

DK32 遥控器用户手册



非常感谢您购买我司产品。DK32 是一款优秀的无线电遥控接收系统，采用先进的 SHTT 数字跳频技术，专业、智能、通用。为了共同维护飞行安全，也为了您能更好地使用本系统，请务必仔细阅读本手册。如果您在使用本系统过程中遇到任何问题，请查阅本手册相关条目或者访问思翼科技官方网站（www.siyi.biz）上与本系统相关的专题页面。您也可以直接电话咨询思翼科技售后服务热线（400 838 2918）或邮件询问技术支持邮箱（support@siyi.biz）。

目录

1 阅读提示.....	- 5 -
1.1 标识符号的含义.....	- 5 -
1.2 飞行安全.....	- 5 -
1.3 DK32 遥控器充电注意事项.....	- 7 -
1.4 关于使用 SD 存储卡的注意事项.....	- 7 -
1.5 携带、保管、废弃的注意事项.....	- 8 -
2 产品介绍.....	- 9 -
2.1 产品特性.....	- 9 -
2.2 DK32 遥控器部件介绍.....	- 12 -
2.2.1 示意图.....	- 12 -
2.2.2 开关类型.....	- 15 -
2.2.3 数字微调介绍.....	- 16 -
2.3 技术参数.....	- 17 -
2.4 LED 指示灯定义.....	- 18 -
3 使用前.....	- 19 -
3.1 正确放置遥控器天线.....	- 19 -
3.1.1 遥控器天线角度示意图.....	- 21 -
3.1.2 天空端天线角度示意图.....	- 22 -
3.2 给 DK32 遥控器充电.....	- 23 -
3.3 对频.....	- 24 -
3.4 选择遥控器油门杆类型.....	- 26 -
4 主菜单界面介绍.....	- 27 -
5 模型设置.....	- 29 -
5.1 舵量显示.....	- 31 -
5.2 模型选择.....	- 31 -
5.2.1 选择模型及步骤.....	- 31 -
5.2.2 重命名模型及步骤.....	- 32 -
5.2.3 复制模型及步骤.....	- 34 -
5.2.4 重置模型及步骤.....	- 35 -

5.3 模型类型	- 36 -
5.3.1 如何设置模型类型?	- 37 -
5.3.2 一键配置植保机参数	- 38 -
5.4 舵机行程量	- 39 -
5.5 通道映射	- 40 -
5.6 舵机反向	- 44 -
5.7 中立微调	- 46 -
5.8 微调设定	- 47 -
5.9 教练模式	- 49 -
5.10 失控保护	- 51 -
5.11 定时器	- 53 -
5.12 电压告警	- 54 -
5.13 植保语音	- 54 -
5.14 摇杆死区	- 57 -
5.15 一控多机	- 58 -
6 系统设置	- 60 -
6.1 通用设置	- 62 -
6.2 锁屏与显示	- 63 -
6.3 H/W 设置	- 64 -
6.4 端口设置	- 65 -
6.5 摇杆校准	- 67 -
6.6 拨轮校准	- 69 -
6.7 配置导出	- 71 -
6.8 通信设置	- 73 -
6.8.1 发射功率	- 73 -
6.8.2 遥控器/天空端天线	- 74 -
6.9 电调校准	- 75 -
7 天空端设置	- 76 -
7.1 通用设置	- 77 -
7.1.1 信号模式	- 77 -
7.1.2 开机对频	- 77 -

7.1.3 电压回传	- 78 -
7.1.4 遥控接力	- 78 -
7.2 电压校准	- 79 -
7.3 PWM 设置	- 80 -
8 图传/数传设置	- 81 -
8.1 基础设置	- 82 -
8.2 高级设置	- 84 -
8.3 蓝牙配置	- 85 -
8.4 链路信息	- 86 -
8.5 图传设置	- 86 -
8.6 探照灯设置	- 87 -
9 固件与语音升级	- 88 -
10 关于保修	- 91 -
10.1 返修流程	- 91 -
10.2 保修政策	- 92 -
10.2.1 7 天包退货	- 92 -
10.2.2 15 天免费换货	- 93 -
10.2.3 一年内免费保修	- 94 -

1 阅读提示

1.1 标识符号的含义

本说明书中，如出现以下符号，表示这部分内容需要特别留意：

 **危险** 若忽略此操作，会有很大概率对使用者或他人造成人身伤害

 **警告** 若忽略此操作，有可能会对使用者或他人造成人身伤害

 **注意** 若忽略此操作，有可能会对使用者或他人造成经济损失

 **禁止事项**  **必须执行**  **注释**

1.2 飞行安全

DK32 遥控接收系统为专业应用场景设计制造，需要操作人员具备一定的基本技能，请务必小心使用。任何针对本产品的不安全、不负责任的操作都有可能造成产品损坏，引起使用者或他人的经济损失甚至人身伤害。未成年人使用本产品时须有专业人士在场监督指导。未经思翼科技允许，禁止擅自拆卸或改装本产品。针对本产品的安全使用和维护方法，在本手册中均有列出。请在使用前仔细阅读本手册，严格按照其指示操作并参考注意事项，以防因不当操作造成意外。

为了共同维护飞行安全并让您更好地发挥本产品的特性，请留意以下事项：

 禁止使用 DK32 遥控器在人群密集的地方（广场、公园等），障碍物较多的地方（街道、停车场等），有强磁场或信号干扰源的地方（高压线、高铁沿线、雷达站等）或其他可能引起经济损失乃至人身伤害的区域操控飞行器。

 在飞行过程中绝对不要握住 DK32 遥控器天线或以其他形式阻挡信号传输。

 在飞行过程中，避免将天线的末端指向飞行器的方向。

 疲惫、醉酒或者生病等身体状态不佳时禁止操作飞行器。

 下雨、强风和夜间环境下禁止操作飞行器。

 飞行器在飞行中或飞行器发动机、电机仍在运转时禁止关闭遥控器电源。

 为了飞行安全，请在操作飞行器时保持飞行器在视野范围内。

 操作飞行器飞行时，请务必从遥控器参数设置页面返回至系统主页面。

 操作飞行器飞行前，请务必检查遥控器和天空端电量。

 在飞行结束后，先关闭飞行器电源，再关闭遥控器电源。

 在对遥控器进行设置、调整时，请务必关闭飞行器发动机并拔掉电机配线，以防意外启动。

 在操作飞行器进行首次飞行前，请务必在遥控器上预先设置好失控保护功能。

 操作飞行器飞行前，先开启遥控器电源并保持油门在最低位，再开启飞行器电源。

1.3 DK32 遥控器充电注意事项

DK32 遥控器内置不可拆卸的可充电的聚锂电池，兼容市场标准 5V 输出 USB 充电器（手机、相机等数码产品的通用充电器）。由于市场中充电器规格繁多，使用通用充电器对 DK32 发射机进行充电前请注意以下事项：

-  请勿使用额定电压超过 5V 的 USB 充电器。
-  对 DK32 遥控器需在关机状态下进行充电，充电电流不可超过 2A。
-  若发现充电器破损、冒烟或发热异常，请停止充电。
-  若发现遥控器有异味、冒烟或漏液等情形，请停止充电，并将遥控器寄回思翼科技进行检测鉴定。
-  当环境温度超过 60°C 时，请勿对遥控器进行充电。

危险

对 DK32 遥控器进行充电时，请远离婴儿可触碰的区域，并尽量全程保持人员看护，以防意外。

1.4 关于使用 SD 存储卡的注意事项

-  请勿拆解、扭曲、强压、丢弃、损坏 SD 存储卡。
-  若发现 SD 卡有被水、油或药液浸湿过，请勿继续使用。

注意

SD 卡也是电子产品，要注意防止静电。

请将卡槽保持清洁，防止异物进入。

在读写数据的过程中，请将 SD 卡保持插入在卡槽中；擅自取出、撞击或者震动 SD 卡，都有可能造成产品损坏或数据丢失。

请将 SD 卡远离婴儿活动区域，防止被意外吞咽。

1.5 携带、保管、废弃的注意事项

注意

闲置或储存时，请将 DK32 遥控器远离婴儿或儿童可能接触到的地方。

危险

闲置或储存时，请勿将遥控器放置在以下场所：

极热（60°C 以上）或者极冷（零下 20°C 以下）的地方；

阳光直射、多尘或湿气重的地方；

结构不稳定，容易发生震动的地方；

有蒸汽或者靠近热源的地方。

2 产品介绍

2.1 产品特性

先进的 SHTT 跳频技术

DK32 遥控接收系统应用了最新升级的双向 2.4G 扩频技术 SHTT (SIYI Hopping Telemetry Technology)，使有效操控距离达到 10 千米（在户外空旷无干扰的环境中测得），遥控器与天空端使用唯一编码配对，可显著提高抗干扰能力并防止遥控器间的互相干扰，实现多台遥控器同时稳定工作。

卓越握感,灵活操控

简洁、圆润的工业设计风格，细腻的人体工程学设计理念，遥控器背面更有贴心、舒适的磨砂硅胶，全方位贴合手掌，这一切，让你作业时得心应手。

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。

10 千米超远距离数据传输，实时数据回传

在室外空旷环境中，DK32 的数据传输距离可达 10km，可完美满足用户对超视距飞行的需求。天空端电量、飞机动力电量、通讯信号强度、GPS 等多传感器数据实时监测并回传显示。

纯中文交互环境

支持中英文切换、震动提示和语音播报

纯中文操作系统及语音播报，兼有震动提示，让你专注于飞行体验。

彩色高亮液晶触摸屏,革新的 GUI 系统

DK32 遥控器配备彩色宽视角高亮液晶屏，让户外飞行也能清晰可见；系统操作界面摒弃传统按键，采用移动终端级别的电容触摸屏；遥控器界面应用自主开发的全新 GUI 系统，内置转盘菜单辅助操作，让调参方便快捷。DK32 革命性的软硬件支持为参数显示、触控交互提供了更友好的用户体验。

中立微调创新设计

DK32 遥控器应用了颠覆传统航模遥控器的中立微调设计，在操控飞行过程中，用户可快速在中立微调与摇杆间进行切换；中立微调旋钮采用手感上佳的金属质感材料，又符合整体的工业设计风格，让飞行体验无与伦比。

满足多种复杂模型或机器人等模型要求!

- 默认可存储 64 组模型数据，必要时可无限扩展
- 强大的可编程混控功能，并支持多种自定义线性混控与曲线混控
- 可调比率，油门曲线、螺距曲线编辑，复杂操控轻松实现
- 数据拷贝功能旨在为用户分享交流遥控器设置提供便利
- 教练功能支持老带新，内置多种保护功能，教练机可一键切换控制权
- 通道映射功能允许通道之间自由切换，失控保护功能让飞行安全更有保障

