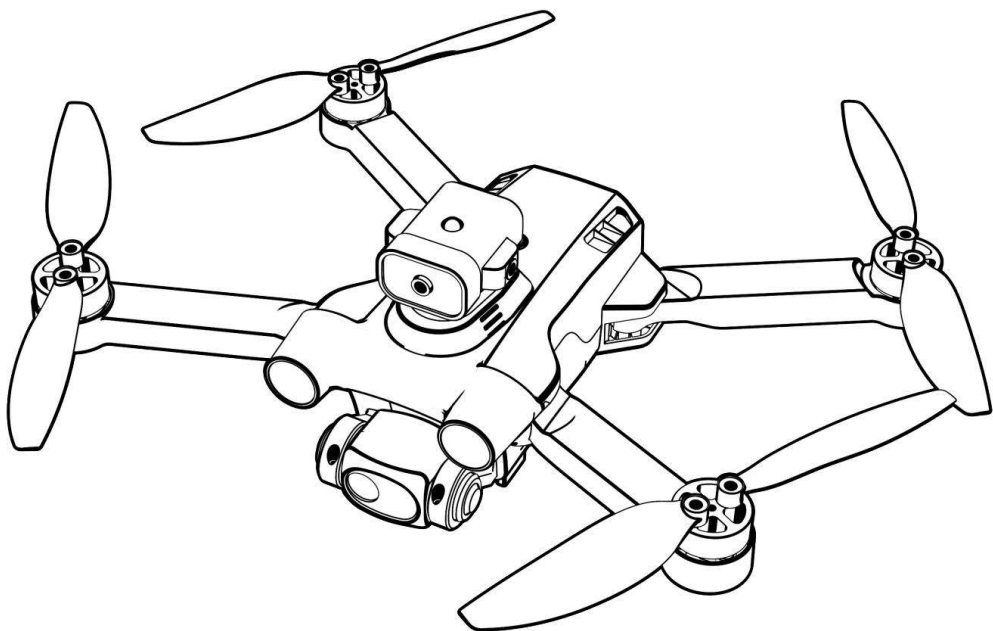


无刷GPS四轴航拍无人机

使用说明书



安全防范：

1. 为保证航空无线电台（站）电磁环境的要求：禁止在以机场跑道中心点为圆心、半径5000M的区域内使用各类模型遥控器。在国家有关部门发布无线电台管制命令的期间、区域，应按要求停止使用模型遥控器。选择温暖晴朗无风的天气飞行，切勿在过热、过冷、强风、暴雨等恶劣天气条件下飞行；选择室内或户外空旷地方，并与人、宠物、空架电线及其他障碍物保持安全距离，确认无其他使用相同频率；不能让飞机离开视线；
2. 飞行器发动后，请不要接触飞行器的高速旋转部分与高速旋转的螺旋桨保持距离，以免发生绞伤危险。（包括齿轮、旋翼等）。
3. 飞行器使用中和使用后，电池及电机将会产生高温，请勿触摸，以免发生烫伤的危险。
4. 请勿直视发光二极管的光束，以免影响眼睛。

温馨提示：建议初学者在空旷无人的地方低空练习飞行3天左右，熟悉飞行后再向高空飞行

预飞行准备

飞行环境



室内：宽敞的空间远离障碍，人群或宠物是首选。



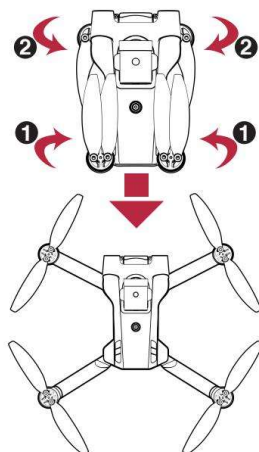
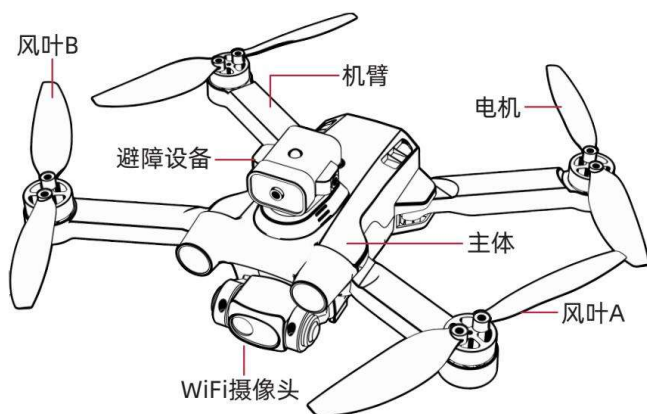
户外：晴朗，风和晴朗天气是首选。



请在飞行期间将无人机保持在视线范围内，并远离障碍物，高压电缆，树木和人员。



不要在极端的环境中飞行，如炎热，寒冷，强风或暴雨。



叶片更换事宜

1. 将要更换的风叶必须对应机上相对的位置更换。风叶A需安装在A的位置上，风叶B需安装在B的位置上，如更换风叶错误将无法操控。
2. 飞行时风叶A往顺时针方向转动，风叶B往逆时针方向转动。

