COREWING

F405 WING V2

用户使用手册 V2.1

扫码查看教程、技术支持及售后服务等

最终解释权归酷翼科技所有

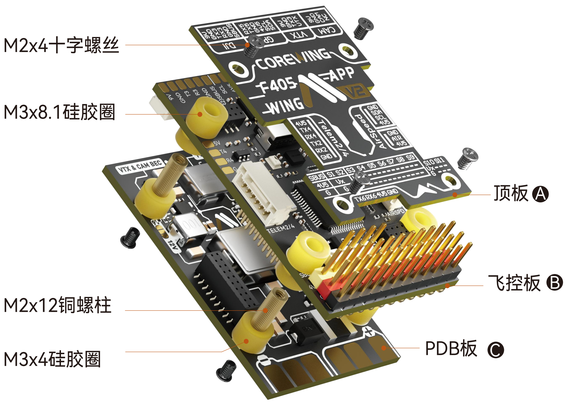
规格概览

产品名称	CoreWing F405 WING V2
顶板	CoreWing F405 WING V2 顶板
飞控板	CoreWing F405 WING V2 飞控板
PDB板	CoreWing WING PDB板 PLUS
USB 扩展板	CoreWing 无线 USB 扩展板 PRO
无线调参	支持
电量指示	支持
固件支持	iNav/ArduPilot
电源输入	3S-6S
尺寸	52(长) x 32(宽) x 17(高) mm
重量	40g（含无线 USB 扩展板 PRO）

Part1-概览

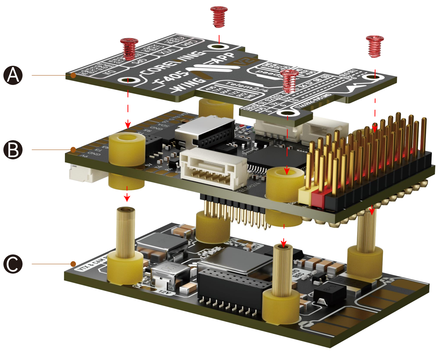
组装方式

装机请将箭头
对准机头方向



安装顺序

1.组装 BC 板，两板固定牢固，注意对准排针和插座
2.组装 AB 板
3.拧入螺丝



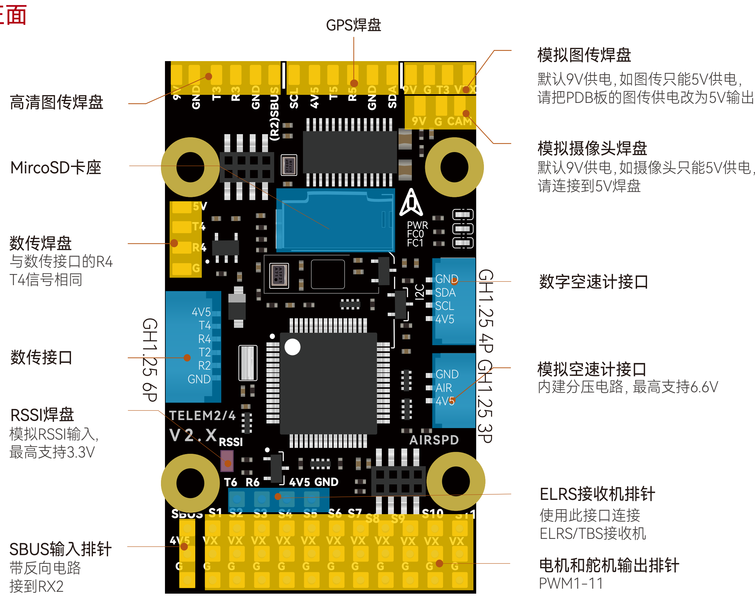
CoreWing F405 WING V2与SpeedyBee F405 WING APP 对比

类别		CoreWing F405 WING V2		SpeedyBee F405 WING APP
硬件或功能	输入电压	10~28V**(3~6S LiPo)**		7~36V (2~6S LiPo)
	LED灯带接口	**不支持**		支持LED灯带连接接口
	LED灯带焊盘	**配备LED焊盘,可通过地面站编程控制灯带效果**		无LED焊盘
	气压计	SPA06-003		SPL06-001
	飞控固件 (iNav /ArduPilot)	CoreWingF405WINGV2		SPEEDYBEEF405WING
	图传通断电功能	支持		不支持
串口	无线板串口	**使用USART1**	修复了DFU劫持，现在无需拔除外设也可进行固件升级	使用USART6
	接收机串口	使用USART6		**使用USART1**
	图传串口	**使用USART3**		使用UART5
	GPS串口	使用UART5		**使用USART3**
串口DMA支持			**USART1、USART6** (拓展更多高速外设)	仅USART1
PWM接口	S1-S10		支持PWM/Dshot（DMA）	支持PWM/Dshot（DMA）
	S11		支持PWM	支持PWM/Dshot(DMA)
	S12（LED接口）		支持PWM	支持PWM/Dshot(DMA)
PDB板	⚠ CoreWing F405 WING V2 与 SpeedyBee F405 WING APP 的PDB板供电顺序不同，不可互换使用！！！			
	飞控BEC		持续 **4A** ,峰值 **5A**	持续 2.4 A,峰值 3A
	图传和摄像头BEC		持续 **2A** ,峰值 **3A**	持续1.8 A,峰值2.3A
	舵机 BEC		持续 **8A**,峰值 **14A**	持续 4.5 A,峰值 5.5A
无线板	无线板形态	USB扩展板		顶板
	无线板调参性能	50m内可以进行无线调参		10-30m可进行无线调参
	无线板支持的模式	BLE（绿灯）、WiFi-AP（白灯）、WiFi-STA（紫灯）		BLE（绿灯）、WiFi-AP（白灯）、蓝牙SPP（蓝灯）
	无线板支持的功能	固件升级、自动关闭射频、自定义名称和密码、电量指示灯、OTG模式		电量指示灯、控制切换LED灯带显示效果