内置高性能锂电池

DK32 遥控器内置高性能可充电聚锂电池，安全可靠、维护方便；支持 Micro-USB 充电，续航时间可达 12 小时以上，让户外作业更放心。

SD 卡数据存储扩展

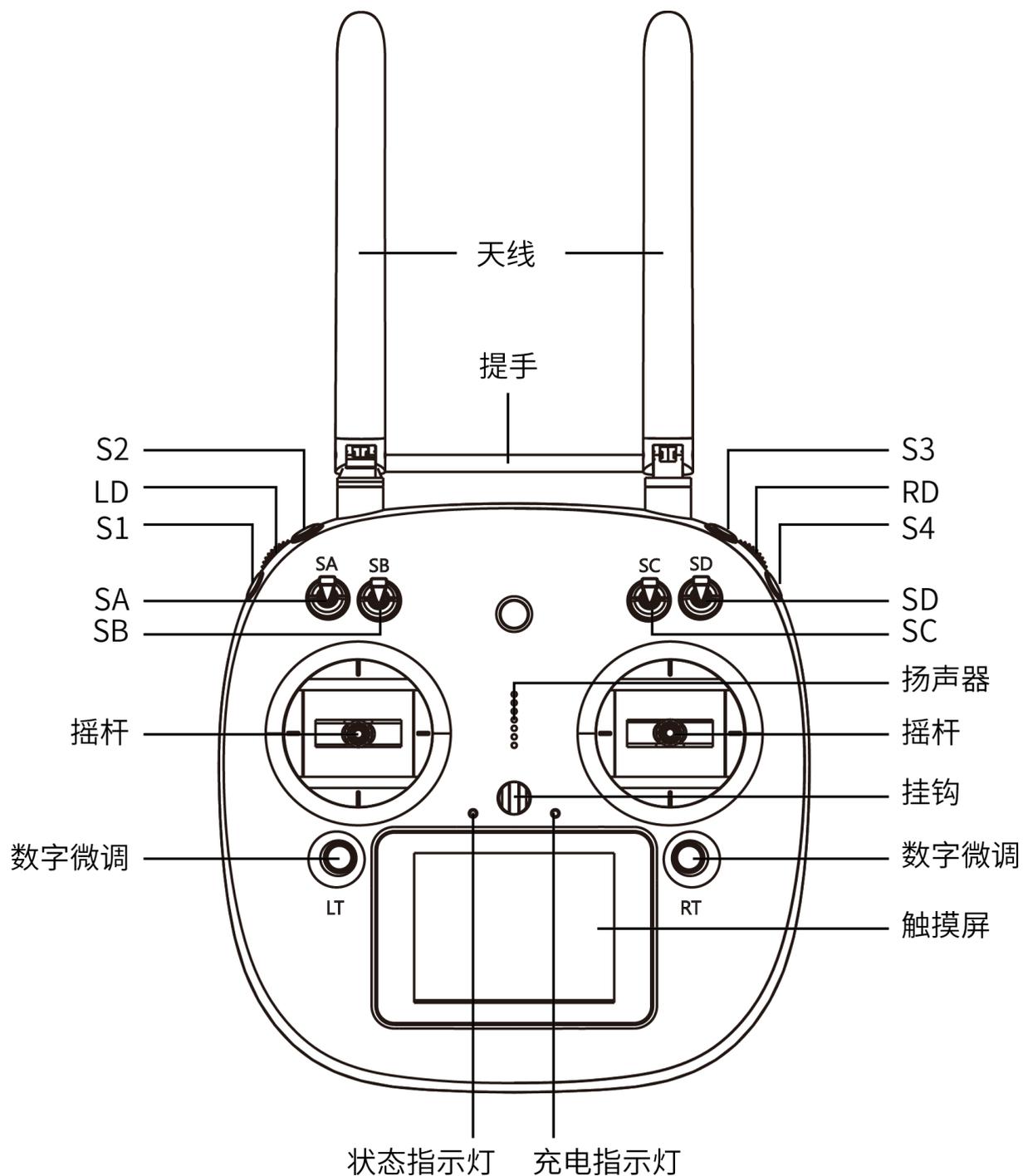
DK32 遥控器支持 SD 存储卡扩展遥控器功能。

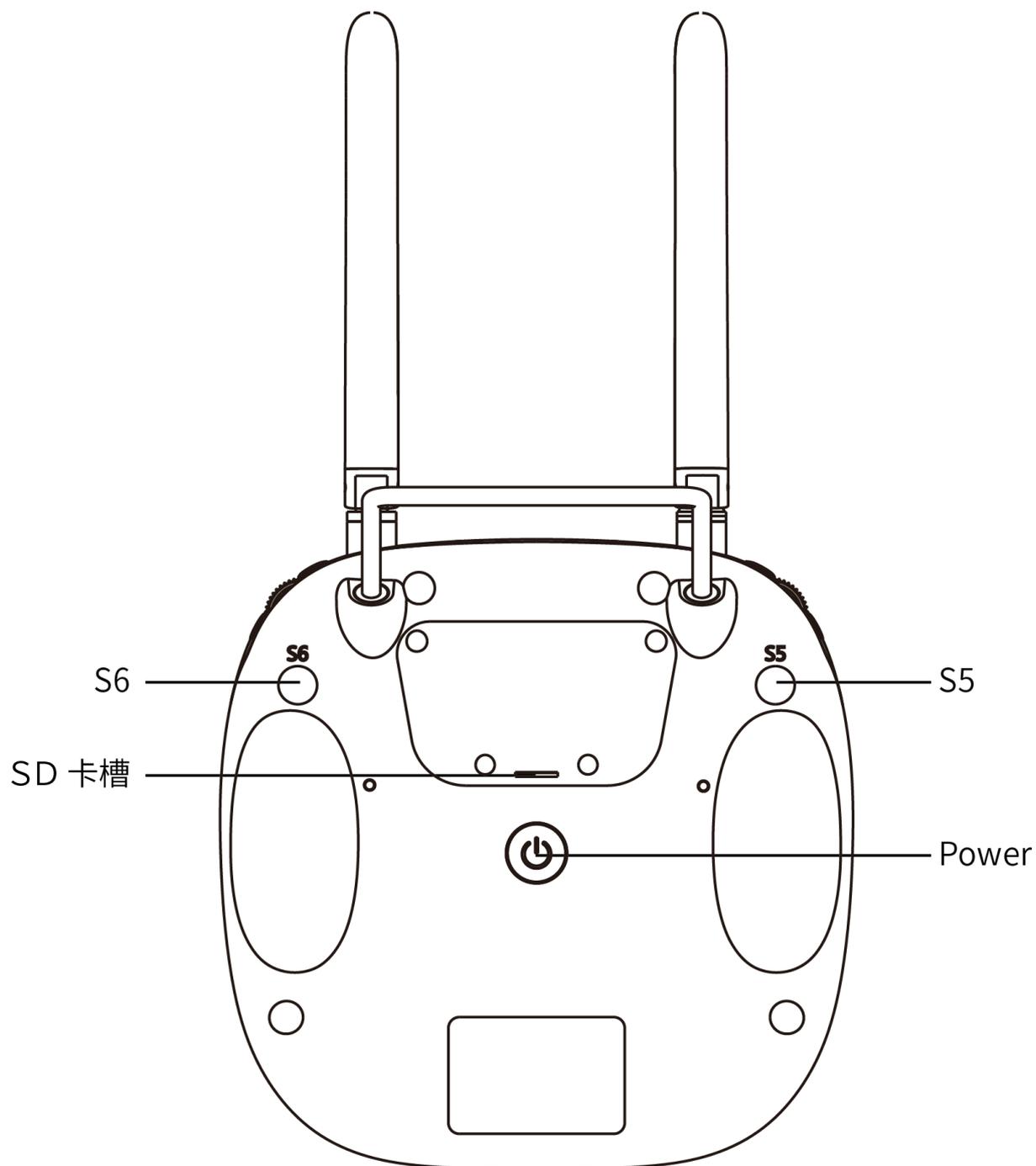
PC 调参软件、升级固件

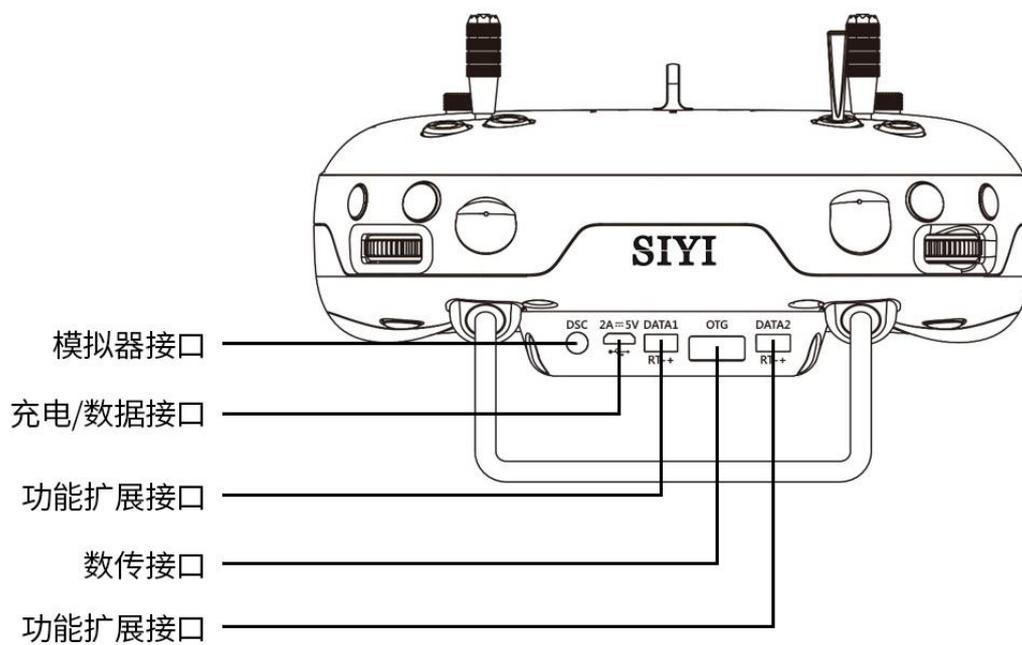
DK32 遥控器支持用 PC 端调参程序“SIYI 调参”进行调节参数与升级固件，提供不亚于机身液晶屏调参的便捷体验，并享受持续的功能升级服务。

2.2 DK32 遥控器部件介绍

2.2.1 示意图





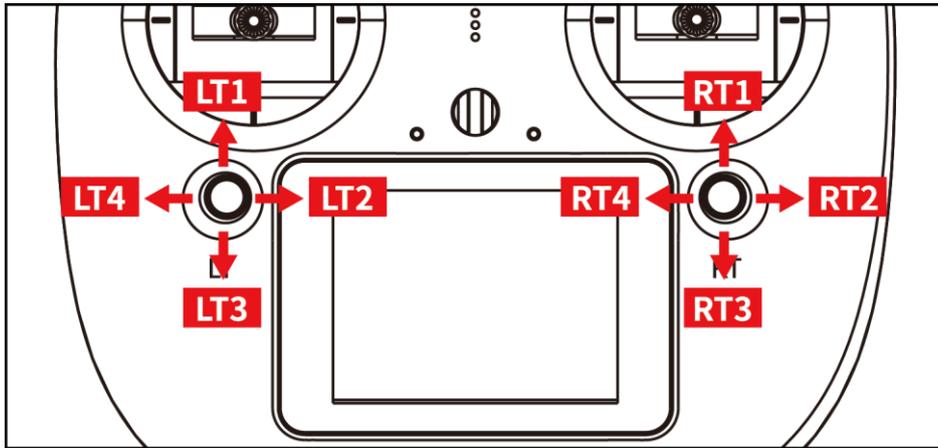


2.2.2 开关类型

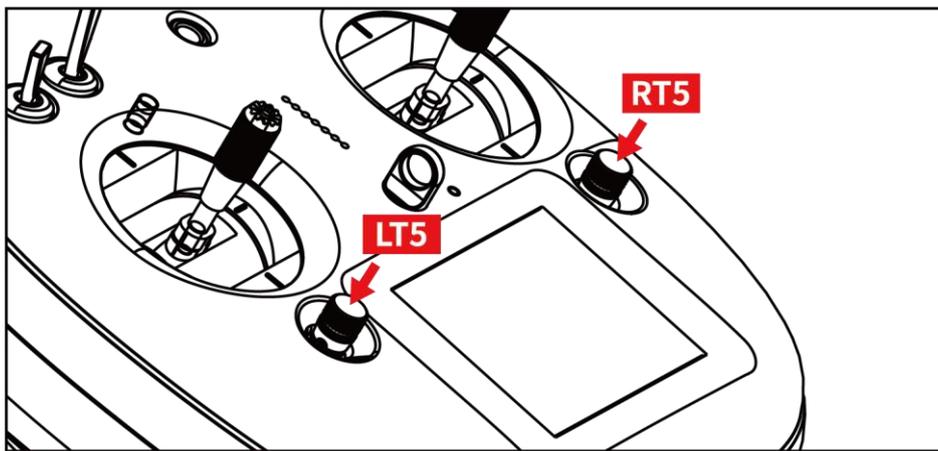
名称	类型
SA	三段开关
SB	三段开关
SC	三段开关
SD	三段开关
LD	自动回中波轮
RD	转盘滚轮
S1	自复位按键
S2	自锁定按键/二段开关
S3	自锁定按键/二段开关
S4	自复位按键
S5	自复位按键
S6	自复位按键

 **注释：** 自锁定开关可以在各自档位停留，自复位开关在按下松开后复位。

2.2.3 数字微调介绍



- DK32 遥控器拥有 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，直接对应所映射的通道。
- 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。



- 数字微调在启用发射机锁定功能后可以作为发射机解锁使用，在发射机锁定后，长按左或者右数字微调，就会解锁。

注释： 微调设置方式可参考“微调设定”菜单进行调整。

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 - 2.4830GHz
发射机功率	27dBm
接收灵敏度	-101dBm
有效通讯距离	最大 10 千米 (空旷室外、无干扰)
PC 软件	SIYI 调参
显示屏	2.8 寸高亮彩色液晶显示屏，分辨率 240X320
屏幕类型	电容触摸屏
电池类型	内置 3.7V 3000mAh 1S 聚锂电池
工作电流	270 毫安
续航时间	25 小时
充电接口	Micro-USB 接口
机身尺寸	194.5X172.5X114mm
机身重量	610g

2.4 LED 指示灯定义

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：遥控器射频状态指示灯，显示发射机的发射状态。
- 充电指示灯：显示遥控器的充电状态。