1.重要说明

本产品不是玩具。错误的使用会造成的损害。

请在使用此产品前请按照说明书使用。不要自己拆卸此产品。否则，造成任何损伤制造商不负责。

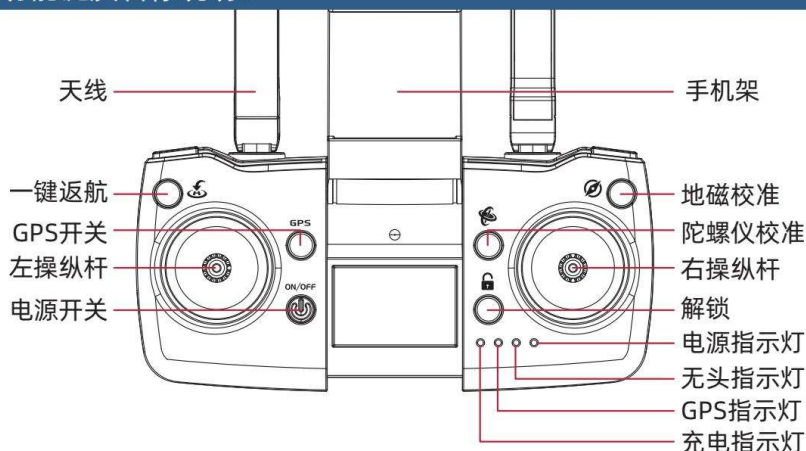
2.安全说明

警告：要在安全的区域内或远离他人飞行。不要在密集人群上方操控飞行器，遥控飞行器飞行时由于飞行员操作过程中操作错误或无线干扰，很容易发生事故、故障，容易对人群造成损害或伤害。

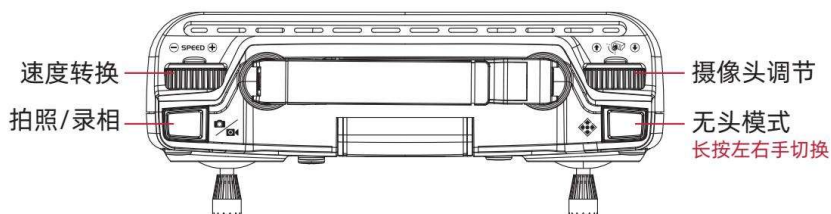
禁止：特别室内和室外飞行时，请远离障碍物此产品适合室内和室外飞行（风级不超过4级），请选择一个，没有障碍物、人群和宠物。路人的地方，例如，加热源、热源、电线或电子电源不会受到碰撞着陆，纠缠，导致的火灾、触电和造成的生命和财产损失的地方。