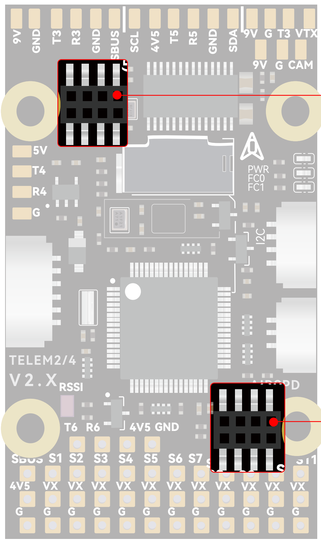
Part2-硬件说明

● 接口布局图

飞控正面



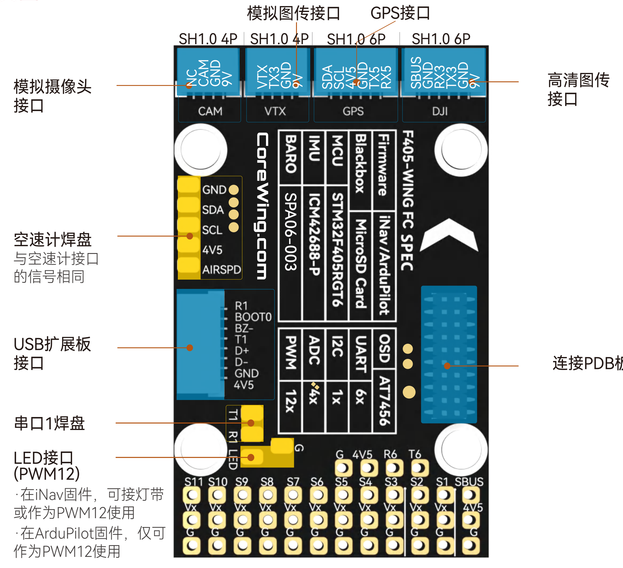
注意事项:



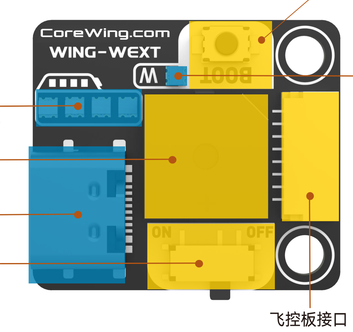
飞控板预留顶板拓展接口，
后续支持接入其他顶板

注意：请勿接入SpeedyBee F405 WING APP无线顶板，CoreWing F405 WING V2飞控引脚与SpeedyBee F405 WING APP无线顶板引脚定义不一样，接入会导致飞控烧毁！！！