状态指示灯

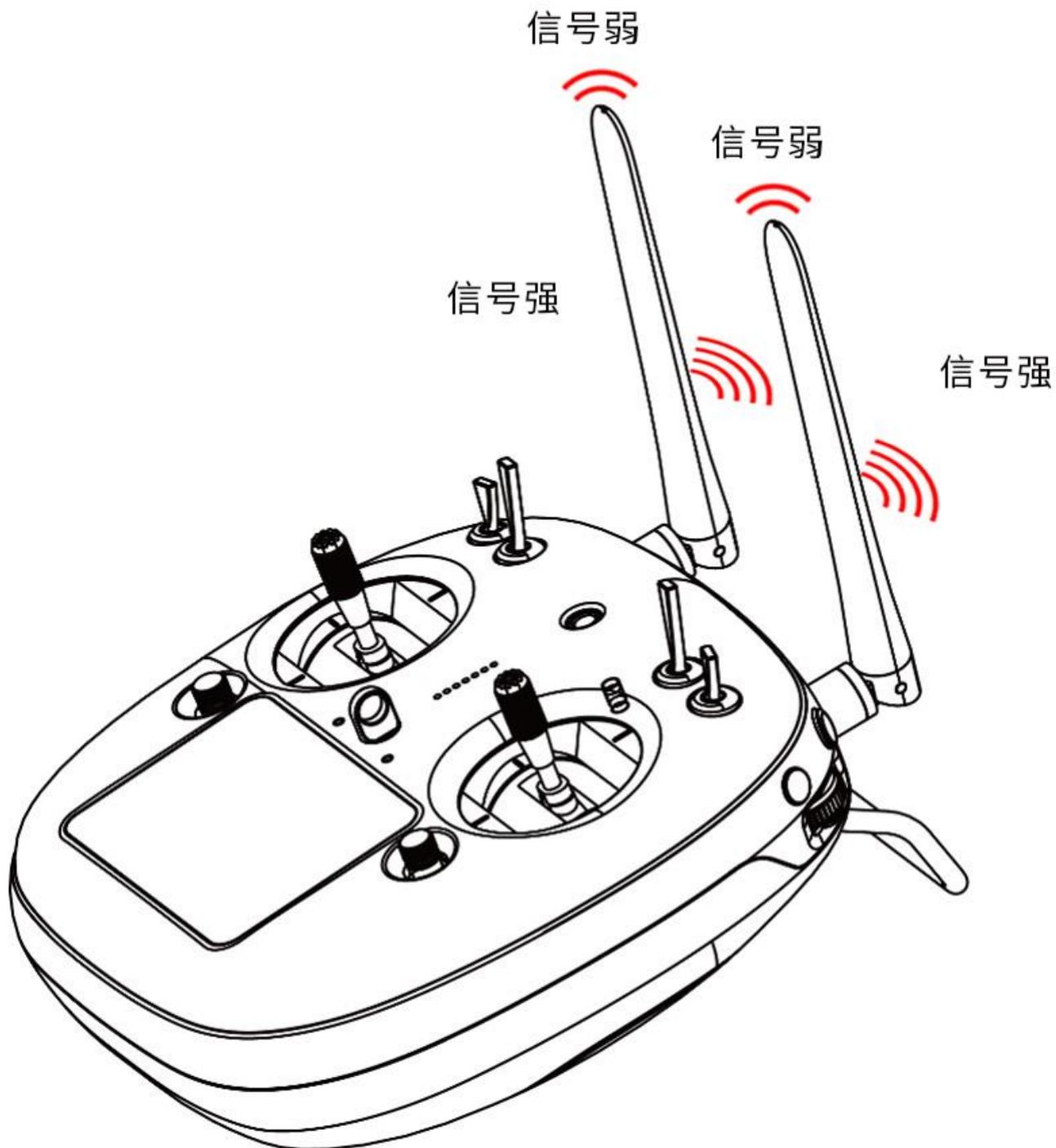
- 红色常亮：遥控器射频关闭
- 绿灯常亮：遥控器射频开启，正常工作

充电指示灯

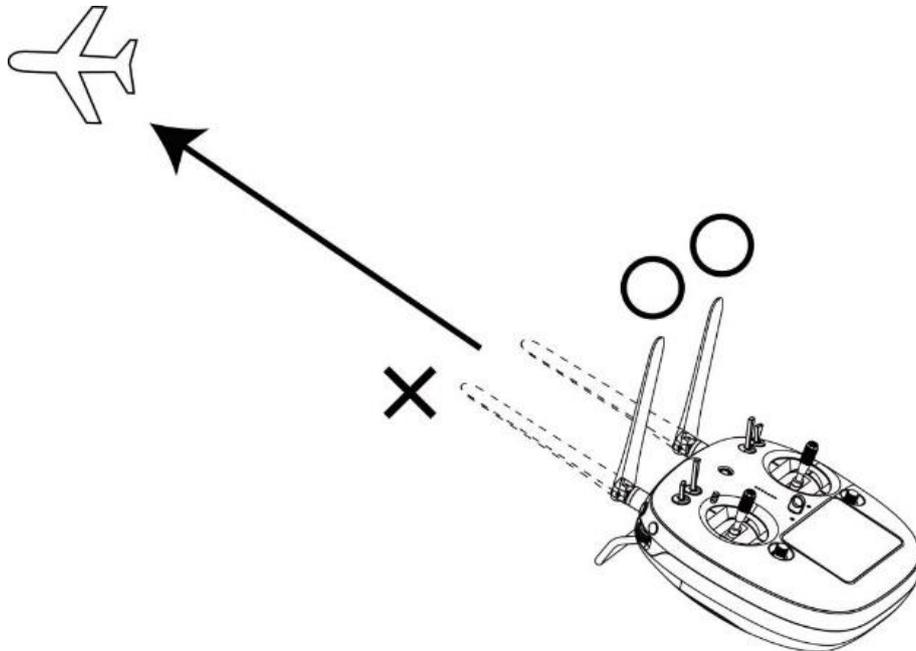
- 红色常亮：正在充电
- 绿灯常亮：充电完成

3 使用前

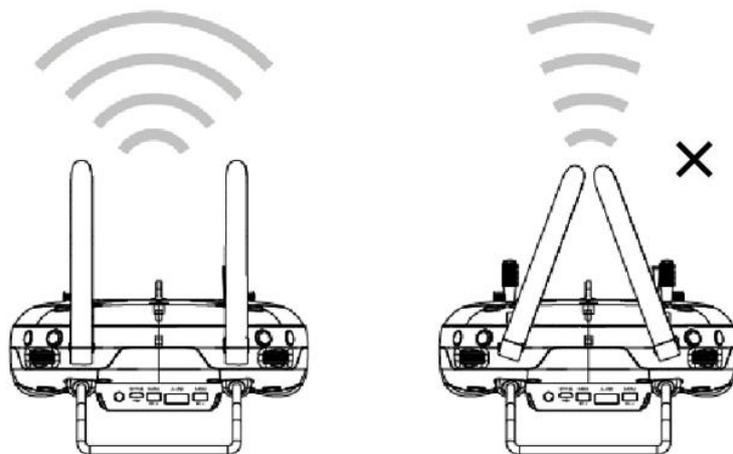
3.1 正确放置遥控器天线



注释：当遥控器天线在横向时，信号强度最大（如上图）。因此，在飞行中要避免遥控器将天线指向飞行器（如下图一）或将天线叠加在一起（如下图二）。

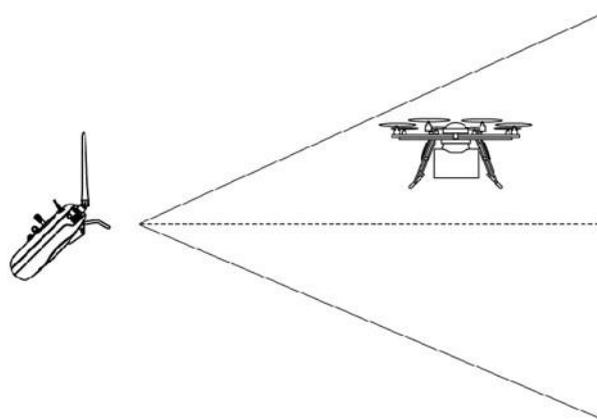


图一

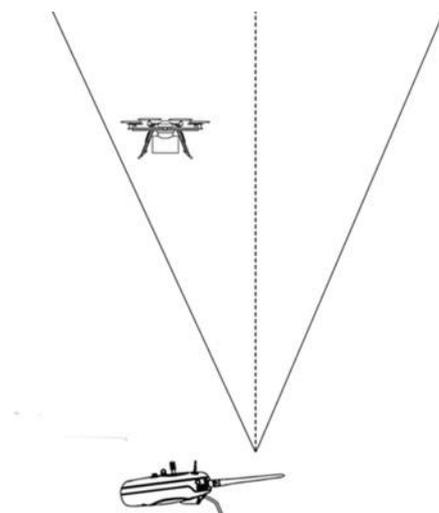


图二

3.1.1 遥控器天线角度示意图

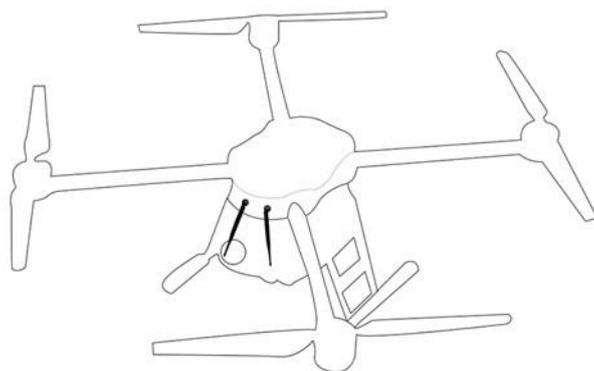


飞行器位于正前方时



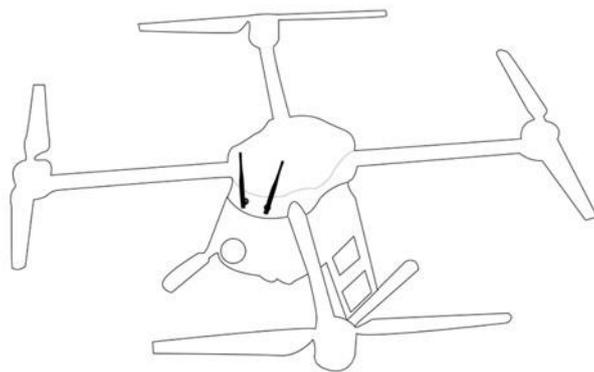
飞行器位于正上方时

3.1.2 天空端天线角度示意图



高空飞行

(当飞行高度大于 10 米时, 天线应当朝下)



低空飞行

(当飞行高度小于 10 米时, 天线应当朝上)

警告

在飞行过程中，请勿折叠天线，避免在遥控器和飞行器之间出现障碍物阻挡，否则会严重降低信号传输质量。

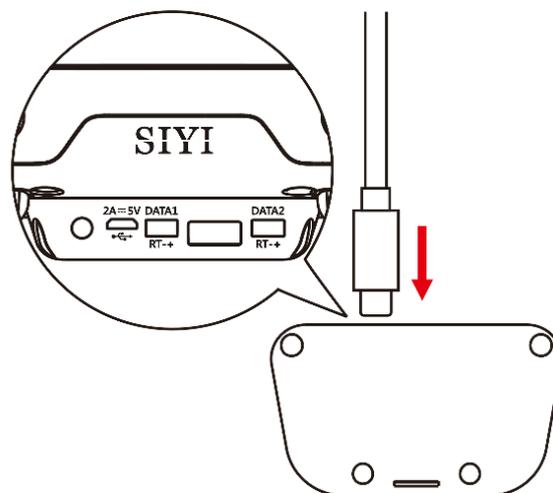
3.2 给 DK32 遥控器充电

在对遥控器进行充电之前，请仔细阅读“1 阅读提示”中与“1.3 DK32 遥控器充电注意事项”有关的内容。

遥控器充电时间受限于充电器的功率输出限制，适配器功率越大，充电时间越短。

充电步骤：

1. 选择适合 DK32 遥控器的充电器；



2. 确保遥控器处于关机状态；

3. （如上图）使用随机附带的 Micro-USB 充电线，一端连接至遥控器背部的 Micro-USB 端口，另一端连接至充电器的 USB 端口；
4. 将充电器接入适配的交流电源；
5. 充电过程，遥控器充电指示灯为红色常亮；当充电指示灯变为绿灯常亮时，充电完成。

 **注释：**要充满遥控器内置的 3000mAh 聚锂电池，使用标准 5V/2A 规格充电器需要约 2.5-3 个小时。使用不同规格的充电器，充电时间也会有所不同，实际请以充电指示灯状态为准。

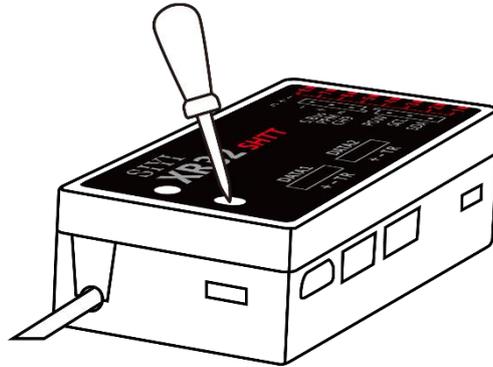
3.3 对频

每台 DK32 遥控器都拥有一个专属的 ID 码。DK32 天空端在与 DK32 遥控器进行对频前，需先读入遥控器的 ID 码（对频过程）。经过一次对频后，此遥控器的 ID 码就会被天空端记忆下来，下次使用前也就不必重新对频了（若此后遥控器又和其他天空端进行过配对，下次使用前就需要重新对频）。

对频步骤：

1. 将遥控器和天空端保持在一米左右距离，开启遥控器电源；
2. 点击“系统设置”，进入“通用设置”界面；

- 使用尖锐物体（镊子、牙签等）插入 DK32 天空端对频按钮并保持 3 秒，直至天空端状态指示灯开始红色快闪，天空端进入对频等待状态；



- 点击遥控器“通用设置”下的“开始对频”按钮，等待约 1 秒，若遥控器状态指示灯和天空端状态指示灯都变为绿色闪烁，表示成功配对。

警告

进行对频时，确保飞行器发动机电源关闭并拔掉电机配线。

配对成功后，请重启天空端电源，并尝试操作发射机以确认是否成功对频。



3.4 选择遥控器油门杆类型

DK32 遥控器油门杆分为“自回中”和“非自回中”两种版本,用户可根据自己的偏好选择遥控器油门杆类型。

非自回中油门杆: 启动遥控器时,若油门杆未在最低位,将会有语音提示,且遥控器射频不开启(状态指示灯熄灭);将油门杆移至最低位后,射频开启。

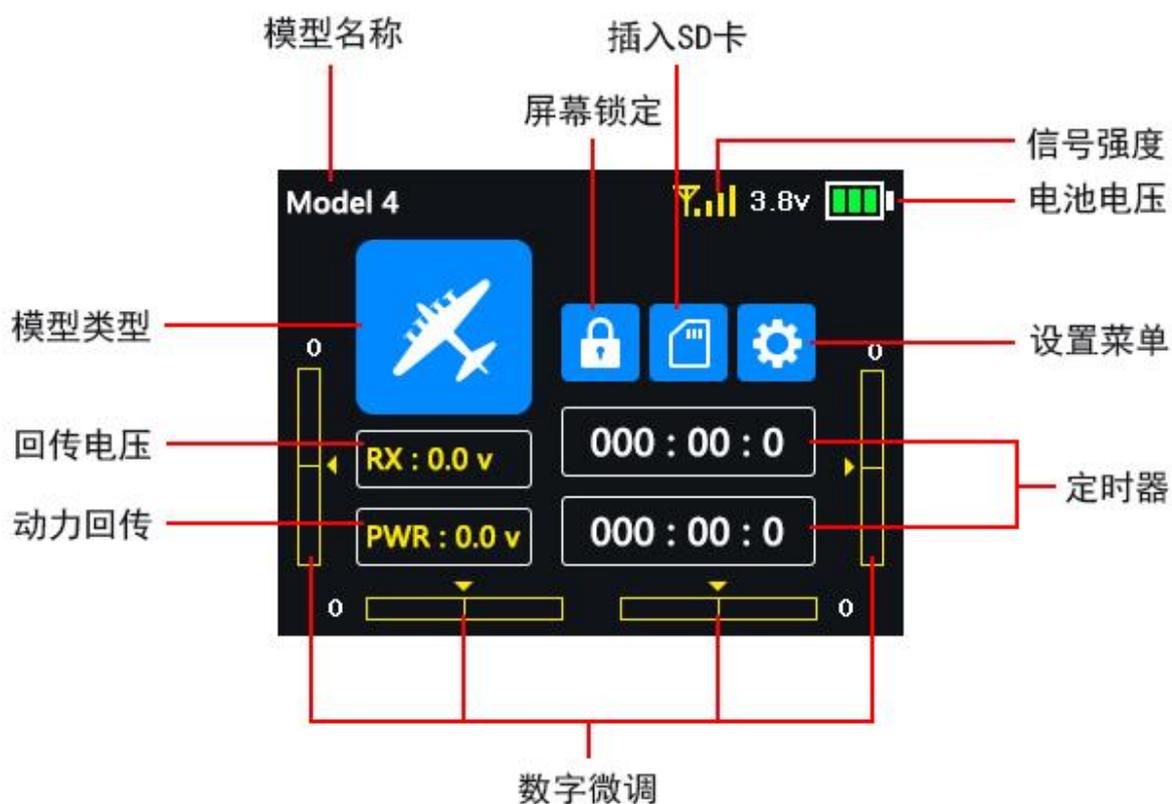
自回中油门杆: 无语音提示。

选择步骤:

进入“通用菜单”——进入“系统设置”——点击“油门”——选择“自动回中”或者“非自动回中”



4 主菜单界面介绍



模型名称：选择一个模型数据组后，该模型名称显示在此处

模型类型：显示当前所选择的模型类型

电池电量：显示当前遥控器电池剩余电量

设置菜单：点击进入遥控器设置菜单

回传电压：显示当前天空端回传电压

动力回传：显示当前飞行器动力电池回传电压，即飞行器实时剩余电量

数字微调：数字微调显示

屏幕锁定：遥控器主菜单界面锁定，触屏功能关闭（未锁定时不显示）

插入 SD 卡：已安装 SD 卡（未安装时不显示）

计时器：最多同时显示两组计时器用以辅助飞行

信号强度：实时显示遥控器的传输信号强度

5 模型设置



DK32 遥控器模型设置菜单下包含一系列遥控器功能菜单，用户通过各个功能菜单对所选模型类型进行基础设置和高级设置。



通用功能

舵量显示： 实时显示遥控各个通道输出值

模型选择： 选择/保存一组模型数据

模型类型： 针对所用飞行器选择对应的模型类型

舵机行程量：设置各个通道输出量和两端终点的最大行程限制。

通道映射：设置/更改遥控器各个通道的功能

舵机反向：改变遥控器通道的输出方向

中立微调：对飞行器的飞行姿态进行细微调整

微调设定：调整数字微调步阶值

教练模式：老手对新手教学功能

失控保护：设置失控保护参数

计时器：开启/关闭计时器

电压告警：飞行器低电量报警

植保机特殊功能

植保语音：植保无人机作业专属语音播报

摇杆死区：通过设置摇杆死区以过滤打杆时可能出现的带杆误操作

一控多机：通过一台遥控器同时控制至多三台飞行器飞行

5.1 舵量显示



通过舵量显示功能下的通道监视器，在对遥控器进行过一系列通道设置后，用户可以实时查看所有 16 通道输出值的变化。

5.2 模型选择



通过模型选择功能，用户可重新选择、命名、复制以及重置模型数据。

5.2.1 选择模型及步骤

DK32 遥控器模型列表里最大可存储 64 组模型数据以供选择。

设置方式:

1. 在“模型选择”菜单下的模型数据列表中，选中所需要的模型数据组；



2. 点击“选择”，屏幕界面弹出“确定选中当前模型？”对话框；
3. 点击“确定”以完成模型选择。

5.2.2 重命名模型及步骤

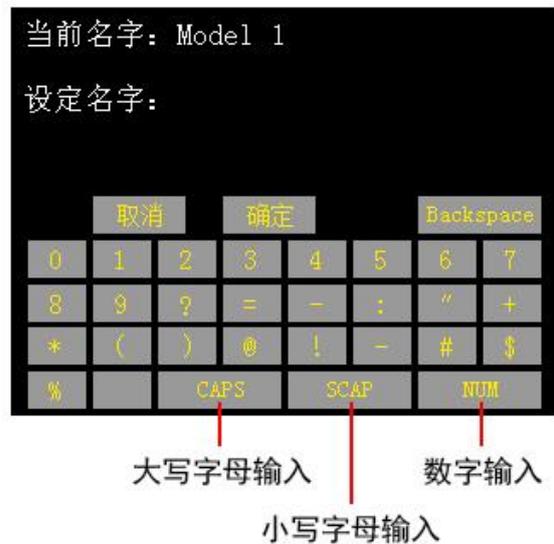
用户可对模型列表里存储的模型名称进行变更，以便于区分不同的模型数据。当前使用中的模型数据名称也显示在遥控器主菜单。

设置方式:

1. 点击所需要的模型数据组，然后点击“重命名”，屏幕界面弹出“确定更改模型名称？”；点击“确定”，屏幕切换到虚拟键盘界面；



2. 使用虚拟键盘输入新的模型数据组名称，输入完成后点击“确定”即可完成当前模型数据组的重命名。



虚拟键盘功能介绍

CAPS : 将键盘切换为大写字母输入

SCAP : 将键盘切换为小写字母输入

NUM : 将键盘切换为数字、标点和特殊符号输入

Backspace: 删除已输入的内容

取消 : 取消输入, 系统不会保存已更改的内容

5.2.3 复制模型及步骤

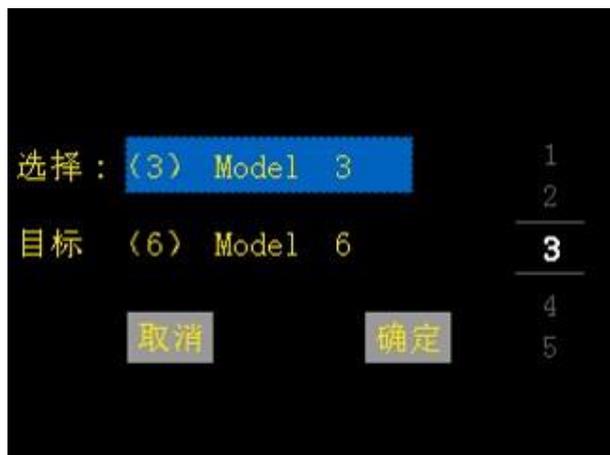
复制模型功能支持在模型列表里复制模型数据以供备份, 方便用户在设置新模型时, 仅需通过备份修改所需的数据, 不用重新输入所有的数据。

设置方式:

1. 点击所需要的模型数据组, 然后点击“复制”, 屏幕切换为“复制模型”菜单;



2. 通过数字滚轮选择一个目标模型；点击“确定”，完成当前模型数据组的复制。



5.2.4 重置模型及步骤

重置模型功能支持在模型列表里重置原有的模型数据组，重置后，该数据组将会恢复初始参数。

设置方式:

1. 点击所需要的模型数据组，然后点击“重置”，屏幕弹出“确定重置当前模型？”对话框；



2. 点击“确定”，完成当前模型数据组的重置。

5.3 模型类型



DK32 遥控器内置多种模型类型，固定翼/滑翔机、多旋翼（穿越机、植保机）和多模型（直升机）等类型。在遥控器中我们已为每种机型预设好必要的设置。

正式使用之前，用户需要选择正确的模型类型并根据需求设置高级功能。

注意

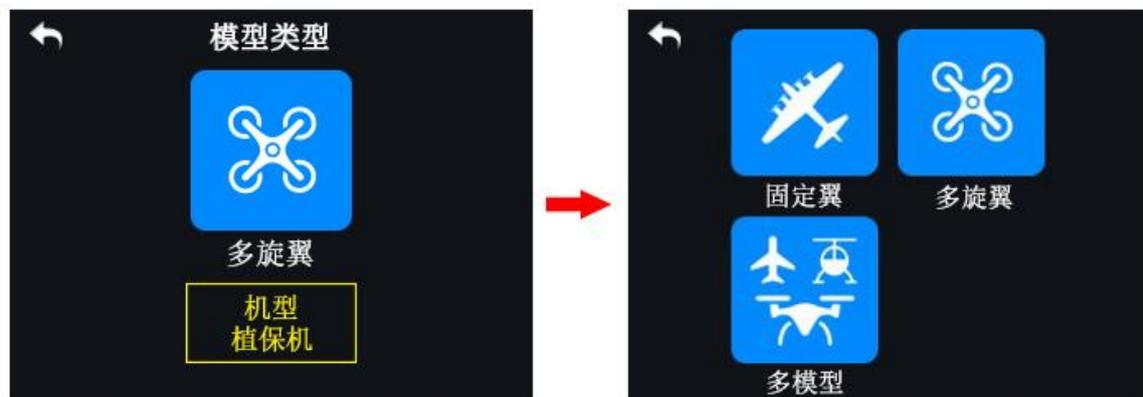
选择模型类型时，当前模型数据组的所有数据将会被自动重置。

重新选择模型类型前，请使用模型选择功能保存模型数据。

5.3.1 如何设置模型类型？

设置方式：

1. 在遥控器设置菜单下，点击“模型设置”，然后点击“模型类型”；
2. 模型类型菜单会显示当前使用中的模型类型；并点击当前的模型类型图标，屏幕界面切换到模型类型选择菜单；



3. 选择所需要的模型类型；点击“应用”以完成模型类型选择。



5.3.2 一键配置植保机参数



DK32 遥控器支持一键配置植保机参数。用户可根据自己所购买的飞控和电调选择对应的飞控类型和电调类型。选择飞控类型后，所选飞控对应的开关、按键、摇杆功能，植保语音播报功能及数传功能也会一并自动设置完成，实现到手即飞！

注意

设置过程中，遥控器与天空端要处于通信状态；

设置完成后，遥控器需要重新校准摇杆方可解锁起飞。

设置方式

1. 在模型设置菜单下选择模型类型；
2. 模型类型选择“多旋翼”，机型选择“植保机”；根据您所购买的的飞控和电调选择对应的飞控、电调类型；然后点击“应用”以完成设置；

（注：设置前请确保遥控器和天空端属于通信状态）。

3. 在飞控调参 APP 中校准遥控器摇杆，并完成相应的保护设置，即可解锁起飞。

（更多详情请参考介绍视频：<http://siyi.biz/cn/dk32/video/>）。

5.4 舵机行程量



用户可通过此功能设置各个通道行程量和两端终点的最大行程限制。

设置方式

1. 在模型设置菜单下，点击“舵机行程量”，屏幕切换为“舵机行程量”菜单；
舵机行程量菜单下，“-E.P.A+”表示最大行程量，“-限制/限制+”表示端点的最大限制量；

2. 点击所需通道下相应的数值，然后滚动右侧的虚拟滚轮以选择所需要的行程值和限制值；调节范围为-150 到 150；
3. 设定限制值后，即使在混控功能下，通道行程值也不会超过限制值，从而保护舵机和其他外设设备。

 注释：在舵机行程量菜单下，点击右上角的回旋按钮可以重置所有通道数值。

5.5 通道映射

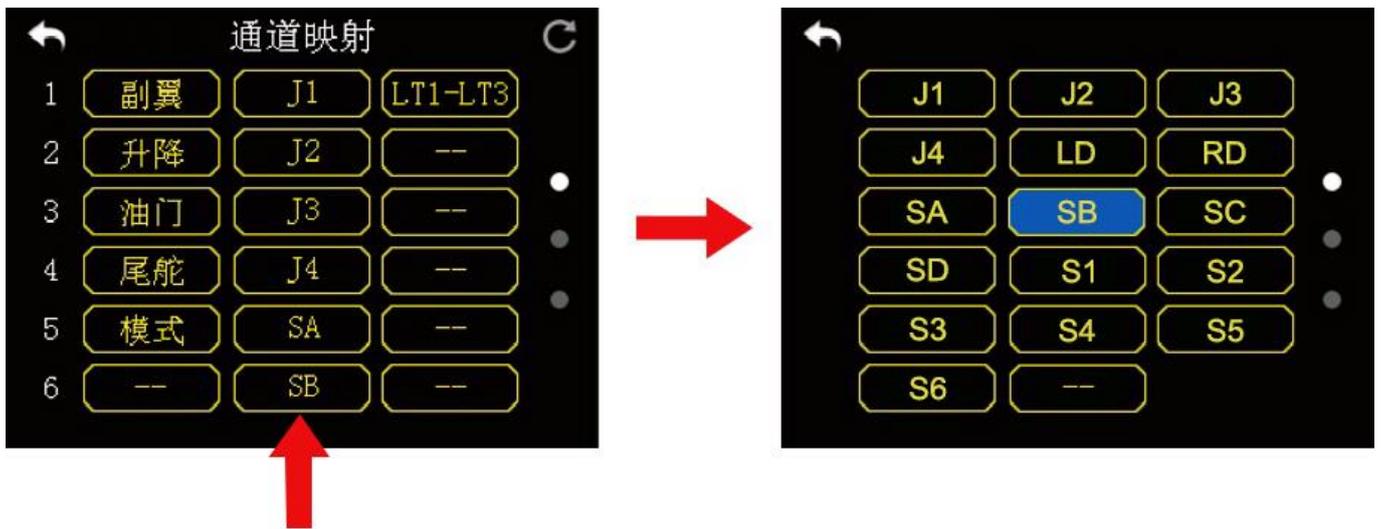


DK32 遥控器所有 16 通道可任意映射遥控器上的摇杆、开关、按键、拨轮等。

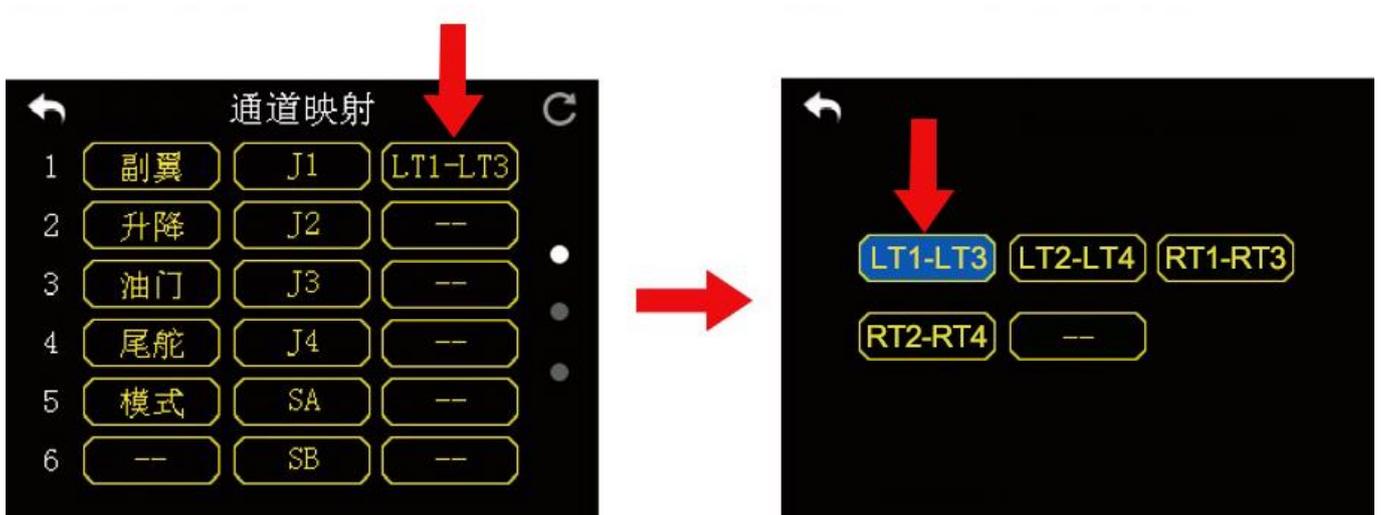
设置方式

1. 在模型设置菜单下，点击“通道映射”，屏幕切换通道映射菜单；

- DK32 遥控器中，1-4 通道默认为副翼、升降、油门和尾舵；
- 以 1 通道（副翼通道）为例，点击“J1”，屏幕菜单切换为遥控器通道列表；



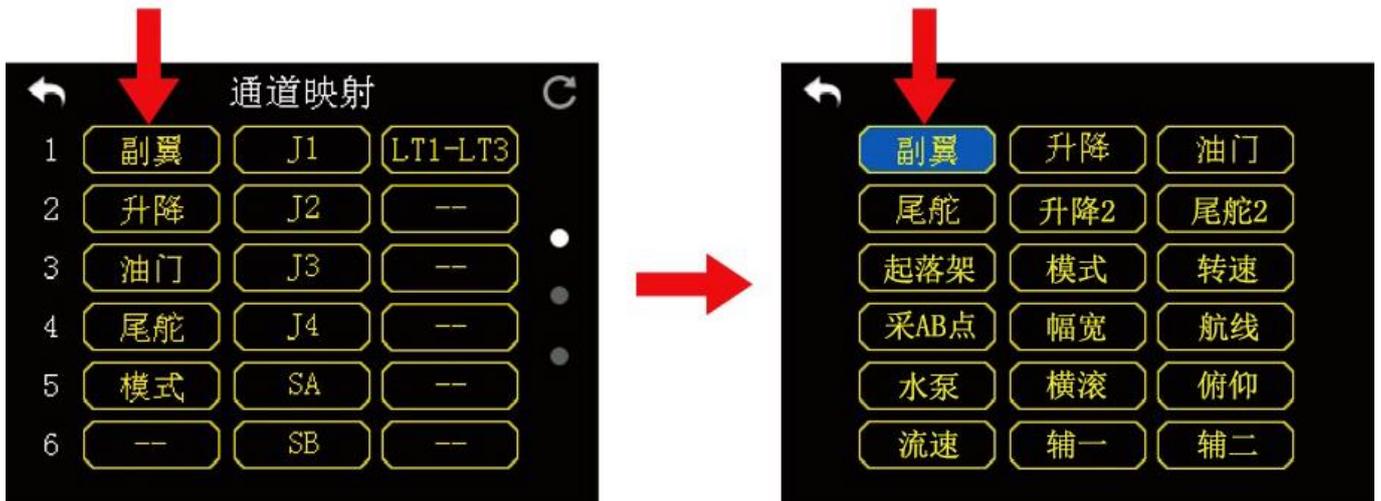
- 从列表中选择所要映射的摇杆、开关、按键或滚轮；



- 点击“返回”以完成该通道映射。

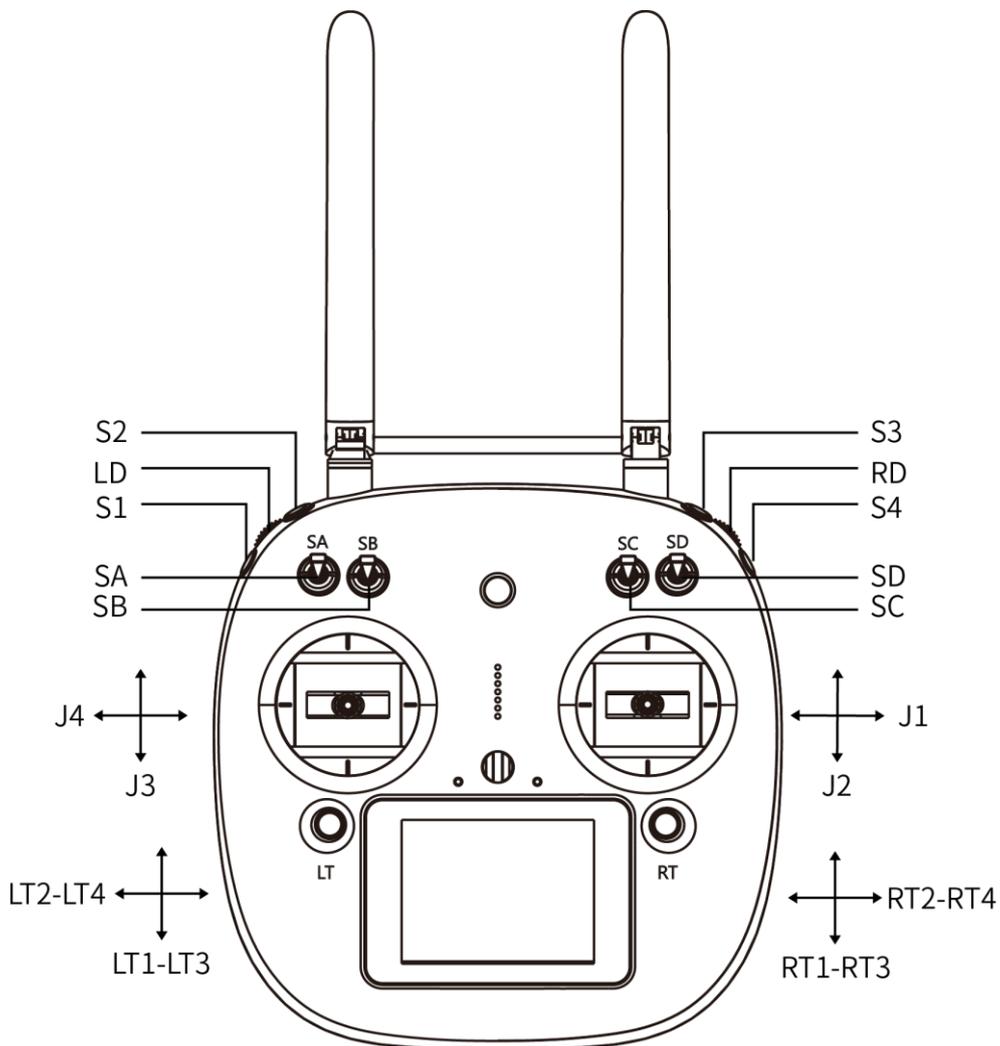
 注释:

在通道映射菜单下，若想要更改某个通道对应的功能，点击该功能名称，屏幕切换为遥控器功能列表，从列表中选择所需的功能即可；

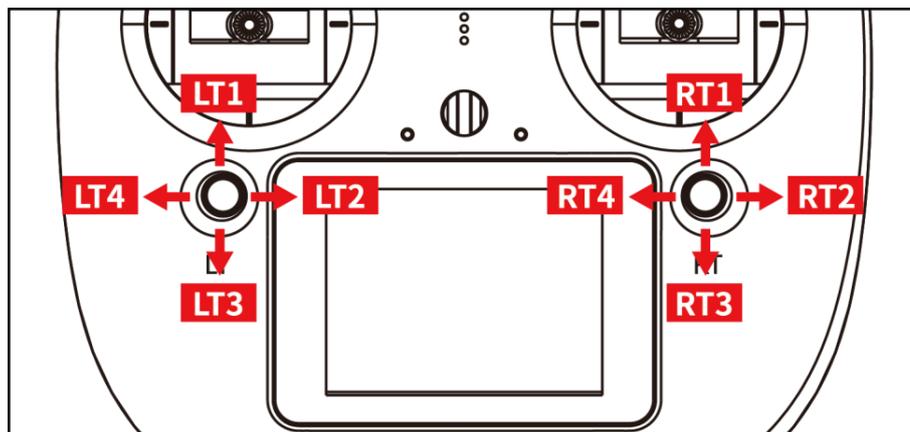


若想要重置所有的通道映射，点击右上角的回转按钮进行所有的通道数据重置。

DK32 遥控器通道映射对照示意图



数字微调映射



完成通道映射后，用户也可以根据自己的使用习惯设置数字微调映射。

数字微调通道定义左微调上下为 LT1—LT3，左右为 LT2—LT4；右微调上下为 RT1—RT3，左右为 RT2—RT4。

设置方式

通道映射设置完成后，点击所需通道后的空白选项卡，选择所需的微调方向，以完成微调映射。

 注释：微调映射也在多个通道下重复使用；重置通道映射数据之后，微调映射也一并重置，请提前做好备份。

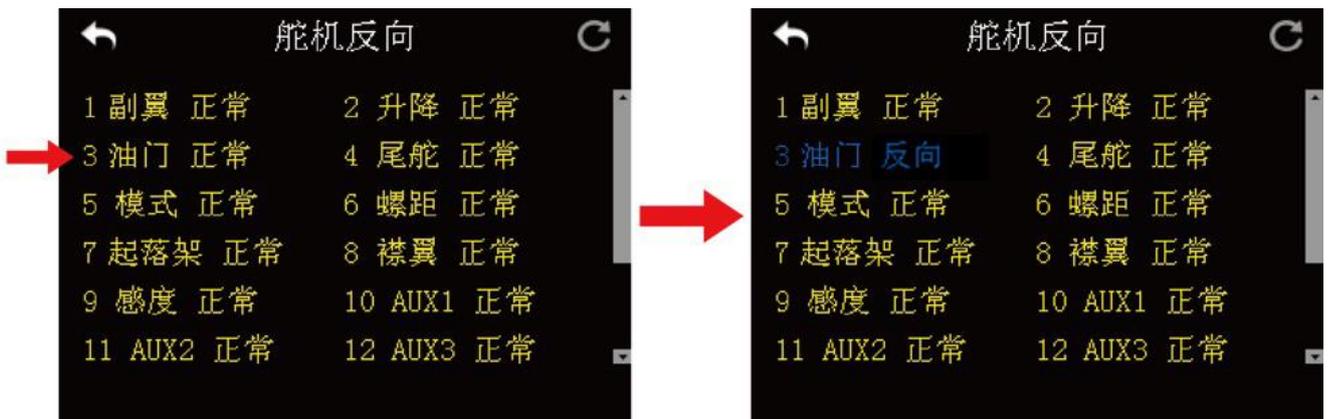
5.6 舵机反向



用户可通过舵机反向功能调整舵机的转动方向。

设置方式

1. 在 DK32 遥控器连接到一个新的模型后，首先确认舵机是否正确映射所对应的通道；
2. 然后尝试操作各个摇杆、开关、按键和拨轮，确认各通道方向是正向或反向；
3. 在模型设置菜单下，点击“舵机反向”，进入舵机反向菜单；
4. 在舵机反向菜单下，点击所选通道，将“正常”切换为“反向”，表示所设置的通道已经是反向。



注释：在舵机反向菜单下，点击屏幕右上角的“重置”按钮以重置所有选择。

5.7 中立微调



用户可通过中立微调功能设置舵机的中立位置，也可以对飞行器的飞行姿态进行微调。

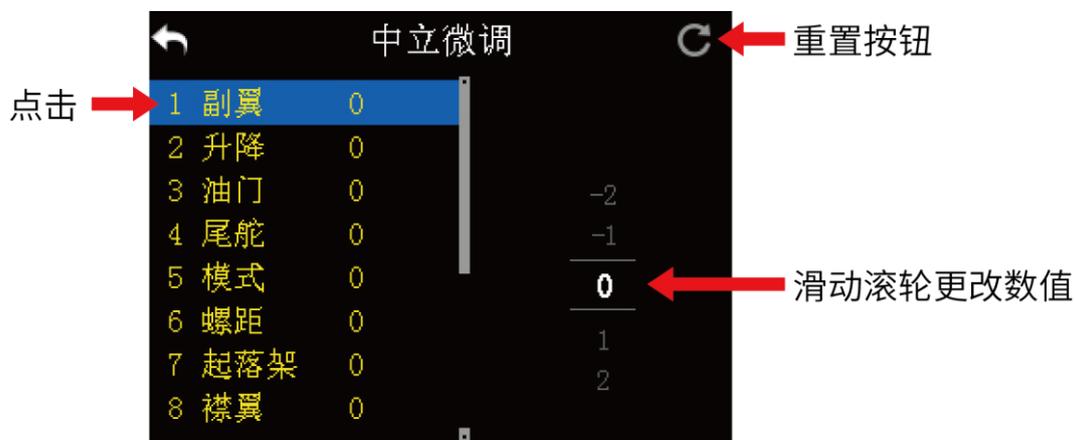
注意

在使用植保机时，请不要开启此功能

设置方式

1. 开始中立微调设置前，请先将数字微调通道保持在中立位置；
2. 在模型设置菜单下，点击“中立微调”，进入中立微调菜单；
3. 选中所需要调整的通道；通过虚拟滚轮选择目标中立值；

4. 如需设置其他通道，请重复步骤 2。



注释：在中立微调菜单下，点击屏幕右上角的“重置”按钮以重置所有的微调数据。

5.8 微调设定



用户可通过微调设定功能调整数字微调步阶值的大小。

微调设定值与微调步阶值的映射关系：

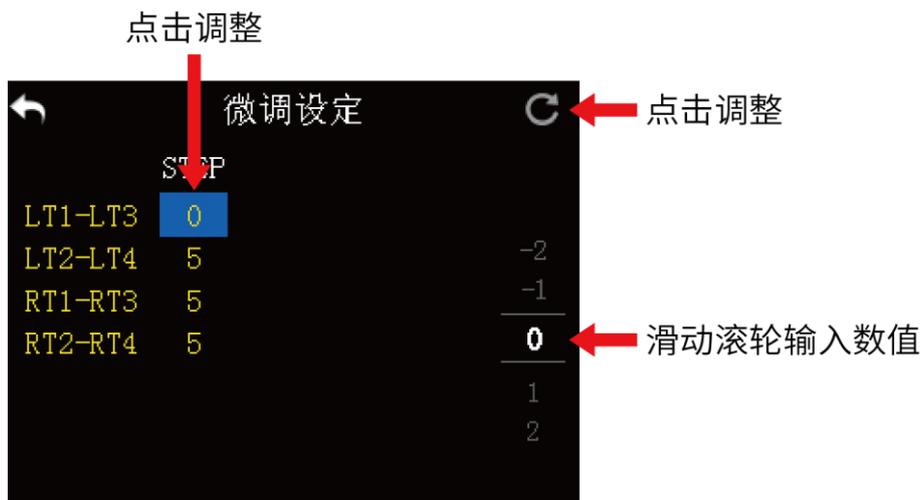
5 微调设定值= 1 微调步阶量

即微调设定值每变化 5，数字微调值变化 1.

DK32 遥控器系统默认微调设定值为 5，最小值为 0，最大值为 100；对应数字微调步阶值为最小为 0，最大为 20.

设定步骤：

1. 在模型设置菜单下，点击“微调设定”，进入微调设定菜单；
2. 微调设定可以更改所有 4 个数字微调通道；选中所需更改的微调通道后的 Step 值；
3. 通过虚拟滚轮，选择微调设定的目标值（更改范围：0-100）；



4. 点击“返回”以完成微调设定。

 注释：在微调设定菜单下，点击屏幕右上角的“重置”按钮以重置所有的设定数据。

5.9 教练模式



DK32 遥控器具有可编程教练功能以供老手对新手教学。两个遥控器之间可通过教练线连接。用户可自行选择执行教练的通道。

教练模式下，遥控器支持物理开关控制，可以实现一键切换教练机和学生机。

使用步骤：

1. 使用教练数据线，将教练机的 Data1 接口与学生机的 Data1 口连接；
2. 在模型设置菜单下，点击“教练模式”，进入教练模式菜单；
3. 教练模式菜单下列出 16 个通道，右上为教练模式功能开关，选择“开启/关闭”以开启或者关闭该功能；



4. 已开启教练功能的遥控器为主机，未开启的为从机；主机的通道模式默认为“教练”；
5. 在通道列表内的任意一条通道都有两种模式：教练和学生；当主机将所控制通道的权限改为“学生”时，从机得到控制权限，否则从机没有控制权限；
6. 在教练模式菜单下，右中的“选择开关”可用来定义一个物理开关控制教练模式功能；点击“NULL”，屏幕菜单弹出“选择按键状态”，此时拨动所需要的开关或按键，屏幕菜单切换为开关状态菜单；点击各个图标以定义开关状态；



7. 定义完成后，物理开关即可代替触屏开启或关闭教练功能，实现一键切换。

5.10 失控保护

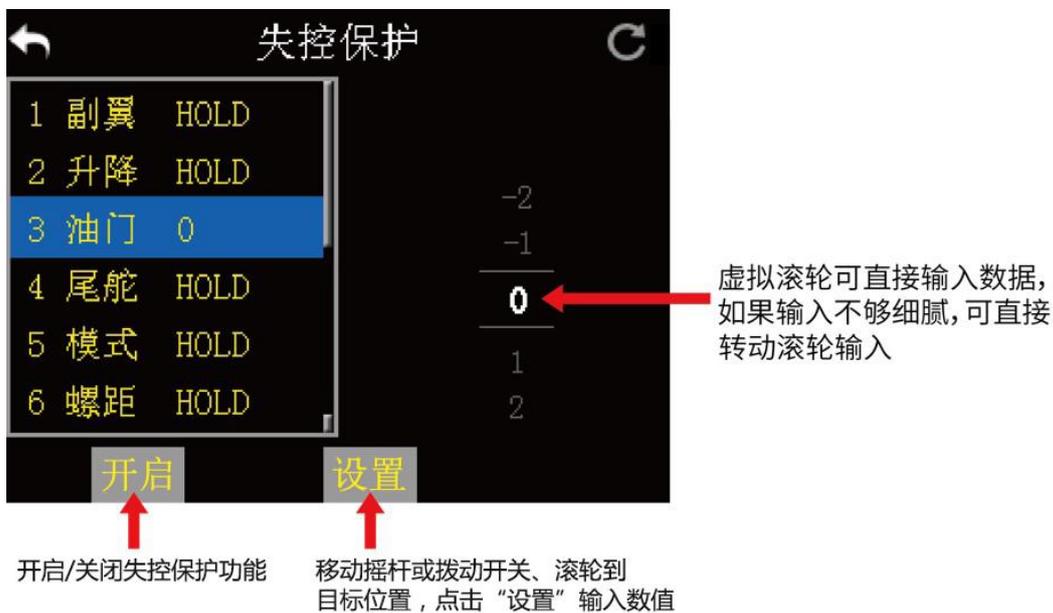


DK32 遥控器在进行对频操作前，天空端需要预先编入失控保护程序以开启失控保护功能，这样若遥控器和天空端之间失去连接，天空端立即运行预先设置的失控保护参数。

设定方式：

1. 确认遥控器已和天空端成功对频；
2. 在系统主菜单界面，点击“失控保护”，进入失控保护菜单；
3. 失控保护菜单下，该功能默认为关闭状态，即“HOLD”；此状态下，若遥控器与天空端失联，天空端默认输出断开连接前最后输入的命令；

4. 点击屏幕左下角的“关闭”按钮以切换为“开启”，此时失控保护功能启动；
5. 启动后，点击所需设置通道，该通道状态由“HOLD”变为“0”；使用虚拟滚轮输入所需要的预设指令；
6. 预设指令也可通过移动该通道对应的摇杆、开关、按键或滚轮来输入，当通道值移动到目标位置后，点击“SET”以确定数值；



7. 若使用物理方式输入的数值不能满足标准，用户仍可使用虚拟转盘调整数值。

警告

为了飞行安全，请一定要为遥控器设置并开启失控保护功能。

5.11 定时器



DK32 遥控器中预设两组计时器，用户可根据需要同时使用两组计时器。

选择计时模式：

上：从 0 开始计时到特定时间停止并报警。

下：从特定时间开始倒计时到 0 并报警。

选择计时开关：

启动：选择启动开关

停止：选择停止开关

复位：选择复位开关



5.12 电压告警



借助于 DK32 遥控器的电压回传功能，用户可设置电压告警功能。当飞行器动力电压低于安全水平时，遥控器发出语音和震动提示。

设置步骤

1. 在模型设置菜单下，点击“电压告警”，进入电压告警菜单；
2. 选中动力电压，点击“+/-”以调节电压数值；
3. 点击“返回”，完成设置。

5.13 植保语音



DK32 遥控器内置了植保无人机专属的语音播报功能。

遥控器最多可以有六个开关，共计十六个档位支持定义植保语音功能。分别为三档开关 SA/SB/SC/SD，和二档开关 S2/S3。

设置步骤

1. 在模型设置菜单下，点击“植保语音”，进入植保语音菜单；



2. 在植保语音菜单下，点击“开启/关闭”以激活/停止该功能；
3. 选中所需要定义的开关档位，点击该选项，屏幕切换为植保语音菜单；选择所需要的语音，完成定义；
4. 若需要设置其他档位，重复步骤 3。

植保语音菜单介绍



姿态：姿态模式

增稳：增稳模式

定高：定高模式

GPS：GPS 模式

作业：AB 点作业模式

自主：自主作业模式

A 点：记录 A 点

B 点：记录 B 点

执行：执行 AB 点模式（拓攻飞控专属）

清除：清除 AB 点

开启：喷洒开启

关闭：喷洒关闭

返航：飞行器返航

断点：返回断药点

悬飞：悬飞模式

雷达开：雷达开启

雷达关：雷达关闭

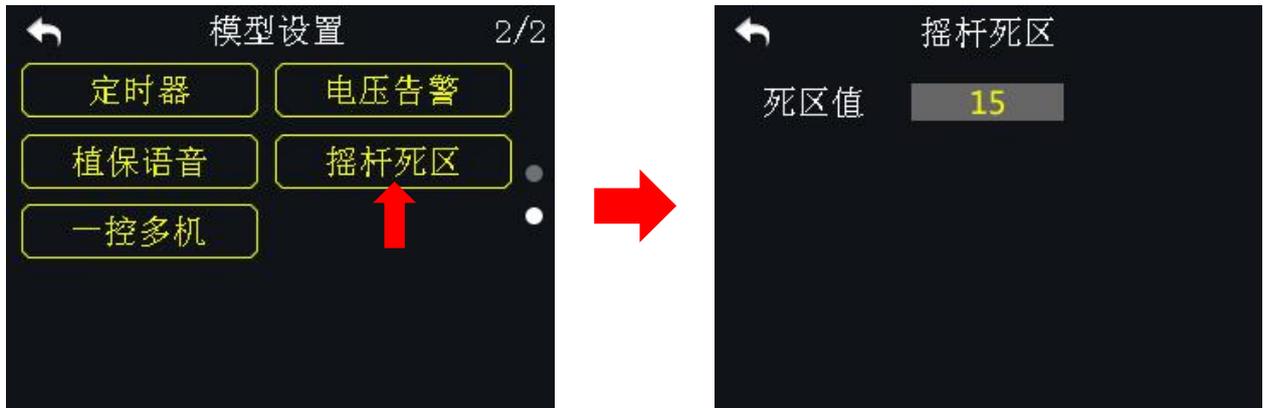
联动：联动模式

手动：手动模式

航灯开：航灯开启

航灯关：航灯关闭

5.14 摇杆死区



用户可通过摇杆死区功能设置死区值，以过滤操作摇杆时因误碰摇杆而出现的带杆现象。

设置死区值后，当操作摇杆在死区值范围内移动时，通道输出量无变化；超出死区值范围后，通道输出量恢复正常。

设置步骤

1. 在模型设置菜单下，点击“摇杆死区”，进入摇杆死去菜单；
2. 选中死区值，点击“+/-”以调节数值；
3. 点击“返回”。完成设置。

5.15 一控多机



DK32 支持用户通过一台遥控器同时控制至多三台飞行器飞行。

多机切换开关

此功能用于切换已对频的一号、二号、三号飞行器。

当用户未开启“同时遥控”功能时，遥控器默认只控制一架飞行器。此时，未控制飞行器的遥控通道行程量如下：1-4 通道行程量保持回中值 1500，其他通道则保持切换前的行程量。数传链路则是对应当前控制的飞行器。

同时遥控

当用户开启“同时遥控”功能时，遥控器最多对同时对三架飞行器输出相同的遥控行程量。此时，各个飞行器飞行动作一致，但数传链路只能对应一架飞行器，该飞行器即是在切换“同时遥控”前遥控器所控制的飞行器。