警告：请一位飞行经验丰富的飞行员帮助产品主要适合14岁以上，在开始学习时有一定的难度，建议请一位飞行经验丰富的飞行员指导。

遥控器功能键及名称说明：

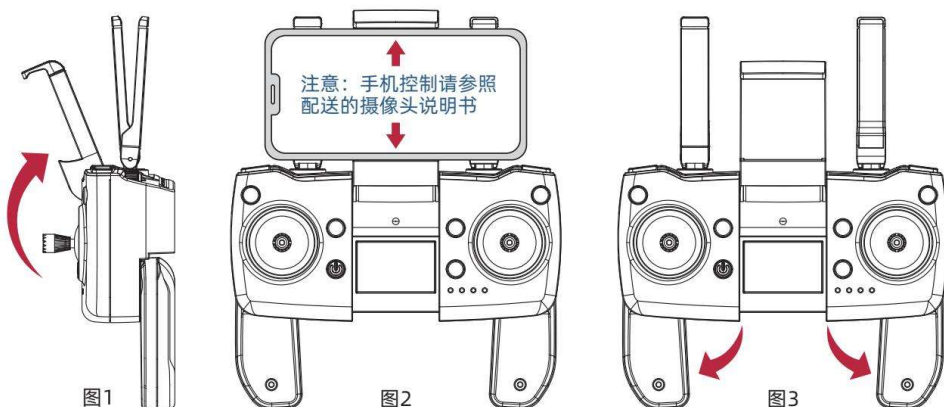


注意：在室内或者室外搜不到卫星的时候，如果要启动飞行器需关闭GPS，长按“GPS”按键3秒，遥控器“滴”一声，按解锁按键，飞行器机翼开始旋转，准备起飞。



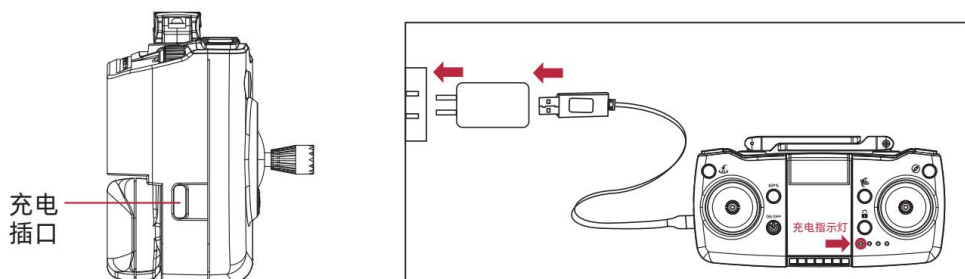
左右手切换：默认左手油门，对频前长按“左右手切换键”切换为右手油门

遥控器手把/手机架使用说明：



手机架：将遥控器中间手机架向上掀开(图1)，向上拉伸可放置手机(图2)。
遥控器手把：将遥控器底部手把从中间位置向下拉，旋转至到位。

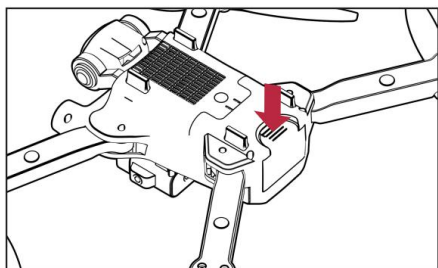
遥控器充电使用说明：



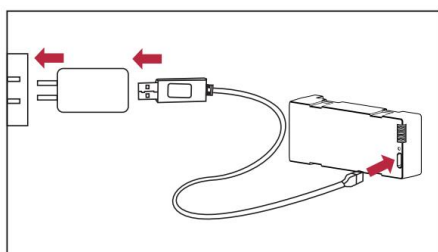
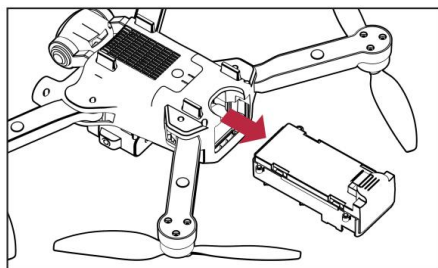
将充电线充电插头插入遥控器充电插口，然后将USB充电器插头连接电脑或手机充电器充电，充电时充电指示灯亮起，充满电后指示灯熄灭。（充电时间60分钟左右）

注意：如果充电时充电指示灯没有变化时，这表明电池为满电，不需要再充电。

无人机锂电池充电使用说明：



取出无人机电池：按住箭头所示位置，向后拉取出电池。



电池充电步骤：

USB安卓头插入电池，将USB充电器插头连接电脑或手机充电器充电，充电时电池上安卓头红灯亮起，充满电后红灯熄灭。（充电时间90分钟左右）

注意：如果电池插到充电器上，电池上安卓头灯没有亮，不需要再充电。

飞行前环境要求：

请选择空旷的室内或无雨雪、风力小于4级的室外环境飞行，飞行时请远离人群、树木、电线、高大建筑物、机场和信号发射塔等。

1. 无人机对频

将无人机放在水平地面上并打开电源，再打开遥控器电源，此时飞行器上灯光快速闪烁，遥控器上的灯光闪烁，遥控器左操纵杆向上推后往下拉，此时无人机上前后指示灯由前后一致慢闪变成前后交替慢闪表示对频成功。

(在同一位置校准以后第二次对频后，前灯慢闪后灯长亮直接进入搜星状态)

2. 陀螺仪校准操作

将无人机放在水平位置，长按遥控器上“陀螺仪校准”按键(图示1)，按住3秒后，无人机灯光快闪变慢闪，同时遥控器发出“Di”一声，表示校准成功。

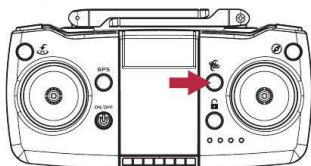
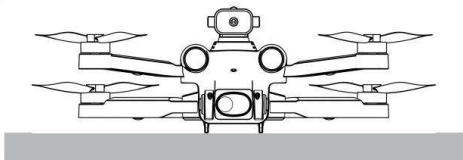


图1



3. 校准地磁操作

地磁容易受到其他电子设备干扰，将导致数据异常影响飞行，首次使用，必须进行地磁校准，根据下面的步骤校准地磁：

长按遥控器(图示2)按键3秒后，遥控器发出“Di”一声，无人机指示灯由慢闪变为快闪，此时就可以校准。

把无人机拿在手上，按(图示3)水平方向顺时针缓慢转动3圈，无人机上指示灯由快闪变慢闪，遥控器发出“Di”一声，表示水平校准成功。此时可以进行(图示4)垂直方向，机头向下顺时针缓慢转动3圈，无人机后红色指示灯慢闪变为常亮，遥控器发出“Di”一声表示校准成功。

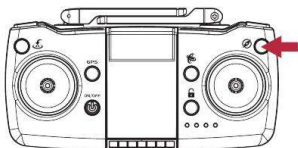


图2

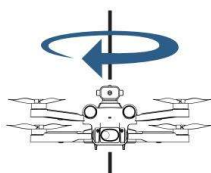


图3



图4

4. 搜索GPS信号：

校准成功以后无人机前面绿色指示灯慢闪，后面的红色指示灯常亮，把无人机放在水平位置约30秒左右，飞行器前绿色指示灯由慢闪变常亮，遥控器发出“Di”一声，表示搜星成功，此时长按遥控器“解锁按键”(图示5)可以飞行。