飞控反面



无线 USB 扩展板 PRO 正面



BOOT键

按住BOOT键通电开机，可进入 DFU模式，用于烧写固件;在通电飞控处于运行状态时，BOOT键也被用于控制无线板的其他功能。

无线状态指示灯（RGB灯）

无线板板载近程数传,其中有4种射频模式，依次分别是低功耗蓝牙BLE，WiFi-AP，WiFi-STA，无线关闭；

绿色慢闪，低功耗蓝牙BLE未连接，
绿色常亮，低功耗蓝牙BLE连接成功；

白色慢闪，WiFi-AP未连接；
白色长亮，WiFi-AP连接成功；

蓝色慢闪，WiFi-STA未连接，
蓝色长亮，WiFi-STA连接成功；

RGB灯熄灭，无线关闭。

每长按一次BOOT键6秒，指示灯会依次切换到下一个无线模式。当黄灯快闪并自动重启，则切换成功。

PDB正面

图传BEC电压选择跳线

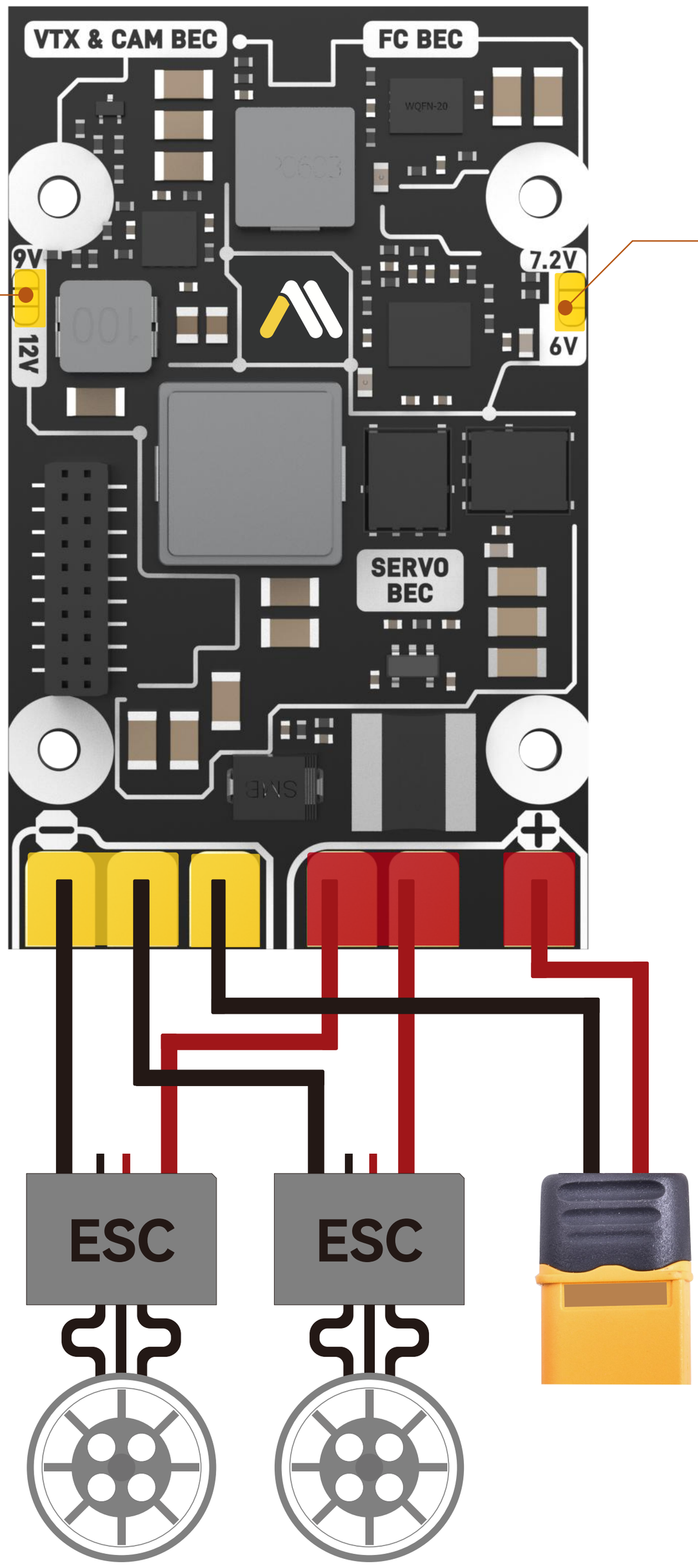
默认9V输出

12V输出

5V输出

请注意TX800使用5V供电

请按连接图示连接



舵机BEC电压选择跳线

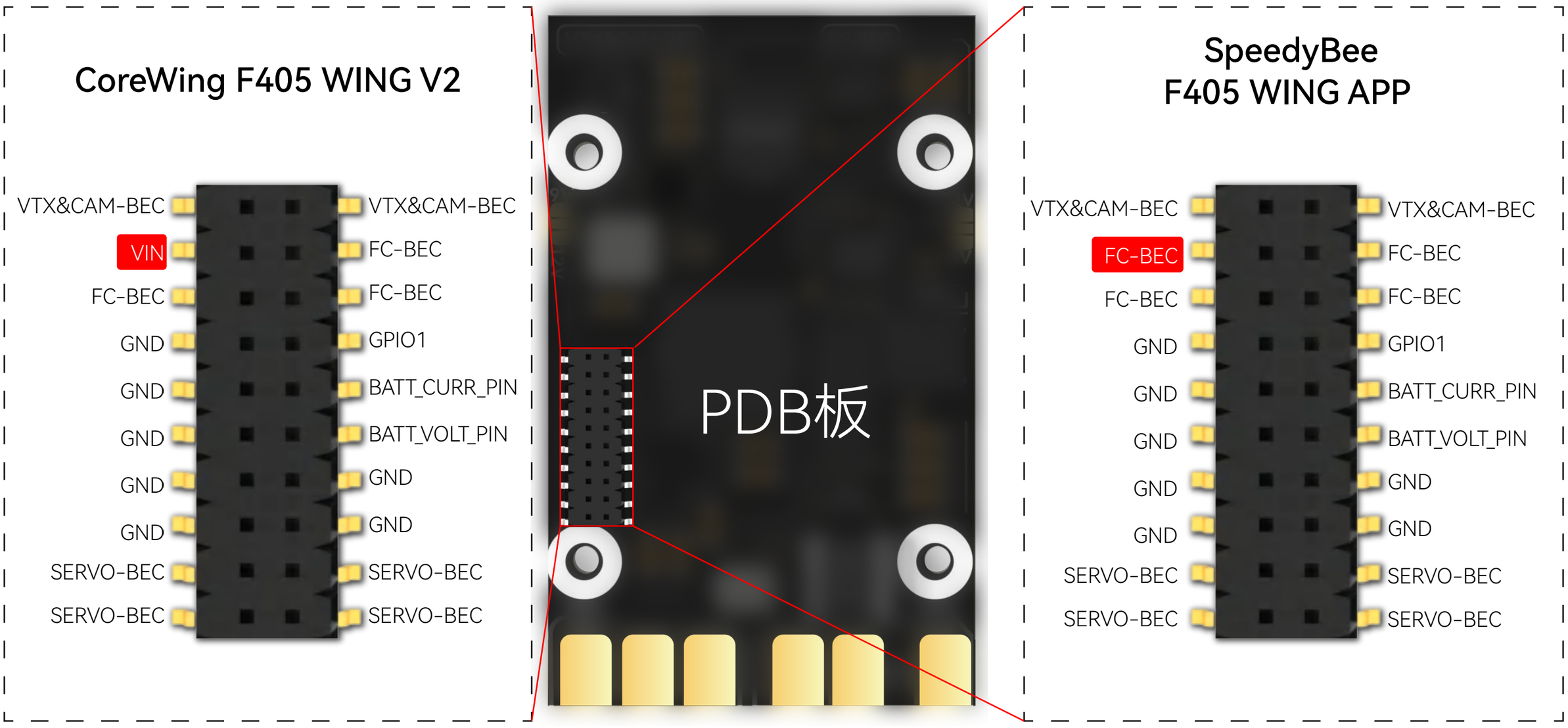
默认5V输出

7.2V输出

6V输出

请勿连接电调的BEC输出到Vx针脚 (电调PWM插头的红线)

注意事项:

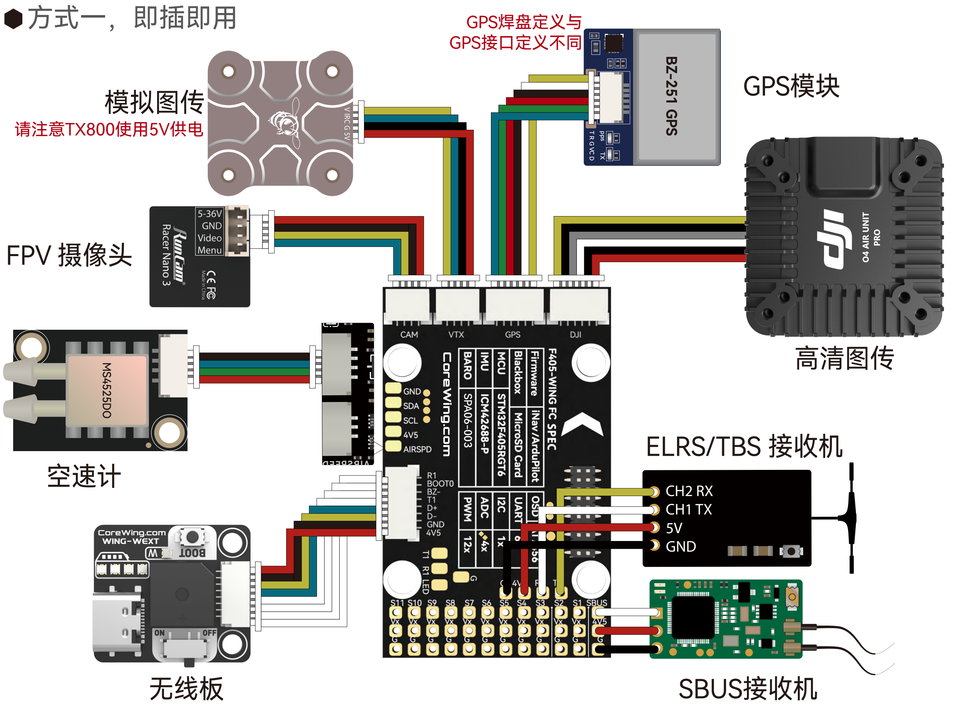


CoreWing F405 WING V2与SpeedyBee F405 WING APP的PDB引脚定义不一样，

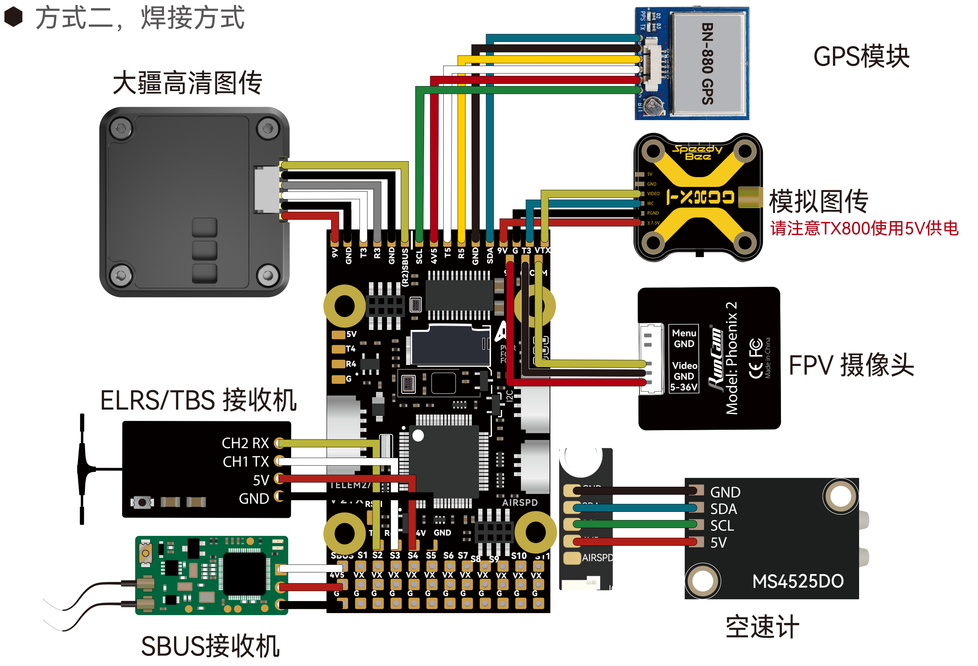
PDB板不可互相交换使用，否则会导致飞控烧毁！！！

● 飞控板外设连接

● 方式一，即插即用

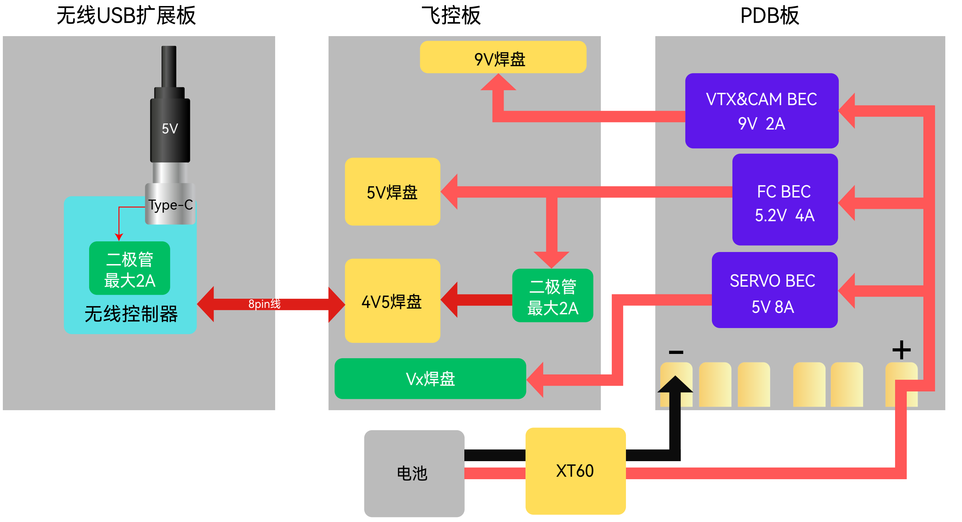


● 方式二，焊接方式



● 供电逻辑说明

整板供电逻辑如下图所示：



焊盘	供电来源	电压	供电说明
9V 焊盘	VTX&CAM BEC	可切换5V/9V/12V	连接摄像头、图传设备
Vx 焊盘	Servo BEC	可切换5V/6V/7.2V	⚠ 不要接入电调 BEC 红线到Vx排针，会烧毁电调或BEC
5V 焊盘	FC BEC	固定 5.2V	用于供电飞控和低压外设
4V5 焊盘	FC BEC（经二极管）	4.5-5.0V	用于供电无线板和低压外设

Part3-固件升级与APP连接

无线 USB 扩展板 Pro 详细内容可查看说明书:
https://docs.corewing.com/pdfs/USB_Extender_PRO_CN_V2.1_2025-12-12.pdf

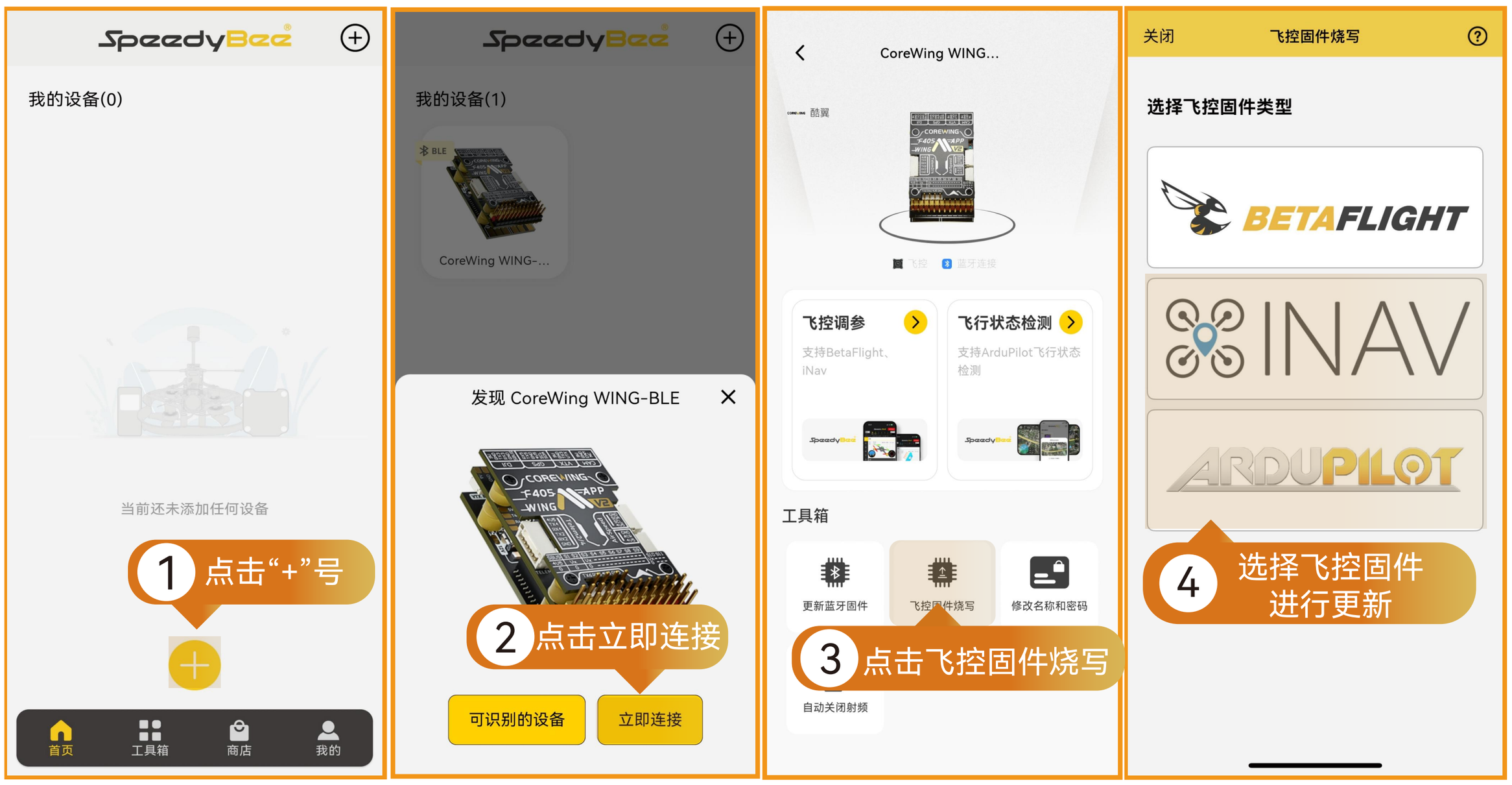
●SpeedyBee APP连接

支持iNav/ArduPilot固件连接至APP:
观察无线状态指示灯颜色，若为BLE(绿色慢闪)，打开APP，按照步骤进行连接。
观察无线状态指示灯颜色，若为WiFi-AP(白色慢闪)，连接上“CoreWing WING-WIFI”，打开APP，按照步骤进行连接。