警告

为了飞行安全，在开启“同时遥控”功能时，多架飞行器要保持安全距离。

设置步骤

1. 在模型设置菜单下，点击“一控多机”，进入一控多机菜单；
2. 选中“多机切换开关”功能，定义遥控器上任意一个三段开关用于切换 1、2、3 号飞行器控制权；
3. 选中“同时遥控”功能，定义遥控器上任意一个两段开关(建议使用 S3 或 S4)，用于切换同时遥控状态；
4. 长按一号飞行器天空端对频按钮，待红灯快闪时，在遥控器“一控多机”菜单下，选中一号飞机“未对频”按钮，待天空端切换为绿灯时，表示对频完成；
5. 参照步骤 4 依次为二号、三号飞行器对频。

6 系统设置



系统设置菜单功能介绍



通用设置：设置遥控器的基础功能

锁屏与显示：开启/关闭遥控器触屏显示，调节背光亮度

H/W 设置：通过软件参数设置更改遥控器部分通道的硬件定义

端口设置：设置遥控器的拓展端口

摇杆校准：校准遥控器摇杆

拨轮校准：校准遥控器拨轮 LD

配置导出：导出遥控器设置或模型数据

通信设置：调整发射功率大小

电调校准：通过天空端 PWM 接口校准电调

6.1 通用设置



通用设置菜单介绍

对频：将遥控器与天空端进行配对

语言：切换遥控器的系统语言（中文/英文）

油门：切换遥控器油门杆类型（自动回中/非自动回中）

摇杆：选择摇杆的控制类型（美国手/日本手/中国手/自定义）

震动：开启或关闭遥控器的震动提示功能

声音：开启或关闭遥控器的语音播报功能

发射报警：设置遥控器的低电量报警电压

发射状态：开启或关闭遥控器的射频发射功能

RD 步进：设置遥控器右滚轮的步阶值（设置范围：1-100）。步阶量越大，滚轮每单位转动的通道行程量也越大。

设置锁：设置锁为“开”时，进入遥控器设置菜单需要输入密码（默认密码为“8888”）；设置锁为“关”时，进入遥控器菜单无需输入密码。

RD 值：“不保存”遥控器每次开机后 RD 则恢复为默认回中（行程量 1500），“保存”则保存遥控器关机前设置的值。

6.2 锁屏与显示



用户可通过此功能开启/关闭 DK32 遥控器的锁屏选项，设置锁屏等待时间，调节背光亮度以及休眠等待时间等。

锁屏与显示功能介绍

锁屏：开启此功能后遥控器屏幕锁定，用户无法通过触屏更改任何设置

锁屏时间：设置遥控器锁屏前的等待时间

背光亮度：调节遥控器屏幕的背光亮度（调节范围：1-20）

休眠：开启/关闭遥控器屏幕休眠功能（屏幕熄灭），并设置休眠等待时间；当休眠设置为“永不”时，遥控器屏幕不会熄灭

注释：锁屏模式下，按下任意一个数字微调五向按键（左数字微调的 LT5 方向或右数字微调的 RT5 方向）3 秒以解锁屏幕。

6.3 H/W 设置



用户可通过此功能进行遥控器“滚轮”和“按键”的高级设置，以切换滚轮 LD（位置/速度）和按键 S1/S4/S5/S6 的工作模式（自锁定/自复位）。

滚轮 LD 的位置模式与速度模式的区别

位置模式：滚轮输出的大小和滚轮的位置有关，即根据滚轮转动角度的大小改变通道的线性输出。

速度模式：滚轮输出的大小与滚轮转动速度有关，与位置无关，通常用于航拍用户以更改云台的角度。

滚轮 LD 设置

1. 在系统设置菜单下，点击“H/W 设置”，进入 H/W 设置菜单；
2. 点击“位置/速度”以切换滚轮 LD 的工作模式；在速度模式下，选中其后的数值，点击“+/-”更改步阶量以改变滚轮转动速度。

按键 S1/S4/S5/S6 设置

在 H/W 设置菜单下，选中所需要的按键，点击“自锁定/自复位”以切换工作模式。

6.4 端口设置



用户通过此功能可实现扩展遥控器功能到外部硬件设备和 SDK，目前支持的输出端口有 Micro-USB、USB 和 DATA1 等。

DK32 遥控器端口分配

USB: 数传输出端口

Micro-USB: 遥控器充电、调参，固件升级以及数传输出端口

DATA1: DK32 天空端固件升级，教练机输出以及 SDK 开发端口

DATA1 接口设置步骤

1. 在系统设置菜单下，点击“端口设置”进入端口设置菜单；
2. 选中并点击 DATA1 以切换端口功能（遥控器/天空端/GPS/SDK）；

3. 在“遥控器”模式下，DATA1 为 DK32 遥控器教练机输入输出端口，用于教练机功能；
4. 在“天空端”模式下，DATA1 为天空端固件升级端口，为 DK32 天空端进行固件升级（详细升级方式请参考 DK32 天空端用户手册）；
5. 在“GPS”模式下，DATA1 端口可外接 GPS 模组。连接 GPS 模组后，植保机用户可手持遥控器在作业移动场地以记录飞行点；
6. 在“SDK”模式下，DATA1 输出摇杆通道数据，用户可屏幕菜单上的“+/-”调整输出频率。

SDK 协议格式

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（从 0 字节到 37 字节的校验和）

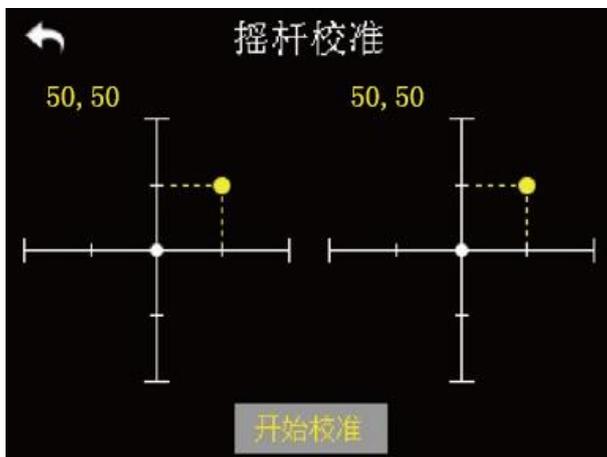
6.5 摇杆校准



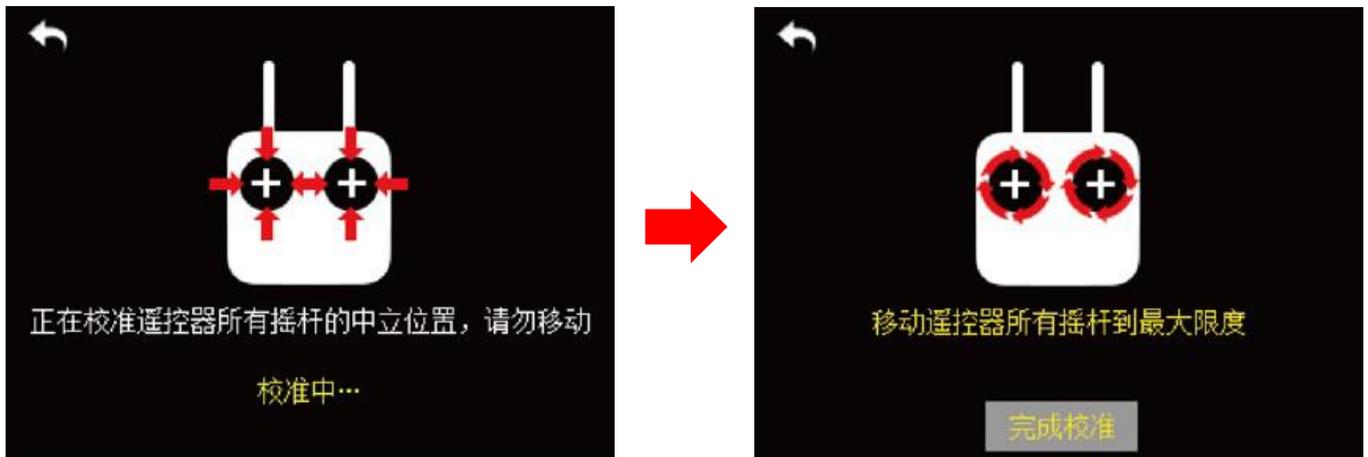
用户可通过此功能校准摇杆的中立位置。当发现摇杆控制精度降低，比如不能推动到最大位置或自然状态下不在中立位置时，需要重新校准摇杆。定期校准摇杆有助于保持摇杆的控制精度。

设置方式：

1. 在系统设置菜单下，点击“摇杆校准”，进入摇杆校准菜单；
2. 进入校准界面后，屏幕界面坐标系显示摇杆的实时位置；



3. 点击“开始校准”，屏幕界面提示“确认遥控器的所有摇杆已置于中立位置”；
4. 手动将杆保持在中位，即摇杆的刻度线与遥控器刻度盘线中线对齐，然后点击“下一步”；
5. 遥控器开始自动检测中立点位置，等待期间请不要移动摇杆；



6. 在检测结束后，将左右摇杆推到最大限位，移动划圆且重复数次；
7. 最后点击“完成校准”以结束摇杆校准。

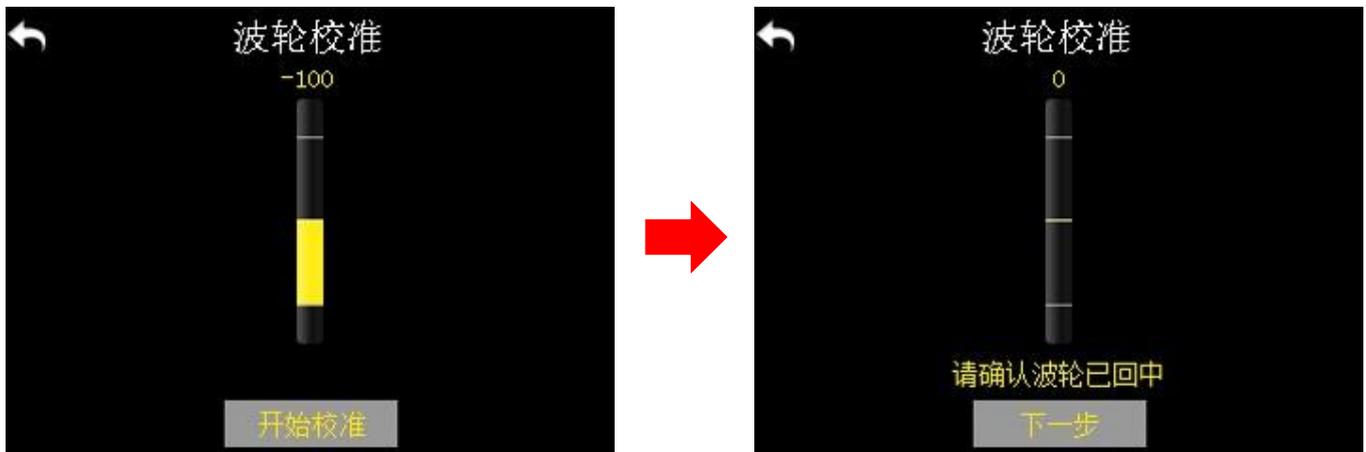
6.6 拨轮校准



用户可通过此功能对拨轮进行校准以保持拨轮的精准输出。若发现遥控器拨轮在自然状态下不在中位（通道输出值不为 0）或者滚动到极限位置时达不到最大量程，请校准拨轮。

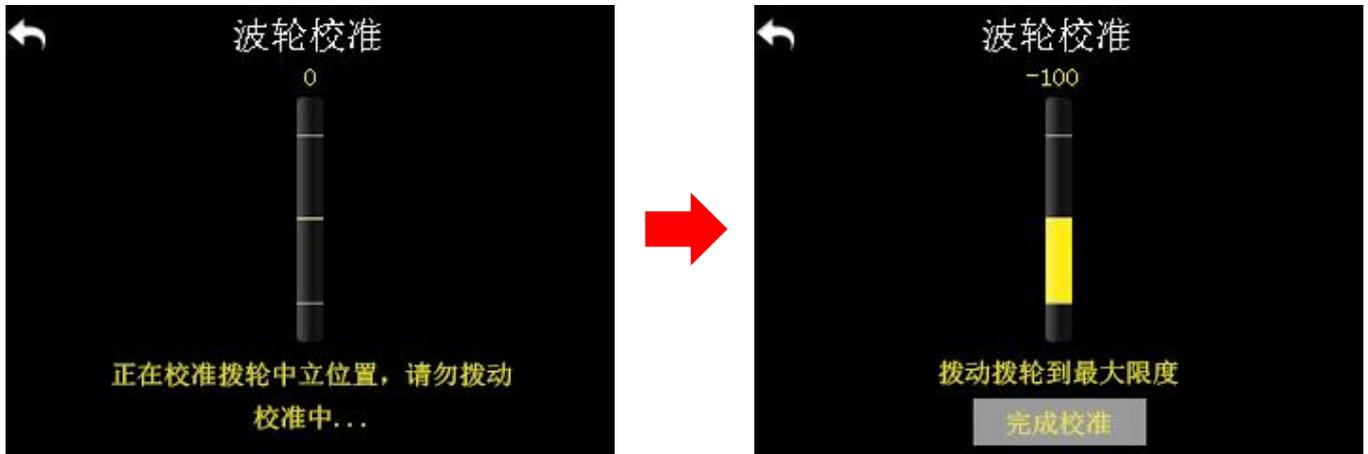
校准步骤

1. 在系统设置菜单下，点击“拨轮校准”，进入拨轮校准菜单；



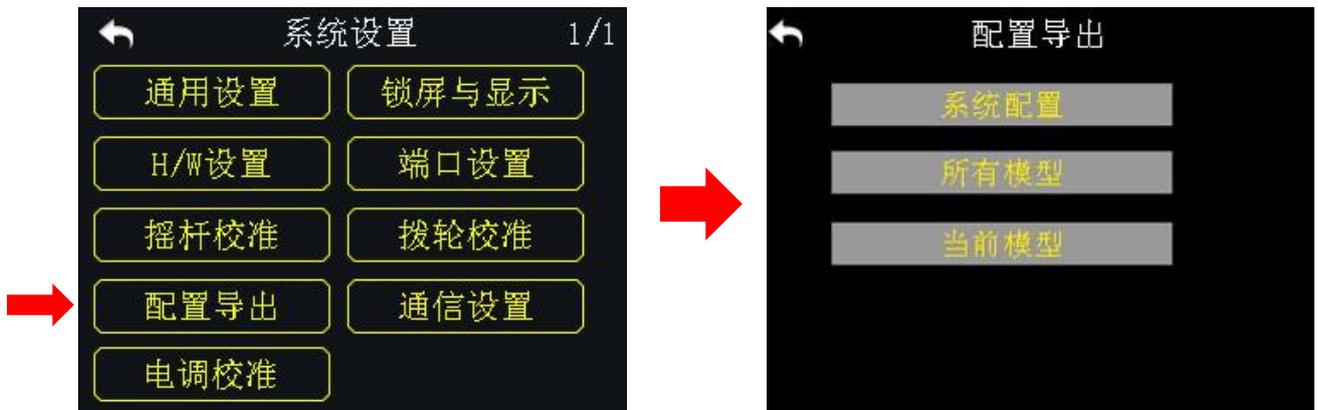
2. 点击“开始校准”，屏幕菜单提示“请确认拨轮已回中”；
3. 确认拨轮在自然状态下在中间位置（通道输出值为 0），然后点击“下一步”；屏幕菜单提示“正在校准拨轮中立位置请勿移动”；