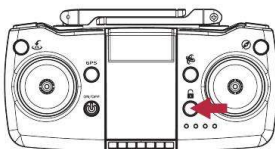


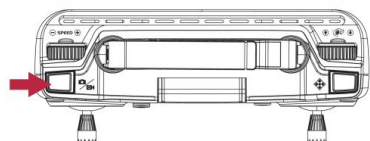
图5

特别提示：

- 1.当无人机校准完成时，将无人机水平放在室外宽广的地方，飞行器前面绿灯慢闪，等待30秒左右无人机机身前面绿灯变成常亮，同时发出“Di”表示搜星成功。
- 2.请把无人机拿到室外空旷地方校准。
- 3.每个地区经纬度不同，新客户必须校准一次，比如广东和北京相差28度，所以不校准表现为前进后退不是直线飞行，校准是为了气压计测量高度的准确。

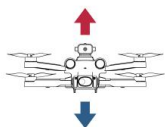
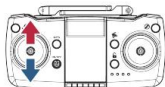
遥控器视频/图片拍摄说明：

录像
拍照



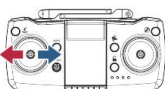
遥控器录像键，轻按拍照，长按录像。

操控方法：

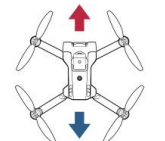
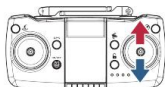


当左操纵杆（油门）向上推，主风叶转速增大，飞行器升高。

当左操纵杆（油门）向下推，主风叶转速减慢，飞行器下降。

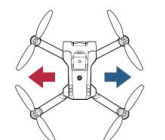


当左操纵杆（方向舵）向左推，飞行器机头向左转，向右推，飞行器机头向右转。



当右操纵杆（方向舵）向上推，飞行器向前进。

当右操纵杆（方向舵）向下推，飞行器向后退。



当右操纵杆（方向舵）向右推，飞行器向右侧飞行。

当右操纵杆（方向舵）向左推，飞行器向左侧飞行。

警告 当无人机在离地面30cm的位置，无人机会受到自身桨叶涡流的影响而变得不稳定，这就叫“地效反应”，当无人机高度越低时，地效反应的影响越大。

遥控功能操作介绍：

1. 无人机解锁

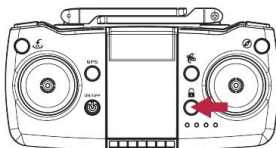


图1

当无人机在室外搜星成功，无人机启动需要解锁，长按遥控器“解锁”按键（图示1），此时四个螺旋桨同时均速转动，表示解锁成功，当解锁完成，无人机就可以正常操作飞行。

2. 速度档位调节

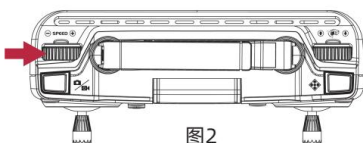


图2

无人机起飞速度档位默认慢档，当无人机在空中飞行时候，可通过旋钮调节速度档位(图示2)，把速度旋钮往右旋转一下，遥控器“滴滴”两声表示进入二档，在旋转一下遥控器“滴滴滴”三声表示进入三档高速模式，反之左转则进入二档和低速一档。

3.摄像头角度调节

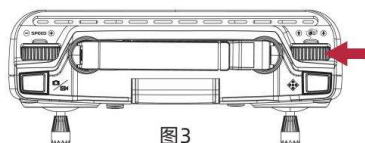
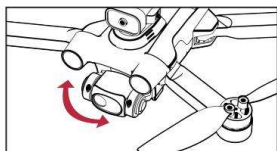


图3



无人机飞行过程中可通过摄像头调节旋钮(图示3)调节摄像头的角度。旋钮右转摄像头角度降低, 旋钮左转摄像头角度升高。

4.无头模式

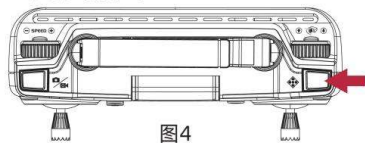


图4

把无人机放在遥控器正前方, 无人机的机头方向朝前, 对频后水平校准起飞, 飞行过程中按无头模式按键(图示4), 遥控器“滴滴滴”三声, 表示无人机进入无头模式, 此时无人机的前指示灯慢闪, 若要退出无头模式, 再按下无头模式按键, 遥控器滴一声, 则退出无头模式。

请确保操作者从始至终都面对同一个方向, 与飞行器起飞时的方向一致。

此时无论飞行器朝向哪个方向, 操作者拨动方向摇杆后退, 飞行器就会朝操作者后退。

5.一键返航

当无人机在空中飞行时, 按下遥控器(图示5)此功能键, 会自动升高或下降至50米高度直线返回并降落到起飞地点。

特别提示: 当无人机飞行中, 机身前LED灯慢闪时, 表示无人机电量不足。当飞行中无人机电量不足或失去信号时, 飞机会自动进入返航模式, 返回起飞地点。

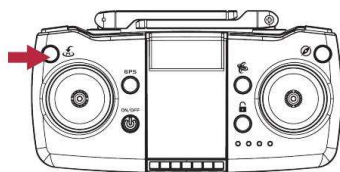
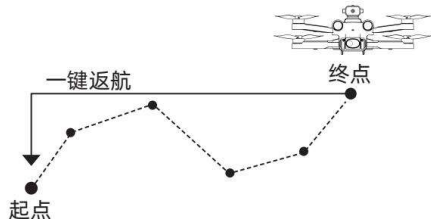