●固件更新

●支持SpeedyBee APP更新飞控固件:

进入工具箱，选择飞控固件烧写，按照步骤进行固件更新。



●电脑更新固件步骤

①按住飞控BOOT键，然后用USB线将飞控连接至电脑;
②打开电脑上iNav地面站，进入“固件烧写工具”页面，选择飞控型号为“CoreWingF405WINGV2”,然后烧写固件。
③若烧写ArduPilot固件，和上面同样操作，选择从“本地电脑加载固件”，然后烧写固件。

Part4-参数表

CoreWing F405 WING V2 飞控板

主控	STM32F405，168MHz , 1MB Flash
IMU（陀螺仪和加速度计）	ICM-42688-P
气压计	SPA06-003
OSD芯片	AT7456E
黑盒子存储	Micro SD卡，支持SDSC或SDHC类型，不支持SDXC，容量支持4-32G，卡格式为FAT16或FAT32。iNav在使用时仅能识别4G容量，多余的无法识别与使用。
UART串口	6组串口(USART1-连接到无线板，USART2，USART3，UART4，UART5，USART6)
I2C接口	1x用于罗盘，数字空速计
ADC接口	4x（电压, 电流, RSSI, 模拟空速）
PWM接口	12x (11路引出到排针+1路引出到LED信号）
ELRS/CRSF接收机	支持，连接到USART6
SBUS输入	板载SBUS反向电路（USART2-RX）
飞控状态灯	3xLED (蓝色，绿色飞控灯和3.3V电源灯）
RSSI输入	支持，标注为RSSI焊盘
支持固件	iNav:CoreWing F405 WING V2默认出厂固件 ArduPilot: CoreWing F405 WING V2

CoreWing WING PDB板 PLUS

输入电压	10~28V(3~6S LiPo)
电压检测	连接到飞控VBAT，分压比例10K:100K
电流检测	持续90A，峰值215A连接到飞控Current (Scale 158 in iNav, 64 A/V in ArduPilot)
TVS 尖峰抑制二极管	有
飞控 BEC	直流5.2V+/-0.1V，持续4A，峰值5A。为飞控、接收机、GPS、空速计、数传模块等供电
图传和摄像头BEC	直流9V+/-0.1V，持续2A，峰值3A。可通过焊盘跳线，调整为5V/9V/12V，为数字图传、模拟图传和摄像头供电。
舵机 BEC	直流5V+/-0.1V，持续8A，峰值14A。可通过焊盘跳线，调整为5V/6V/7.2V，为舵机供电

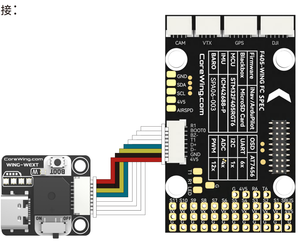
CoreWing 无线 USB 扩展板 PRO

无线调参（BOOT键长按6s切换模式）	BLE模式，连接CoreWing APP，SpeedyBee APP，iNav Configurator
	WiFi-AP模式，连接SpeedyBee APP，iNav Configurator，MissionPlanner，QGroundControl APP等
	WiFi-STA模式，连接iNav Configurator，MissionPlanner，QGroundControl APP等
板载电池电量灯	4 x RGB彩灯， 通过亮灭显示电量比例

Part5-常用设置

无线调参设置

硬件连接：



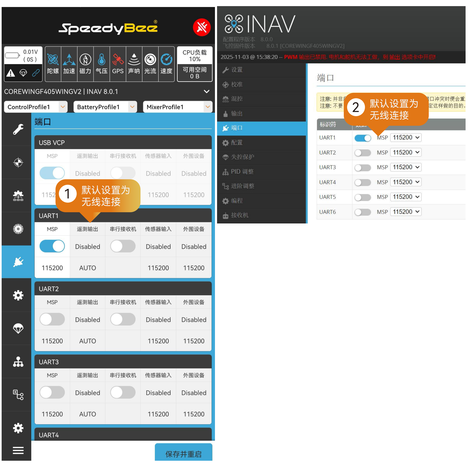
1 iNav 参数设置

默认参数可直接连接。如果无线无法连接，并且电量灯变为流水灯，请检查该设置。

2 ArduPilot 参数设置

参数设置：默认参数可直接连接。如果无线无法连接，并且电量灯变为流水灯，请进入MissionPlanner的参数设置，检查以下参数，并手动重启。

iNav 参数设置



ArduPilot 参数设置

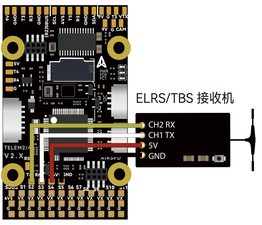
SERIAL1_BAUD	115	设置无线连接默认波特率 115200
SERIAL1_OPTIONS	0	设置串口1工作模式为默认
SERIAL1_PROTOCOL	2	设置串口1协议为Mavlink2

接收机设置

ELRS/TBS接收机

硬件连接：

使用杜邦4P单头连接线焊接接收机，并把杜邦连接线插入对应的排针。



1 iNav 参数设置

默认参数，
无需设置即可识别。

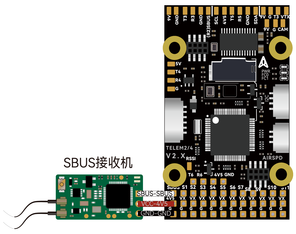
2 ArduPilot 参数设置

默认参数，
无需设置即可识别。

SBUS接收机

硬件连接：

使用杜邦3P双公头线，插入SBUS输入排针。



1 iNav 参数设置

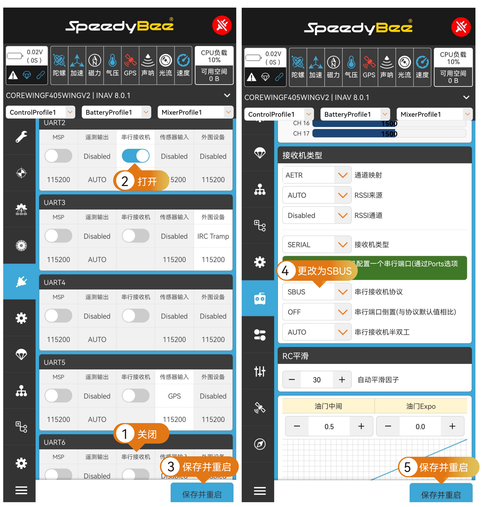
①端口页面，UART6关闭串行数字接收机，UART2开启串行数字接收机，保存并重启。

