非人为损坏的性能故障。

以下情况我们有权拒绝客户的换货要求：

- 自收货日起超过 1 个自然日后提出换货要求的；
- 换货时无法提供合法的购买凭证或单据，或对单据进行伪造、涂改；
- 换货品不全、或外观人为原因导致受损；
- 经技术支持部门检测，本身不存在质量问题；
- 发生非本身质量问题导致的碰撞、烧毁，以及人为的私自改装、进异物（水、油、沙等）、不正确安装、未按说明书指引使用和操作所造成的商品质量问题；
- 撕毁、涂改标签、机器序列号、防水标记、防伪标记等；
- 因不可避免因素，如火灾、水灾、雷击、交通事故等不可抗力造成损坏的产品；
- 联系我司确认退货服务后，没有在 7 个自然日内寄出相应物件；
- 因运输导致货损提出换货但未能提供运输公司出具的货损凭证的；

- 政策所述其他情况。

一年内免费保修

自您购买商品一年内，出现国家三包所规定的性能故障，经销商或厂家技术人员确认故障确实，您可以享受免费保修。

实行免费保修服务必须符合以下条件：

- 自购买产品在规定的产品保修期限内正常使用，出现非人为的性能故障的产品；
- 无擅自拆机、无非官方说明书指引的改装或加装、其它非人为引起的故障；
- 提供有效的购买证明、单据及单号。

以下情况不属于免费产品保修服务的情形：

- 发生人为的非产品本身质量问题导致的碰撞、烧毁事故；
- 发生非官方说明书指导的私自改装、拆解、开壳等行为而造成的损坏；
- 未按说明书指导的不正确安装、使用及操作所造成的损坏；
- 在无官方说明指导的情况下，客户自行维修装配件导致的损坏；
- 因非官方说明书指导的电路改造、或电池组、充电器的匹配使用不当导致的损坏；
- 在电量不足时、或使用存在质量问题的电池导致放电不足而产生的损坏；
- 机器序列号、出厂标签及其他标示无撕毁、涂改迹象；
- 联系我司确认保修服务后，没有在 7 个自然日内寄出相应物件。

以下情况不属于免费产品保修服务的情形：

- 发生人为的非产品本身质量问题导致的碰撞、烧毁事故；
- 发生非官方说明书指导的私自改装、拆解、开壳等行为而造成的损坏；
- 未按说明书指导的不正确安装、使用及操作所造成的损坏；
- 在无官方说明指导的情况下，客户自行维修装配件导致的损坏；
- 因非官方说明书指导的电路改造、或电池组、充电器的匹配使用不当导致的损坏；

- 在零部件发生老化或损坏的情况下强制飞行造成的损坏；
- 与非我司的第三方部件同时使用时发生可靠性及兼容性问题导致的损坏；
- 在电量不足时、或使用存在质量问题的电池导致放电不足而产生的损坏；
- 机器序列号、出厂标签及其他标示无撕毁、涂改迹象；
- 联系思翼确认保修服务后，没有在 7 个自然日内寄出相应物件。