4. 校准过程中请勿触碰拨轮，直到屏幕菜单显示“拨动波轮到最大限度”；此时请上下滚动拨轮，分别至最大限度，重复数次；



5. 点击“完成校准”结束。

6.7 配置导出



用户可通过此功能导出 DK32 遥控器的系统设置、模型设置数据至 SD 卡，并分享这些设置和数据到其他 DK32 遥控器。

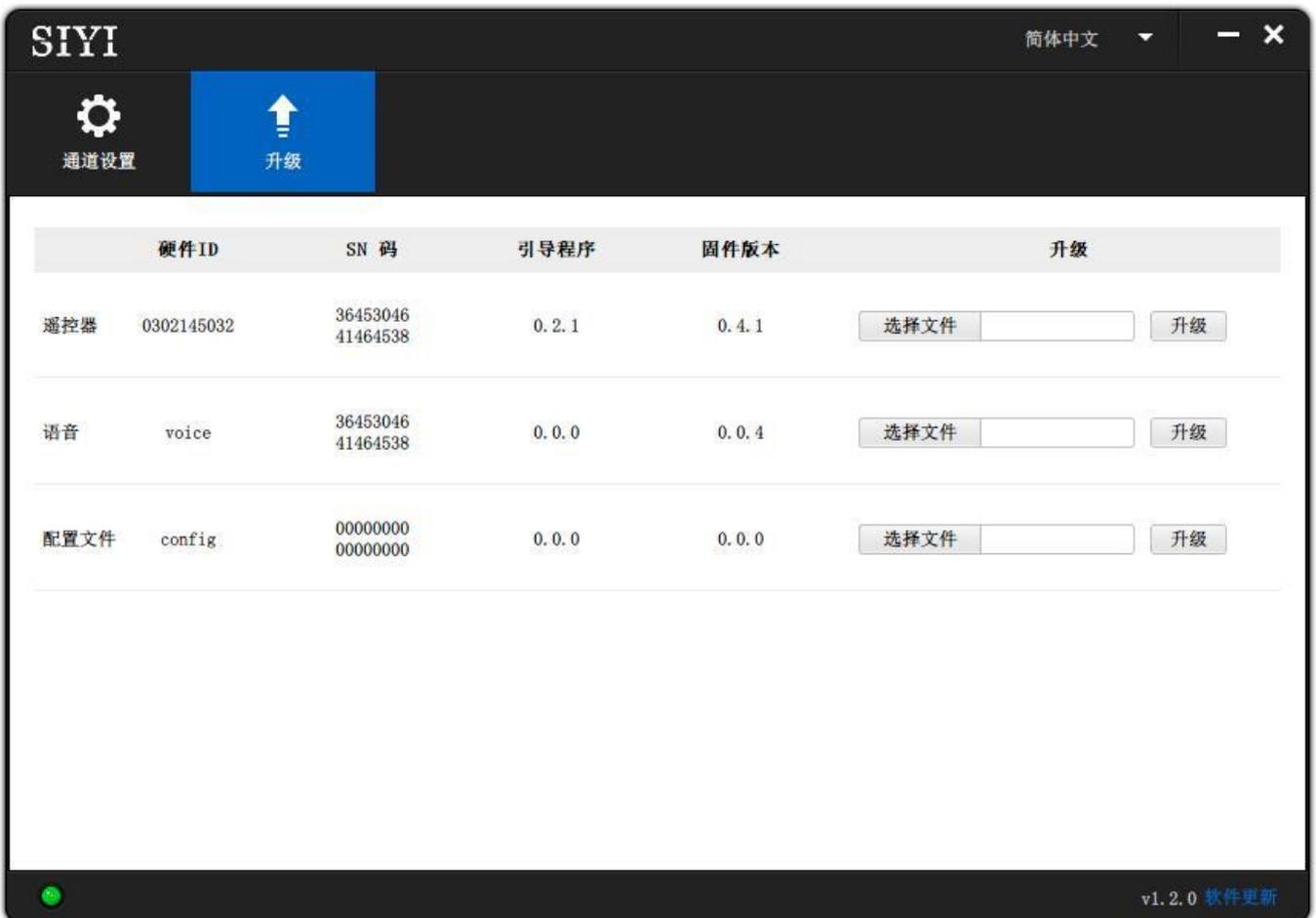
导出步骤

1. 安装 SD 卡到 DK32 遥控器（如已安装请忽略本步骤）；
2. 在系统设置菜单下，点击“配置导出”，进入配置导出菜单；
3. 点击“系统配置”，可导出遥控器的系统设置数据；点击“所有模型”，可导出遥控器存储的所有模型数据；若只需要导出当前使用的模型数据，则点击“当前模型”；
4. 屏幕界面提示“确认导出？”对话框，点击“确定”以完成导出步骤。

导入步骤

1. 通过 USB 线连接遥控器与计算机，并打开“思翼调参”软件；

- 使用读卡器将存有待导入数据的 SD 卡连接到计算机，文件格式为“.CFG”
（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 如果是系统配置文件的名称为“SYS.CFG”；全部模型数据文件的名称为“ALL.CFG”；当前模型数据文件的名称为“MODEL+数字.CFG”）；
- 在“思翼调参”软件界面下，点击“升级”，在“配置文件”一栏，点击“选择文件”以加载配置文件；



- 点击“升级”以完成数据导入。

6.8 通信设置



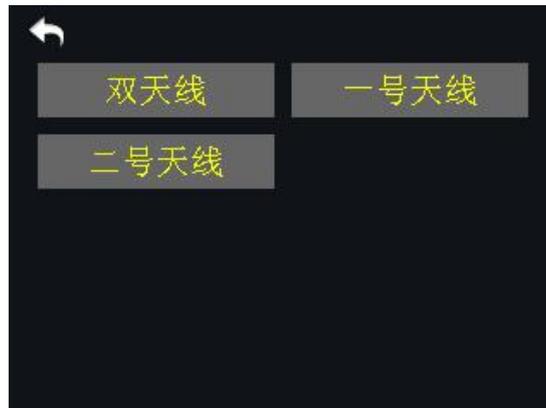
6.8.1 发射功率

用户可根据自己的使用环境，通过通信设置功能调整输出功率大小。可选输出功率值为 10dBm 和 27dBm。

设置步骤

1. 启动遥控器和天空端，确认遥控器和天空端已经成功对频；
2. 在系统设置菜单下，点击“通信设置”，进入通信设置菜单；
3. 选中“发射功率”，点击以设置“10dBm”或“27dBm”为输出功率；
4. 点击“返回”，完成设置。

6.8.2 遥控器/天空端天线



用户可根据自己的使用环境，选择使用遥控器/天空端一号天线、二号天线或双天线同时使用。

设置步骤

1. 启动遥控器和天空端，确认遥控器和天空端已经成功对频；
2. 在系统设置菜单下，点击“通信设置”，进入通信设置菜单；
3. 选中“遥控器天线”或“天空端天线”，点击可选择“一号天线”“二号天线”或“双天线”；
4. 点击“返回”，完成设置。

注意

设置遥控器/天空端天线时，请确保遥控器与天空端相距 2 米以内。

6.9 电调校准



用户可将所需要校准的电调分别连接至 DK32 天空端 PWM 接口 1-8，跟随遥控器步骤提醒操作即可完成校准，极大简化了使用传统方式逐一校准电调的繁琐步骤。

校准步骤

1. 在系统设置菜单下，点击“电调校准”，进入电调校准菜单；
2. 按照电调校准菜单提示，分别连接要校准的电调信号线至天空端 PWM 1-8 接口，然后点击“开始校准”；
3. 此时遥控器油门杆行程量自动达到最大值（无需手动推动摇杆），连接动力电池，并等待电机发出确认音，点击“下一步”；然后，遥控器油门杆行程量自动达到最小值，等待电机发出确认音；
4. 电调校准完成，此时可断开动力电池连接。

7 天空端设置



天空端设置功能介绍

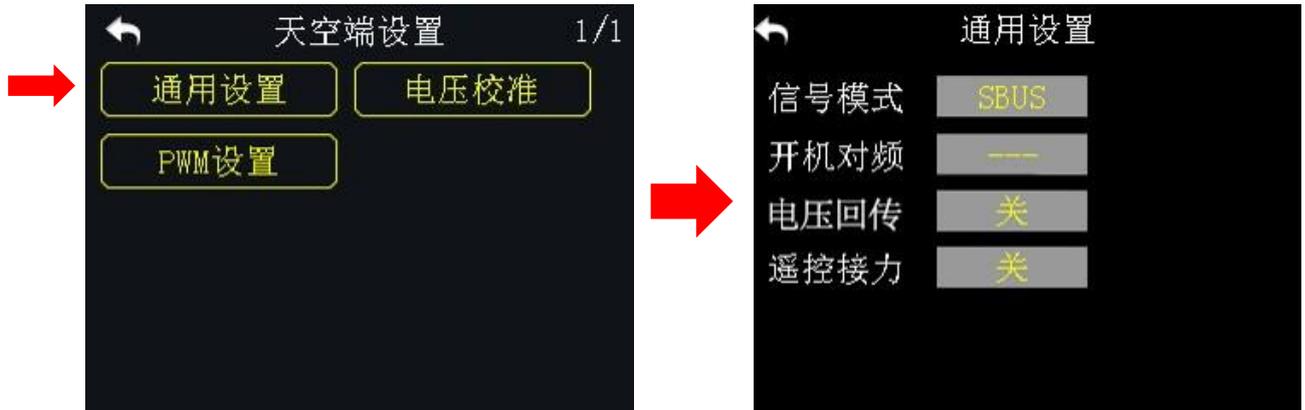


通用设置：设置 DK32 天空端的基本功能

电压校准：校准天空端电压回传

PWM 设置：更改 PWM 模式下的通道定义

7.1 通用设置



7.1.1 信号模式

针对 DK32 天空端的三种不同的输出模式（SBUS、PPM 和 PWM）设置不同的信号模式。

设置方式

1. 在“通用设置”菜单下，选中“信号模式”，点击 SBUS、PPM 或 PWM 以切换不同的信号模式；
2. 切换过程中，天空端状态指示灯在切换到 SBUS 模式时为 1 次黄灯闪烁，到 PPM 模式时 2 次黄灯闪烁，到 PWM 模式时为 3 次黄灯闪烁；
3. 切换完成后，所有输出模式下天空端均为绿灯闪烁，绿灯闪烁频率表示信号衰减程度。闪烁频率越快，表示信号衰减越大。

7.1.2 开机对频

天空端启动后，若 20 秒内没有收到遥控器信号，天空端自动开启对频。

此功能旨在简化操作流程，建议在天空端已经被固定在飞行器机身内，用户不方便点击对频按钮时开启。

注意

若用户需要同时使用多对遥控器或天空端，请不要开启此功能。

7.1.3 电压回传

开启电压回传功能后，用户可在遥控器主界面 **PWR** 状态栏实时查看飞行器电压。

7.1.4 遥控接力

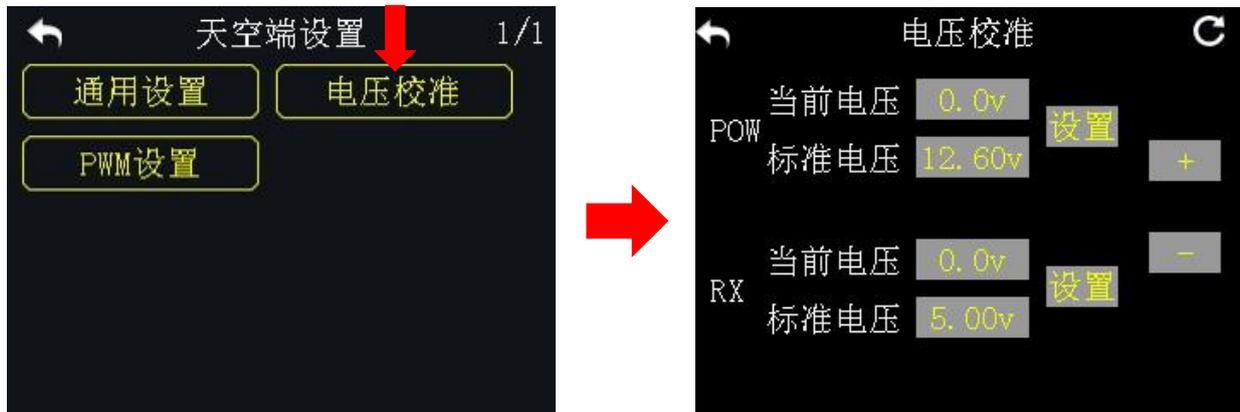
用户可通过此功能进行远距离接力飞行。

遥控接力功能最多支持两台遥控器，

设置步骤

1. 请准备两台 DK32 遥控器，分别标记为 1 号、2 号；
2. 请先将 1 号遥控器与天空端对频，然后在进入“天空端设置”菜单下的“通用设置”界面，开启遥控接力功能；请注意 1 号遥控器为副遥控器；
3. 再将 2 号遥控器与天空端对频；对频成功后 2 号遥控器为主遥控器，即使关机重启之后，2 号遥控器始终为主遥控器。

7.2 电压校准



在使用 DK32 天空端前，我们建议用户手动校准一次天空端 RX 回传电压和 POW 电压。在进行校准之前，请做好以下准备工作：

1. 为天空端供电，同时启动遥控器和天空端；
2. 将天空端与遥控器进行对频。

天空端回传电压（RX）校准步骤

1. 通过任意 PWM 接口为天空端供电，供电电压范围为 3.6-10V，供电电压可用万用表测得；
2. 以 6.0V 为例，在“电压校准”菜单 RX 选项下，选中“校准电压”，并点击“+/-”修改校准电压为 6.0V；
3. 点击“设置”，当屏幕出现“电压校准成功”提示时表示天空端回传电压校准完成。

飞行器动力回传电压（POW）校准步骤

1. 通过 POW 接口为天空端供电，供电电压电压范围为 3.3-50V，供电电压可用万用表测得；

- 以 25.0V 为例，在“电压校准”菜单 POW 选项下，选中“校准电压”，并点击“+/-”修改校准电压为 25.0V；
- 点击“设置”，当屏幕出现“电压校准成功”提示时表示飞行器动力回传电压校准完成。

7.3 PWM 设置



在 DK32 遥控器上可以重新定义 DK32 天空端 PWM 模式下的输出通道（默认为 1—9），这样若天空端第 9 通道已经在 SBUS 或者 PPM 模式下正常输出，用户可重新定义 PWM 接口 1-8 以输出遥控器通道 1-16。

设置方式

- 启动遥控器及天空端，确认遥控器和天空端已经成功对频；
- 遥控器 PWM 接口 1 对应天空端第 1 通道 PWM 接口，PWM 接口 2 对应天空端第 2 通道 PWM 接口...以此类推；
- 在“PWM 设置”菜单下，选中任意一个 PWM 接口,通过屏幕右侧跳出虚拟数字滚轮选取所需使用的通道；
- 点击“设置”，当屏幕出现“设置成功”提示表示 PWM 设置已完成。

8 图传/数传设置



数传设置功能需搭配思翼 2.4G 或 915M 数传电台使用，请确认您购买了数传版 DK32 遥控器。

进行数传设置前，也请您详细阅读数传电台天空端的使用说明。

数传设置功能介绍



基础设置：设置数传模块的基本功能

高级设置：设置开机对频功能及串口波特率

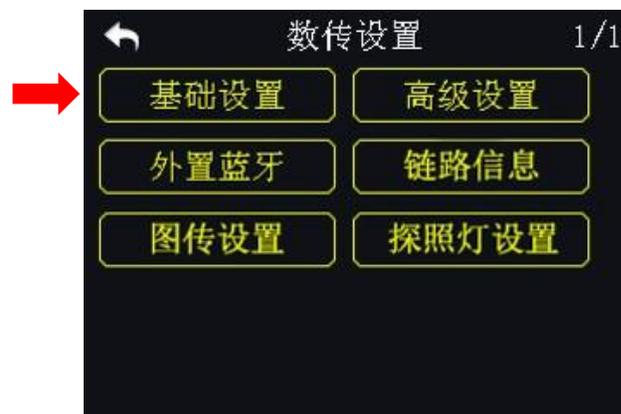
蓝牙配置：选择所用飞控对应的蓝牙设备

链路状态：实时查看遥控器信号信息

图传设置：设置图传模块的基本功能

探照灯设置：设置探照灯的基本功能

8.1 基础设置



基础设置功能介绍

设备：数传设备序列号

版本：数传固件版本

电源：数传地面端开关

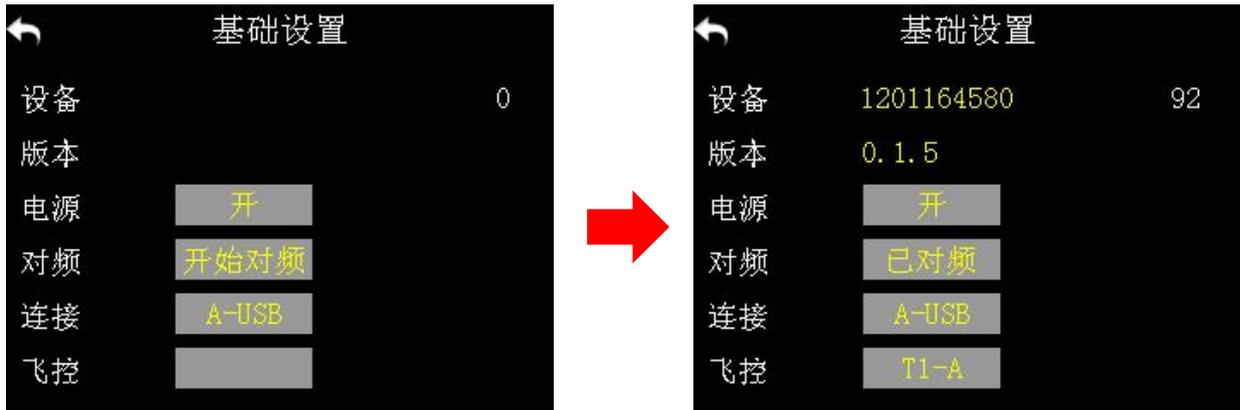
对频：对频按键

连接：选择遥控器输出接口以连接手机或平板，可选主 USB 接口输出(A-USB)、Micro-USB 接口输出或者蓝牙输出 (Bluetooth)。

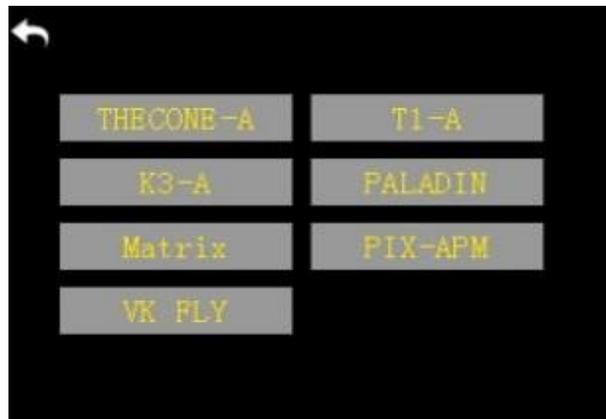
飞控：选择飞控类型。DK32 遥控器目前支持极翼、拓攻、无距、博鹰、俏动、微克智飞以及开源 Mavlink 协议飞控 PIX、APM 等。