②接收机页面，CRSF协议更改为SBUS，保存并重启。

2 ArduPilot 参数设置

默认参数，无需设置即可识别。

iNav 参数设置



● PPM接收机

硬件连接：
使用红胶开关自动锁，插入如右侧入排针，
PPM 接收机支持Nav 3.2及以下版本。

❶ iNav 参数设置
Plan 不支持，

❷ ArduPilot 参数设置
默认参数，无需设置即可识别。

● GPS设置

硬件连接：
根据GPS的接线的提示正反，请按GPS连接相应接子的顺序，推荐使用BZ-251 GPS模块。

❶ iNav 参数设置
GPS设置，启用GPS模块和磁罗盘，
保存并重启。
Plan工具Pitch，只支持选择LAUNCH。

❷ ArduPilot 参数设置
支持Ublox和NMEA两种GPS协议，默认参数为UBLOX协议。
UBLOX M8N，M9，M10无需自动识别，无需设置。

● iNav 参数设置

● 罗盘（磁力计/指南针）设置

硬件连接：
推荐使用GPS 251-5外部罗盘，内置QMC5883罗盘，四代GPS模块安装到主航向方向箭，
电机布局前面最右侧的位置，如下图，按号码顺序1-6设A、6L、=6C。
固定罩可以安装不带罗盘的GPS模块，模组固定罩必须安装带罗盘的GPS模块。

❶ iNav 参数设置
配置页面，根据罗盘型号，选择合适的罗盘选项，保存并重启。
安装的朝向除了为默认设置，

❷ ArduPilot 参数设置
进入MissionPlanner的初始化设置页面，
点击Mandatory Hardware，然后点击Compass，
与飞控PCB设备固定后，再进行校准罗盘，
校准罗盘时，请将飞机离开金属物体（比如桌子或者书架金属支架脚）。

● iNav 参数设置

● ArduPilot 参数设置

● 高清图传设置

硬件连接：
使用以连图传 连接前高清图传，

❶ iNav 参数设置
已确立页面，UART1选择开启设置，
MSP Displayport选项，保存并重启。
Q20以页面，下拉到最后面可点击，
选择MSP,AZCHINA，保存并重启。

❷ ArduPilot 参数设置
进入MissionPlanner的参数设置，
设置以下参数，并重启重启。

● iNav 参数设置

若是其他的高清图传设备，对应的参数设置可以参考下表

FPV摄像/VRX型号	天空端型号	接口页面		OSD页面
		对应的串口	设备协议	视频制式
DJI飞行眼镜2 DJI飞行眼镜S	DJI O4	UART3	MSP DisplayPort（外围）	BF43COMPAT
DJI G2	DJI O3 / DJI O4	UART3		
	DJI Air Unit V1	UART3		
	RunCam Link/Caddx Vista	UART3		
RunCam WiFi Link2 -OpenIPC		UART3		
EDGE T3		UART3		
DJI V2	DJI O3	UART3		BF43COMPAT
	DJI Air Unit V1	UART3		
	RunCam Link/Caddx Vista	UART3		
Caddx WS Avatar	Caddx WS Avatar	UART3		AVATAR
HDzero	HDzero	UART3		HDZERO

X.You 对对 DJI O4选择 V1.00.0100） 支持，Have8.5.9开放了DJI O4的参数的对调，飞控固件更新后可在选择DJI_MATRIX的选项后，通过下方参数选择Nav开关。

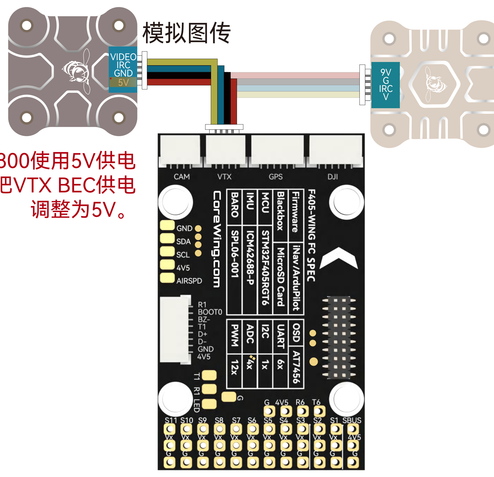
● ArduPilot 参数设置

FPV摄像/VRX型号	天空端型号	参数设置		
DJI飞行眼镜2 DJI飞行眼镜S	DJI O4	SERIAL3_BAUD	115	设置MSP OSD默认波特率115200
DJI G2	DJI O3 / DJI O4	SERIAL3_OPTIONS	0	设置串口1工作模式为默认
	DJI Air Unit V1	SERIAL3_PROTOCOL	42	设置串口1协议为MSP插件
RunCam WiFi Link2 -OpenIPC	RunCam Link/Caddx Vista			
DJI V2	DJI O3	MSP_OPTIONS	0	设置使用BetaflightF4增强版模式
Caddx WS Avatar	Caddx WS Avatar	OSD_TYPE	5	设置使用OSD模式为MSP OSD
HDzero	HDzero	SERIAL3_BAUD	115	设置串口1波特率为115200
EDGE T3	EDGE T3	SERIAL3_PROTOCOL	2	设置串口1协议为MAVlink2
DJI V2	DJI Air Unit V1	SERIAL3_BAUD	115	设置MSP OSD默认波特率115200
		SERIAL3_OPTIONS	0	设置串口1工作模式为默认
	RunCam Link/Caddx Vista	SERIAL3_PROTOCOL	33	设置串口1协议为DJI FPV
		MSP_OPTIONS	0	使用标准模式
		OSD_TYPE	5	设置使用OSD模式为MSP