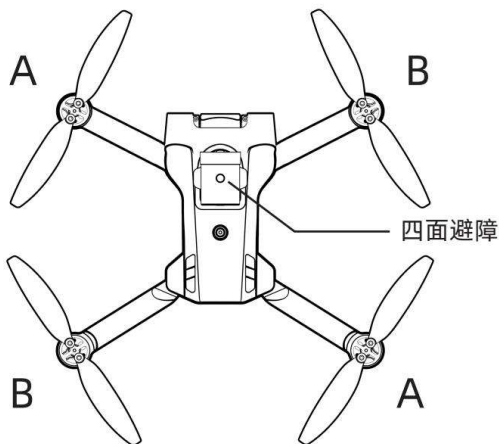
图5



避障功能 (需另外购买)

避障功能注意事项:

- 1.请在开机前安装好避障头;
- 2.避障距离1米左右, 感应到有障碍物时遥控器会滴滴响;
- 3.使用避障功能时请在室内或没有阳光的室外飞行 (太阳光对避障功能有干扰)

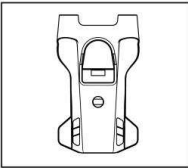


请确保正确安装, 安装错误将导致不能正常飞行

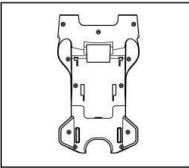
常见问题解决指引：

问题	原因	解决方法
无人机指示灯闪烁操作无反应	1.无人机GPS未搜星成功 2.无人机电量不足	1.将无人机移至空旷地方重新搜星 2.为电池充电
无人机桨叶转动但飞不起来	1.桨叶装错 2.桨叶变形	1.为电池充电 2.更换桨叶
无人机震动得厉害	桨叶变形	更换桨叶
微调调到底了但仍不能使无人机平稳	1.桨叶变形 2.马达不良	1.更换桨叶 2.更换马达
撞击后再次启动无人机不受控制乱飞	三轴加速度传感器因撞击失去平衡	将无人机静放5-10秒后就可以了

配件清单



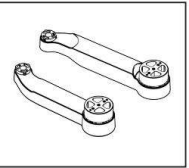
上盖



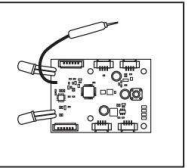
下盖



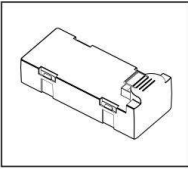
风叶



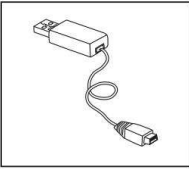
机臂



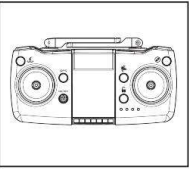
接收板



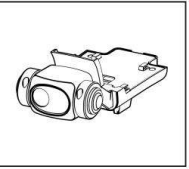
电池



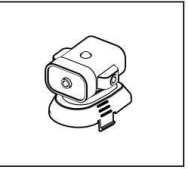
USB充电器



遥控器



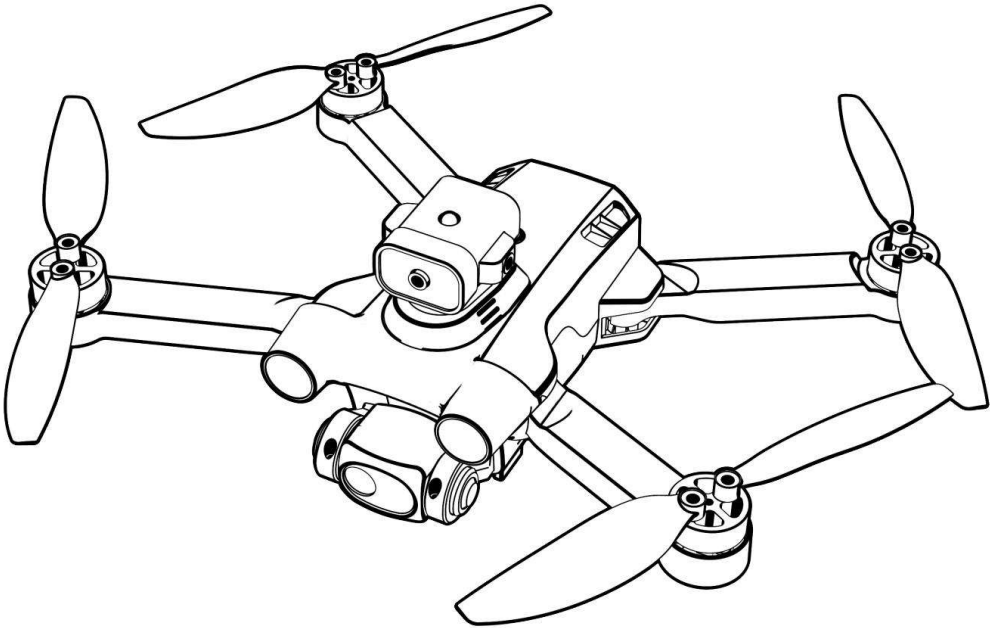
摄像头



避障器

Brushless EPS four-axis aerial photography UAV

Operating instructions



Safety precautions:

- 1 in order to ensure the electromagnetic environment requirements of aviation radio station (station), it is prohibited to use various model remote controllers in the area with the center point of airport runway as the center point and the radius of 5000M. During the period when the relevant departments of the state issue radio control orders and regional areas, the use of model remote controllers shall be stopped as required. Please fly in warm, clear, windless weather. Do not fly in severe weather conditions such as overheating, overheating, strong wind, rainstorm, etc. Please choose indoor or outdoor open area, and keep a safe distance from people, pets, empty overhead wires and other obstacles. Make sure that no other uses the same frequency. Do not let the aircraft out of sight.
- 2 after the aircraft is started, please do not contact the high-speed rotating part of the aircraft and keep a distance from the high-speed rotating propeller to avoid the risk of strangulation. (Including gears, rotors, etc.)
4. During and after the use of the aircraft, the battery and motor will generate high temperature. Please do not touch it to avoid the risk of scalding.
- 4 do not look directly at the light beam of the LED to avoid affecting the eyes.

Warm Tip: It is suggested that beginners practice flying at low altitude in an open and unmanned place for about 3 days, and then fly to high altitude after being familiar with flying

Pre-flight preparation

flight environment



Indoor: Spacious space away from obstacles, crowds or pets are preferred.



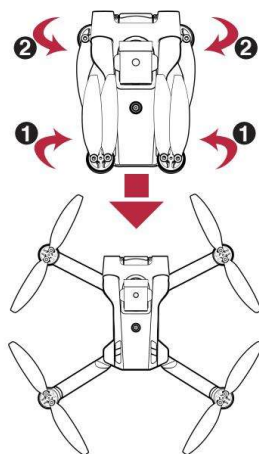
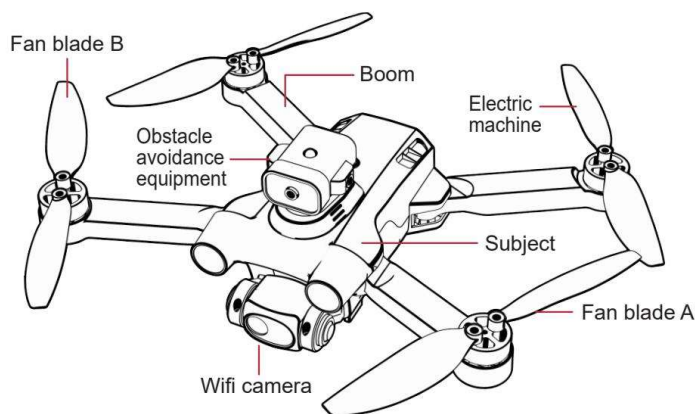
Outdoor: Sunny, windy and sunny weather are preferred.



Please keep the UAV in line of sight and away from obstacles, high-voltage cables, trees and personnel during the flight.



Do not fly in extreme environments, such as heat, cold, strong wind or heavy rain.



Blade replacement:

1. The fan blade to be replaced must be replaced corresponding to the relative position on the machine. Fan blade A needs to be installed at position A, and fan blade B needs to be installed at position B. If fan blade is replaced incorrectly, it can not be controlled.
2. When flying, the fan blade A rotates clockwise, and the fan blade B rotates counterclockwise.

1. Important note

This product is not a toy, wrong use will cause damage.

Please follow the instructions before using this product. Do not disassemble the product yourself. Otherwise, the manufacturer is not responsible for any damage.

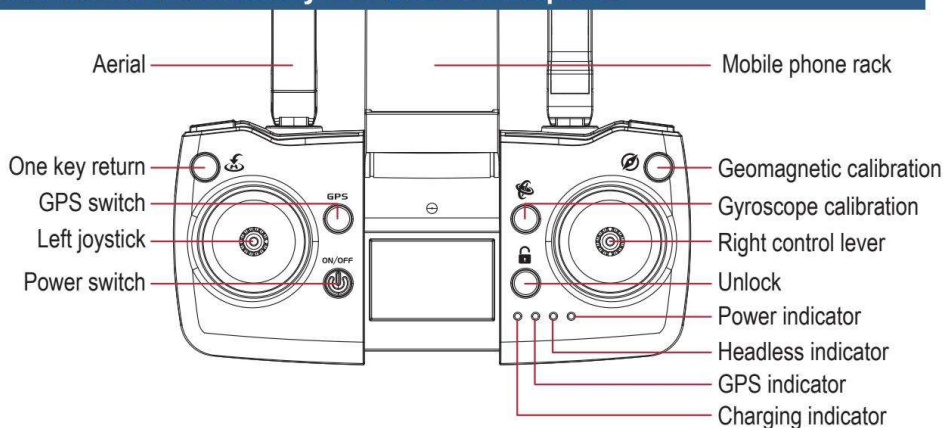
2. Safety instructions

Warning: It is necessary to fly in a safe area or away from others, and do not control the aircraft above a dense crowd. Due to the pilot's operation error or wireless interference in the operation process, accidents and failures are easy to occur, and damage or injury to the crowd is easy to occur.