设置步骤

1. 在“数传设置”菜单下，选中电源，启动数传地面端；
2. 连接数传天空端到飞控，启动飞控为天空端供电；然后按下天空端对频按键，天空端状态指示灯红灯快闪；
3. 回到数传设置菜单，点击“对频”，数传地面端“开始对频”；



4. 点击“飞控”菜单，根据您使用的飞控类型，在弹出的飞控列表里选择飞控型号；



⚠️ 注意

使用遥控器的 Micro-USB 接口连接手机或平板与飞控 APP 通信之前，需要将 Micro-USB 接口设置为数传模式。

设置步骤

在“系统设置”菜单下，点击“端口设置”；选中“Micro-USB”菜单，点击将端口从“调参”切换为“数传”。

注：将 Micro-USB 端口置于“数传”后，遥控器便不能通过 Micro-USB 端口与 PC 通信。若需要连接电脑进行固件升级等操作，请重新将“数传”切换为“调参”。

8.2 高级设置



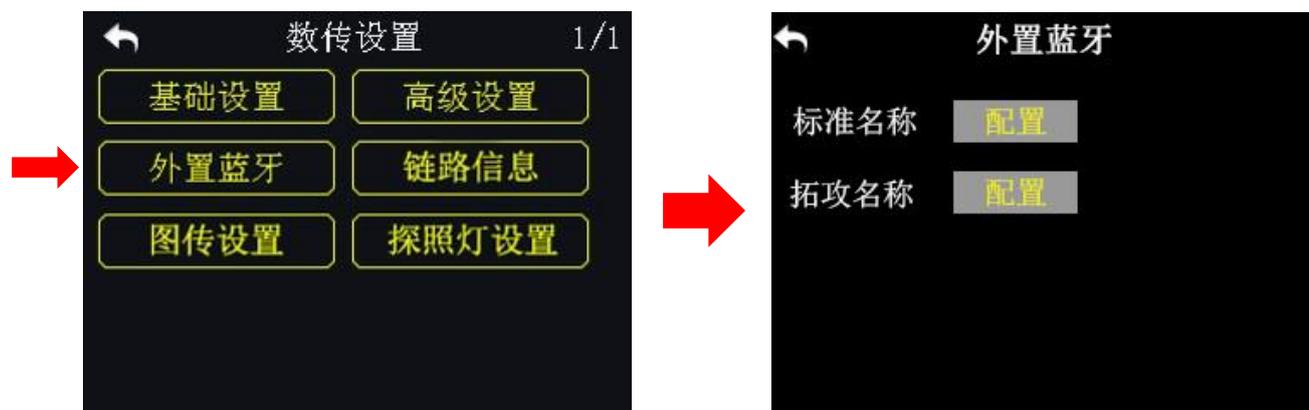
串口波特率

若用户在已有飞控列表中没有找到所需要的飞控类型，可根据所需飞控的波特率，自主设置对应的串口波特率以配对该飞控。

设置步骤

确认天空端数传已经和地面端数传成功对频；在“数传设置”的“高级设置”菜单下，选中“串口波特率”，点击所需的波特率以完成设置。

8.3 蓝牙配置



将遥控器连接地面站之前，请先根据所需的飞控类型，选择对应的外置蓝牙设备。

标准名称

若您使用拓攻飞控以外的其他飞控，请选择此项配置。

拓攻名称

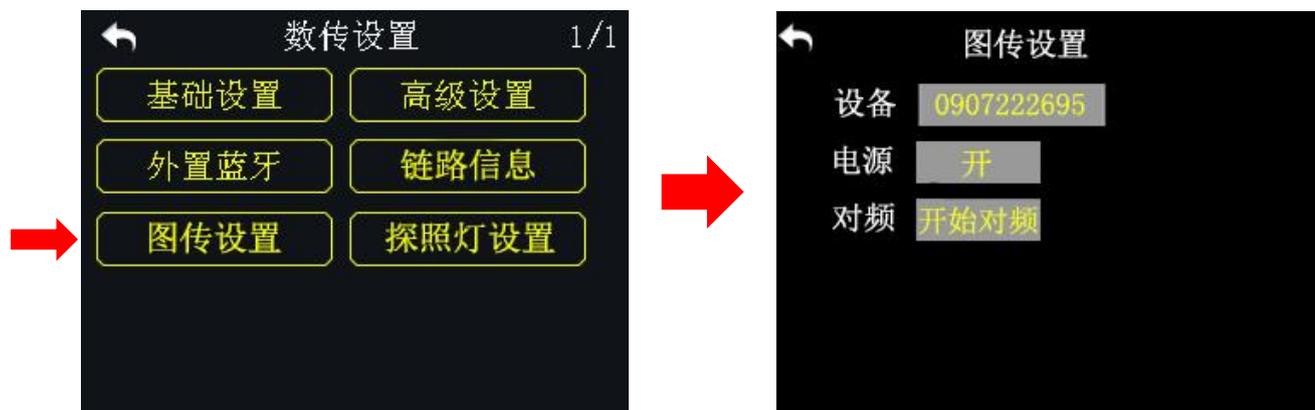
若您使用拓攻飞控，请选择此项配置。

8.4 链路信息



用户可通过链路信息功能实时查看遥控器传输信号的详细参数。

8.5 图传设置



用户可通过图传设置功能查看图传模块的设备号，并对图传模块进行开关机和
对频操作。

设备：图传设备的设备号码。

电源：开启和关闭图传功能。

对频：操作地面端和天空图传对频。

8.6 探照灯设置



用户可通过探照灯设置功能开启和关闭探照灯并调整探照灯亮度。

9 固件与语音升级

DK32 遥控器支持固件及语音包升级。

升级前需要下载“思翼调参（SIYI Assistant）”软件并将遥控器连接 PC。相关升级文件请登陆思翼科技官方网站下载。

升级步骤

1. 请登陆思翼科技官方网站：<http://www.siyi.biz>;

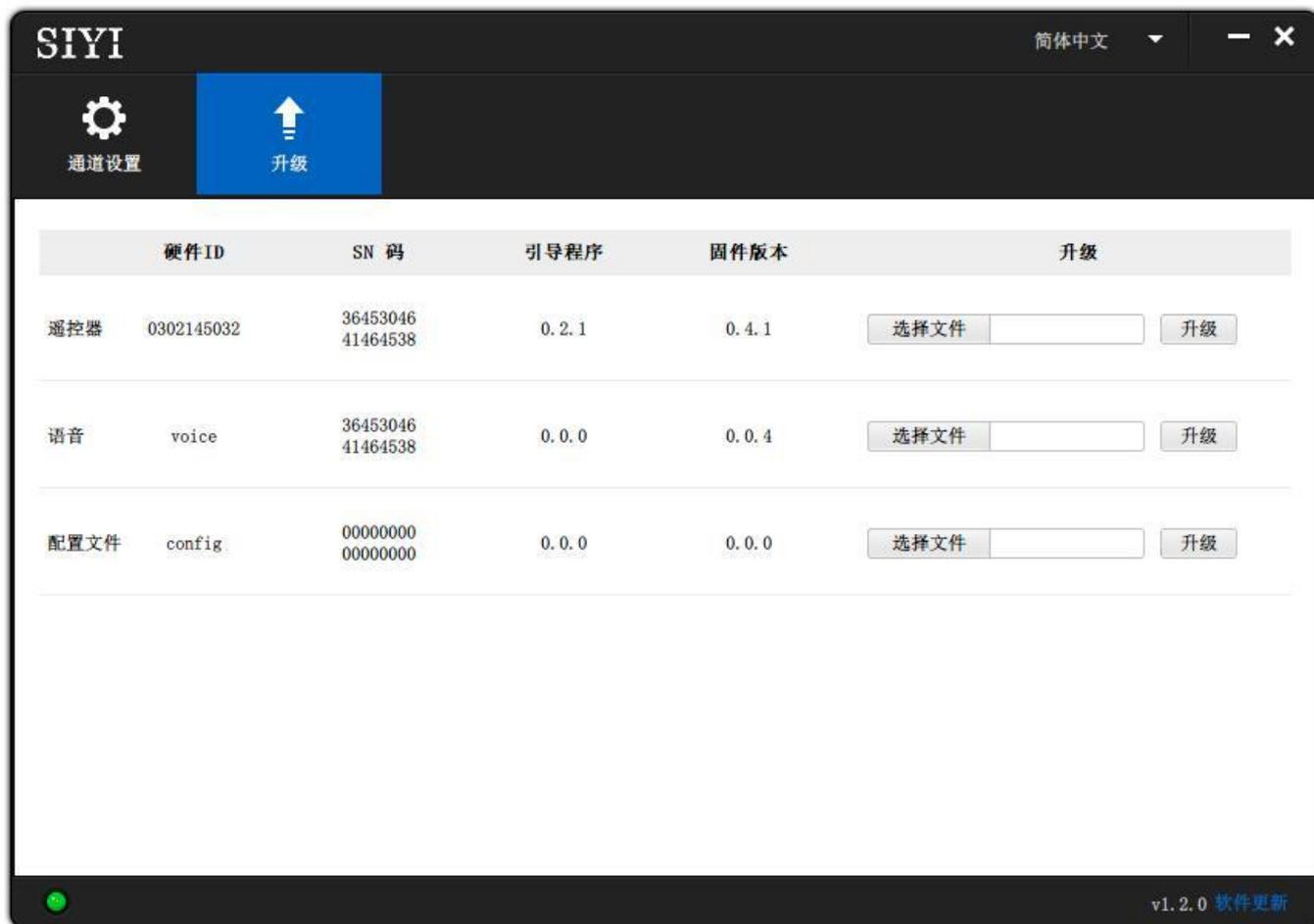


2. 在 DK32 遥控器产品介绍页面下，点击“下载”;

3. 找到思翼调参（SIYI Assistant）软件、驱动软件、最新固件和语音包，点击下载；



4. 解压文件，将调参软件和驱动软件安装到 PC；
5. 安装完成后，使用 USB 线，将一端连接到遥控器背部的 Micro-USB 端口，另一端连接到 PC；
6. 连接完成后，打开思翼调参软件，软件界面可看到遥控器当前的固件版本；若不是最新版本，请点击“升级”进入固件升级菜单；



7. 在弹出的选项中加载刚刚下载的最新固件，点击“升级”以进行固件升级；
8. 固件升级完成后，重复同样的操作可进行语音包升级。

注意

安装驱动程序过程中，如遇到任何问题，请到网站查看“解决驱动安装问题”文档解决。

10 关于保修

10.1 返修流程

如您在使用过程中遇到经过技术咨询确认不能解决的产品问题，请登陆思翼科技网站找到售后服务流程，并依照步骤进入返修流程。

思翼科技售后服务流程介绍

1. 请登陆思翼科技官方网站：<http://www.siyi.biz>;
2. 在“服务与支持”菜单下，点击“返修流程”；
3. 请联系返修流程菜单下的思翼科技技术支持联系方式反馈相关问题；
4. 若经过技术支持仍未能解决，请在我司技术支持人员指导下，点击返厂维修单（个人用户请点击个人维修单，经销商请点击经销商维修单）；表格填写完成后，与产品一起进行寄回思翼科技，进行维修检测；
5. 经思翼科技技术人员检测，产品确实存在问题，产品进入维修流程，维修完成后寄回。

10.2 保修政策

为了保护消费者的合法权益，思翼科技严格遵循国家《三包条例》等相关法律法规，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。

用户购买我司产品后，若产品出现《三包条例》内所规定的问题或故障，且经销商或厂家技术人员确认属实，凭借发票或其他购买证明即可享受以下服务：

10.2.1 7 天包退货

退货条件

自签收之日起 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，且没有任何人为损坏，未被激活使用，不影响二次销售的；

自签收之日起 7 个自然日内，发现产品存在非人为损坏的性能故障。

以下情形中思翼科技有权拒绝客户的退货要求：

自签收之日起超过 7 个自然日后提出的退货要求；

退货产品包装清单不齐全，缺失外包装、附件、赠品、说明书，产品或包装外观因人为原因导致受损；

提出退货要求时无法提供合法的购买凭证或单据，或者凭证、单据有经过伪造、涂改的痕迹；

产品经检测为非产品本身质量问题引起的损坏；人为私自改装、不正确安装、未按说明书指引使用和操作等；产品进异物（水、油、沙等）；

撕毁、涂改标签、机器序列号、防水标记、防伪标记等；

因火灾、水灾、雷击、交通事故等不可抗力因素造成的产品损坏。

联系我司确认退货服务后，未在 7 个自然日内寄出问题产品；

10.2.2 15 天免费换货

15 天免费换货

换货条件：

自签收之日起 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；

自签收之日起 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；

自签收之日起 15 个自然日内，发现产品存在非人为损坏的性能故障。

以下情形中思翼科技有权拒绝客户的退货要求：

自签收之日起超过 15 个自然日后提出的换货要求；

换货时无法提供合法的购买凭证或单据，或者凭证、单据有经过伪造、涂改的痕迹；换货品不全、或外观人为原因导致受损；

经思翼科技技术支持检测，产品本身不存在质量问题；

产品经检测为非产品本身质量问题引起的损坏；人为私自改装、不正确安装、未按说明书指引使用和操作等；产品进异物（水、油、沙等）；

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；

联系我司确认换货服务后，未在 15 个自然日内寄出问题产品；

产品因运输导致损坏，未能提供运输公司出具的货损凭证的；

《三包条例》下的其他未列情况。

10.2.3 一年内免费保修

保修条件

用户购买产品后，在规定的产品保修期限内正常使用，产品出现非人为原因引起的性能故障；

产品未经过人为拆机、改装或加装；

提供有效的购买证明或单据。

以下情形中产品不享受思翼科技提供的免费保修服务：

产品因人为原因导致的碰撞、损坏；

产品发生过非经思翼科技指导的私自改装、拆解、开壳等行为而造成损坏；

产品发生过未经思翼科技指导的不正确安装、使用及操作所造成的损坏；

未经思翼科技指导的情况下，客户自行维修装配产品导致的损坏；

产品发生过未经思翼科技指导的电路改造、或电池组、充电器的匹配使用不当导致的损坏；

低电量时未及时充电，或私自更换存在质量问题的电池导致放电不足而产生的产品损坏；

在零部件发生老化或损坏的情况下强制使用造成的损坏；

与非思翼科技官方认证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；

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 个自然日内寄出问题产品。