更详细设置参考以下链接：
https://ardupilot.org/plane/docs/common-msp-osd-overview-4.2.html

● 模拟图传设置

硬件连接：
使用VTX连接线，连接SpeedyBee TX800\TX ULTRA模拟图传。



❶ iNav 参数设置

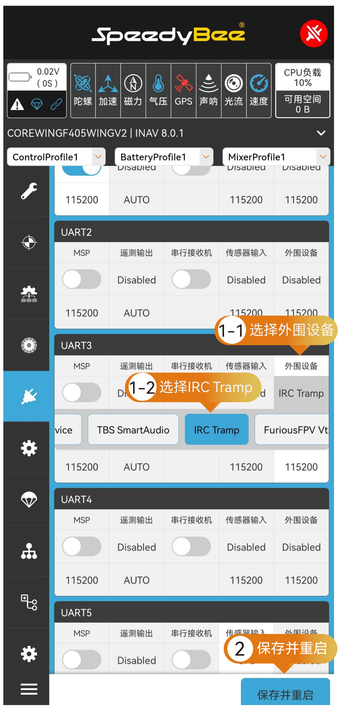
①端口页面，UART3选择外围设备，选择IRC Tramp选项，保存并重启。

②配置页面，下拉到图传选项功能，选择所需功能，保存并重启。

❷ ArduPilot 参数设置

进入MissionPlanner的参数设置，设置以下参数，并手动重启。

● iNav 参数设置



● ArduPilot 参数设置

SERIAL3_BAUD	57	设置IRC默认波特率 57600
SERIAL3_OPTIONS	4	设置串口3工作模式为半双工
SERIAL3_PROTOCOL	44	设置串口3协议为IRC Tramp
VTX_ENABLE	1	设置模拟图传功能开启，设置后需重启
VTX_OPTIONS	10	设置启用Pitmode，避免图传过热（Pitmode until armed and Unlocked）
VTX_MAX_POWER	800	最大功率，根据所用图传设置

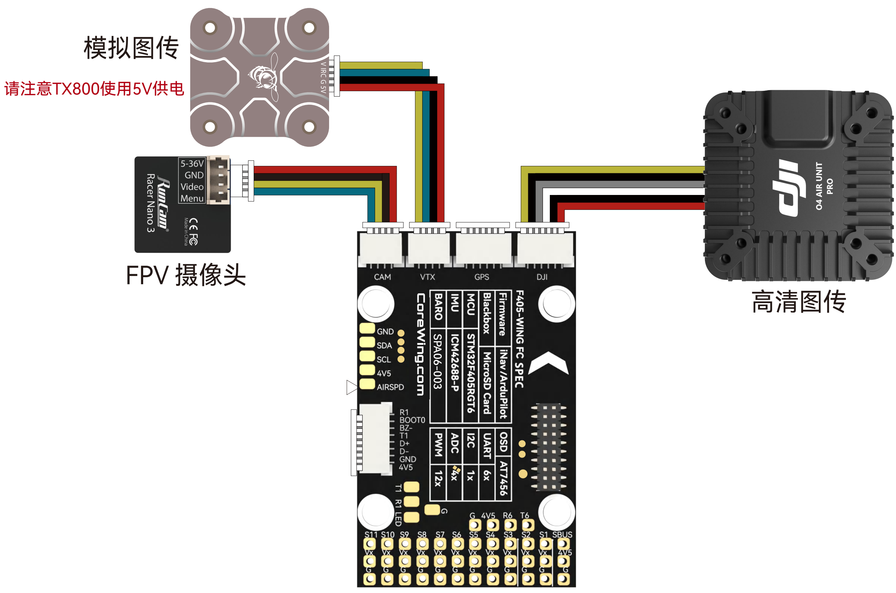
若是图传支持SmartAudio，则需要进行以下设置

SERIAL3_BAUD	4	设置SmartAudio默认波特率 4800
SERIAL3_OPTIONS	4	设置串口3工作模式为半双工
SERIAL3_PROTOCOL	37	设置串口3协议为SmartAudio

更详细设置参考以下链接：
https://ardupilot.org/copter/docs/common-vtx.html

● 图传供断电切换功能

硬件连接：
如下图所示，分别连接好图传和摄像头。



❶ iNav 参数设置

①模式页面，下拉到用户定义1选项，
点击添加范围。

②选择切换摄像头的控制通道，
并拖动蓝色进行条选择识别的范围。
(白色范围为启动图传，
蓝色进度条为关闭图传)

③点击保存

❷ ArduPilot 参数设置

进入MissionPlanner参数设置，
设置以下参数，并手动重启。
将图传的通断电脚位配置继电器功能：
RELAY1_FUNCTION = 1；
RELAY1_PIN=81；
RC X_OPTION=28；
开关的PWM值低于1200时，开启图传；
高于1800时，关闭图传。

● ArduPilot参数设置

RELAY1_FUNCTION	1	启用继电器1的功能，设置后需要断电重启飞控
RELAY1_PIN	81	配置继电器功能
RC X_OPTION	28	设置控制的开关通道，X为你选择的通道， 例如使用7通道控制，RC7_OPTION=28

※以上参数为ArduPilot 4.5.7的参数，不同固件，参数可能会有所不同

***若已正确配置，拨动通道开关，可在MissionPlanner地面站飞行数据消息界面查看到以下操作信息：**

消息显示	状态
RELAY1 LOW	开启图传
RELAY1 MIDDLE	关闭图传
RELAY1 HIGH	关闭图传

ArduPilot 4.4.x版本固件有此消息显示，
ArduPilot 4.5.x版本固件无此消息显示，建议
根据图传是否成功通断电来判断设置是否成功。

Part6-针脚映射

⬢ iNav 针脚映射

UART			
USB		USB	
TX1 RX1	5V tolerant I/O	UART1	无线 USB 扩展板 PRO
TX2 RX2 SBUS	5V tolerant I/O	SBUS 焊盘	SBUS 接收机, SBUS焊盘 = RX2 带反向电路
		TX2	SmartPort 遥测，启用 Softserial_Tx2
TX3 RX3	5V tolerant I/O	UART3	MSP Displayport/DJ OSD/VTX
TX4 RX4	5V tolerant I/O	UART4	自定义
TX5 RX5	5V tolerant I/O	UART5	GPS
TX6 RX6	5V tolerant I/O	UART6	ELRS/TBS 接收机

PWM		TIMER	iNav Plane	iNav MultiRotor
S1	5V tolerant I/O	TIM4_CH2	Motor	Motor
S2	5V tolerant I/O	TIM4_CH1	Motor	Motor
S3	5V tolerant I/O	TIM3_CH3	Servo	Motor
S4	5V tolerant I/O	TIM3_CH4	Servo	Motor
S5	5V tolerant I/O	TIM8_CH3	Servo	Motor
S6	5V tolerant I/O	TIM8_CH4	Servo	Motor
S7	5V tolerant I/O	TIM8_CH2N	Servo	Servo
S8	5V tolerant I/O	TIM2_CH1	Servo	Servo
S9	5V tolerant I/O	TIM2_CH3	Servo	Servo
S10	5V tolerant I/O	TIM2_CH4	Servo	Servo
S11	5V tolerant I/O	TIM12_CH2	Servo	Servo
S12/LED	5V tolerant I/O	TIM1_CH1	LED	LED

***在iNav固件中，默认允许最多控制 32 颗 WS2812 。**

ADC			
电压	10K:100K 分压比 0~36V	电压 ADC ADC_CHANNEL_1	voltage scale 1100
电流	0~3.3V	电流计 ADC ADC_CHANNEL_2	Current scale 158
模拟空速	10K:10K 分压比 0~6.6V	空速 ADC ADC_CHANNEL_3	Analog Airspeed
模拟RSSI	0~3.3V	RSSI ADC ADC_CHANNEL_4	Analog RSSI