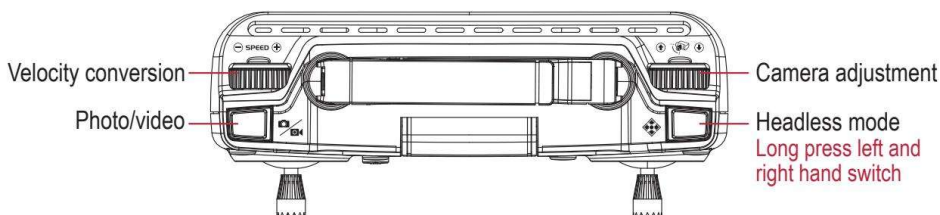
Prohibition: Especially for indoor and outdoor flight, please keep away from obstacles. This product is suitable for both indoor and outdoor flight (wind strength not more than 4). Please choose a place that is free from obstacles, crowds and pets, passers-by, such as, heating source, heat source, electric wires or electronic power source will not collide with the drone, landing, entanglement, or cause fire, electrocution and damage to life and property.

Warning: As this product is mainly suitable for people over 14 years old, it may be difficult to learn at first, we recommend you to ask an experienced pilot for guidance.

Remote control function key and name Description:



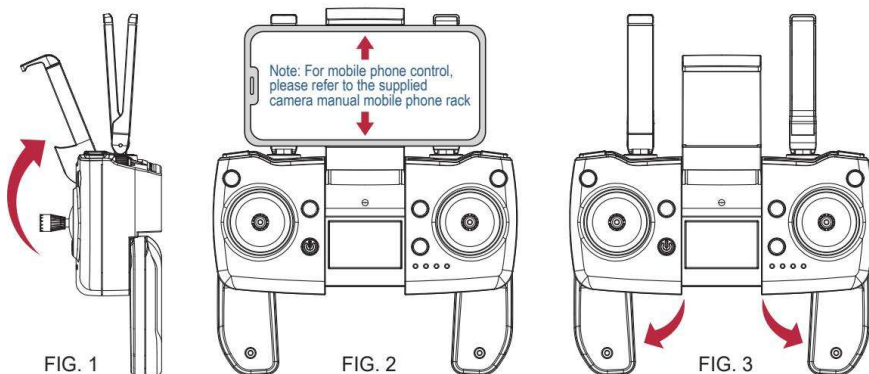
Note: When you can't search for satellites indoors or outdoors, you need to turn off the GPS if you want to start the aircraft. Long press the "GPS" button for 3 seconds, the remote control "drops", press the unlock button, the aircraft wing starts to rotate, and it is ready to take off.



Left-handed switching:

Default left-handed throttle, long press "left-handed switching key" before linking to switch to right-handed throttle.

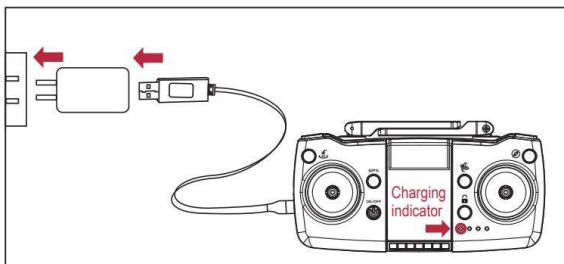
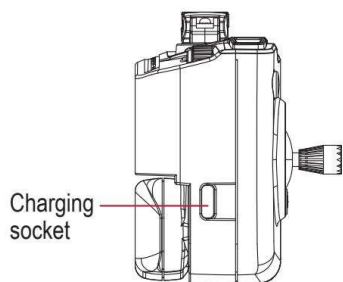
Instructions for remote control handle/mobile phone rack:



Lift the mobile phone rack in the middle of the remote controller upward (FIG. 1), and stretch upward to place the mobile phone (FIG. 2).

Remote control handle: Pull the bottom handle of the remote control down from the middle position and rotate it into place (FIG. 3).

