

机器人遥控手柄使用方法

1 遥控手柄配对方法



第一步，启动遥控手柄电源
按遥控手柄电源按钮（遥控器指示灯慢闪）

第二步，配对
使用白色双头Type—C连接线，一端连接遥控器，一端连接遥控接收器
然后，打开主控器开关，并确保主控器连接电池。
此时，遥控手柄和接收器将自动配对；遥控手柄和接收器指示灯同时常亮，代表配对成功。（此时拔下连接线，下次开机回自动配对连接，如需要更换连接其他设备，可按照上述方法配对即可。）

第三步，配对成功过后，即可编程遥控控制机器人。



2 开关机方法

开机：打开遥控器电源，按下电源按键即可（短按）。

关机：按住 电源键，长按三秒，遥控手柄指示灯熄灭代表已关机(关闭主控器电源，静置，遥控器也会自动关机)。

3 电源指示灯状态示意

电源指示灯慢闪：等待连接

电源指示灯快闪：已连接过后断开，快闪直到关机

电源指示灯常亮：连接状态

4 遥控器充电方法

使用套装盒内白色双头Type-C连接线，连接遥控器及电源适配器（电源适配器需自备，并确保为慢充5V1A；

注：遥控器不支持快充充电）



充电状态指示灯（即电源灯）：慢闪---正在充电

常亮---已充满

5 摇杆校对方法

当摇杆数据产生偏差时，可能会导致机器人不受控制而运动。此时可尝试通过以下方法，对摇杆的数据进行校对。

第一步，保持摇杆位于初始状态，

第二步，用较细的工具，插进遥控手柄背面的“复位按键”孔，并按下，此时遥控手柄将重启，完成校对。

注意：如果复位后仍出现类似问题，可以参考网站中“二代手柄固件更新方法”。



support.resenwinfull.com

扫码登录网站获取软件及资源

(如果移动设备扫码无法打开，可尝试用其他浏览器或 APP 打开)