I2C			
I2C1	5V tolerant I/O	板载气压计	SPA06-003(iNav8.0.1识别为DPS310)
		罗盘	QMC5883 / HMC5883 / MAG3110 / LIS3MDL
		数字空速计	MS4525
		OLED	0.96"

⬢ ArduPilot 针脚映射

USB	USB	SERIAL0	Console
TX1 RX1	USART1（有 DMA）	SERIAL1	无线 USB 扩展板 Pro
TX2 RX2 SBUS	SBUS 焊盘	BRD_ALT_CONFIG 0 Default	SBUS接收机, SBUS 焊盘 = RX2 带反向电路
	RX2		IBUS/DSM/PPM
	USART2	BRD_ALT_CONFIG 1 SERIAL2	自定义
TX3 RX3	USART3	SERIAL3	MSP Displayport/DJI OSD/VTX
TX4 RX4	UART4	SERIAL4	自定义
TX5 RX5	UART5	SERIAL5	GPS1
TX6 RX6	USART6(有DMA)	SERIAL6	ELRS/TBS接收机 串行协议输入

***如果使用较高串口速率，例如921600，请用USART1(UART1)、USART6(UART6)**

PWM		定时器		
S1	PWM1 GPIO50	TIM4_CH2	PWM/DShot(DMA)	Group1
S2	PWM2 GPIO51	TIM4_CH1	PWM/DShot(DMA)	
S3	PWM3 GPIO52	TIM3_CH3	PWM/DShot(DMA)	Group2
S4	PWM4 GPIO53	TIM3_CH4	PWM/DShot(DMA)	
S5	PWM5 GPIO54	TIM8_CH3	PWM/DShot(DMA)	Group3
S6	PWM6 GPIO55	TIM8_CH4	PWM/DShot(DMA)	
S7	PWM7 GPIO56	TIM8_CH2N	PWM/DShot(DMA)	
S8	PWM8 GPIO57	TIM2_CH1	PWM/DShot(DMA)	Group4
S9	PWM9 GPIO58	TIM2_CH3	PWM/DShot(DMA)	
S10	PWM10 GPIO59	TIM2_CH4	PWM/DShot(DMA)	
S11	PWM11 GPIO60	TIM1_CH3N	PWM	Group5
S12	PWM12 GPIO61	TIM1_CH1	PWM	

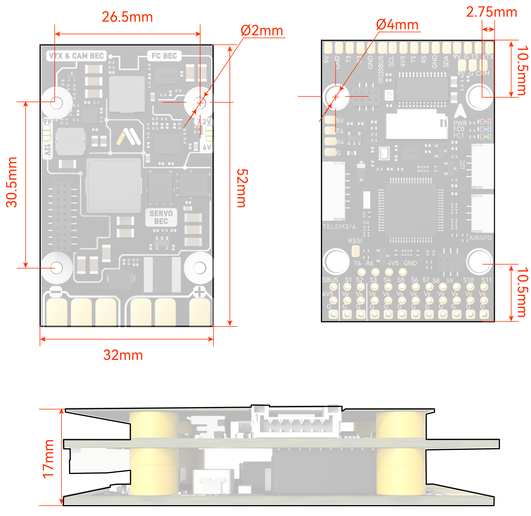
***S1~S10输出支持DShot和PWM。但是，在同组定时器当中，一旦有某个通道开启DShot，同组的所有通道都会开启DShot。我们提供2+2+3+3+2这样的组合，方便设置不同类型的飞机。**
例如在单电机固定翼当中，将S3开启了DShot，S4也会开启，无法单独开启单个通道DShot。
例如在双电机固定翼中，将电机设置在S3、S4通道，开启DShot，其余舵机通道使用PWM协议。
在Y3垂起固定翼中，将三个电机设置在S5、S6、S7通道开启DShot，其余舵机通道使用PWM协议。

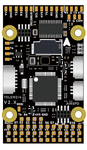
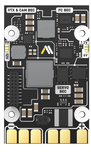
ADC				
电压	10K:100K 分压比 0~36V	Battery voltage	BATT_VOLT_PIN	10
			BATT_VOLT_MULT	11.05
电流计	0~3.3V	Current sense	BATT_CURR_PIN	11
			BATT_AMP_PERVLT	64
模拟空速	0~6.6V	Analog Airspeed	ARSPD_PIN	15
			ARSPD_TYPE	2
模拟RSSI	0~3.3V	Analog RSSI	RSSI_ANA_PIN	14
			RSSI_TYPE	2

I2C				
I2C1	5V tolerant I/O	板载气压计	SPA06-003（AP4.5.7识别为SPL06）	
		罗盘	COMPASS_AUTODEC	
		数字空速计 MS4525 ASP5033	ARSPD_BUS	0
			ARSPD_TYPE	1
			ARSPD_TYPE	15

Part7-包装

尺寸



 CoreWing F405 WING V2 飞控板 x1	 CoreWing WING PDB板 PLUS x1	CoreWing F405 WING V2 顶板 x1	CoreWing无线 USB 扩展板 PRO x1
90 Degree pin PWM弯排针（3x12）x1 *焊接版本无弯针	直排针（1x12）x3	ELRS排针（1x4）x1	M2x12铜螺柱 x5
M2x4十字螺丝 x10	M3x4硅胶圈 x5	USB扩展线	VTX连接线
GPS连接线		DJI连接线	
CAM连接线		杜邦4P单头连接线	
电容		排针双面胶垫	

Part8-保修说明

一、保修服务（30天内）

1. 保修范围：飞控主板、PDB、扩展板自您签收之日起30天内，出现非人为的性能故障或官方固件导致的问题，可免费保修。

2. 不保修情况：线材等耗材；非官方渠道购买；因进水、摔撞、接反、自行拆修或刷机造成的损坏。

二、 退换货服务

● 7天无理由退货：签收后7天内，产品未拆封、包装完好可退货（拆封后不支持），可以进行退货，退货请联系购买的店铺进行处理。

● 30天内质量问题换货：签收后30天内，出现非人为质量问题经检测确认后免费换新。

三、 售后流程

1. 先联系客服：通过酷翼科技公众号，联系客服说明情况。

2. 提交与寄送：按指引提交工单（需提供购买凭证及问题证明）并寄回产品。

3. 检测与处理：我们收到后将在14个工作日内完成检测、维修或换新，并寄回给您。

4. 运费说明：确认为产品质量问题的，来回运费由我们承担；
非质量问题，来回运费需要由您自理。

四、 温馨提示

● 请通过官方授权渠道购买，并保留好购买凭证。

● 使用前请阅读说明书，正确操作。

● 保修说明最终解释权归珠海市酷翼科技有限公司所有。

联系我们

● 售后电话：15018866740

● 微信公众号：酷翼科技

● 工单提交（建议先联系客服）：https://xmdwz.cn/6m2egx