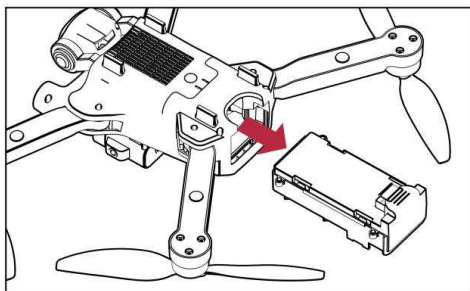
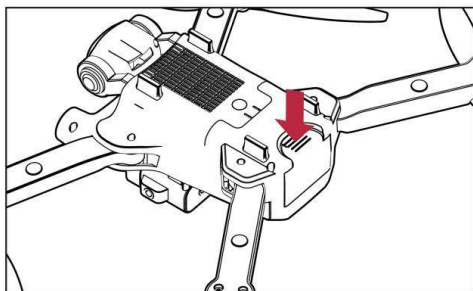
Instructions for charging controller:



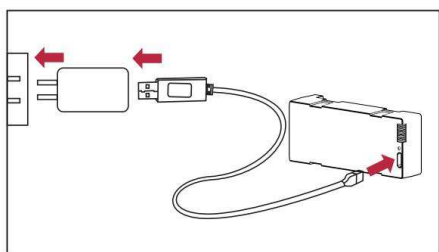
Insert the charging plug of the charging wire into the charging socket of the remote controller, and then connect the USB charger plug to the computer or mobile phone charger for charging. When charging, the charging indicator lights up, and the indicator lights out after full charging. (Charging time is about 60 minutes)

Note: If the charge indicator does not change during charging, this indicates that the battery is fully charged and does not need to be recharged.

Instructions for charging drone lithium battery:



Take out the drone battery: Press the position shown in the arrow and pull out the battery backwards.



Battery charging steps:

Plug the USB Android head into the battery and plug the USB charger. Connect the computer or mobile phone charger to charge. When charging, the Android headlight on the battery lights up, and when fully charged, the red light goes out. (Charging time is about 90 minutes)

Note: If the battery is plugged into the charger and the Android headlight on the battery is not on, no recharging is required

Pre-flight environmental requirements:

Please choose an open indoor or outdoor environment without rain and snow and wind force less than Level 4 to fly. Please stay away from people, trees, electric wires, tall buildings, airports and signal transmission towers when flying.

1.Drones to frequency

Put the drone on the horizontal ground and turn on the power, then turn on the remote control power, at this time the lights on the aircraft flashes quickly, the lights on the remote control flashes. Then push up the left joystick of the remote control and pull down, at this time on the drone front and rear lights from front and rear consistent slow flash into front and rear alternating slow flash to indicate the success of the frequency. (After the second frequency comparison after calibration at the same position, the headlight flashes slowly and then the lamp lights up for a long time to directly enter the star Search state)

2.Gyroscope calibration operation

Place the UAV in a horizontal position, press and hold the "gyroscope calibration" button on the remote controller (Figure 1), and press and hold for 3 seconds, the UAV light flashes slowly, and the remote controller sends out a "Di" sound to indicate that the calibration is successful.

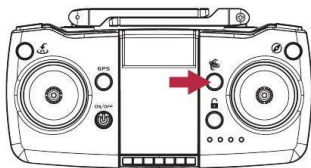
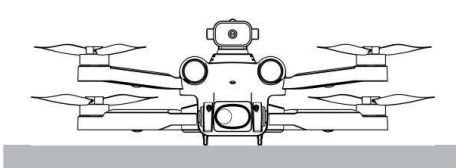


FIG. 1



3.Geomagnetic calibration operation

As the geomagnetic field is easy to be interfered by other electronic devices, which leads to abnormal data and affects the flight. Therefore, it is necessary to calibrate the ground magnetism for the first time. Please follow the steps below to calibrate the ground magnetism and press the remote control (Figure 2) button for 3 seconds, the remote control will emit a "Di" sound, and the drone light will change from slow to fast flashing, then you can calibrate it. Hold the UAV in your hand, press (Figure 3) to slowly rotate clockwise for 3 turns in the horizontal direction, the indicator light on the UAV changes from flash to slow flash, and the remote controller sends out a "Di" sound, indicating that the horizontal Calibration is successful. At this time, it can be carried out in the vertical direction (Figure 4). The nose slowly rotates clockwise for 3 turns downward, the red indicator light on the rear of the UAV slowly flashes and becomes normally on, and the remote controller sends out a "Di" sound to indicate that the calibration is successful.

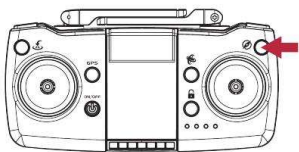


FIG. 2

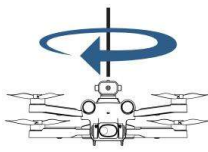


FIG. 3



FIG. 4

4.Search for GPS signals:

After successful calibration, the green indicator light in front of the UAV flashes slowly, and the red indicator light in the rear is always on. Put the UAV in a horizontal position for about 30 seconds. The green indicator light in front of the aircraft changes from slow flash to constant light, and the remote controller sends out a "Di" sound to indicate that the star Search is successful. At this time, press and hold the "unlock button" of the remote controller (Figure 5) to fly.

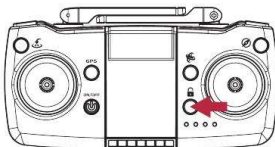


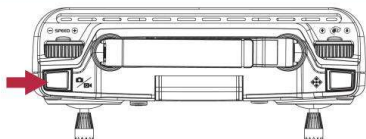
FIG. 5

Special note:

1. When the calibration of the UAV is completed, place the UAV horizontally in a wide outdoor place, the green light in front of the aircraft flashes slowly, wait for about 30 seconds for the green light in front of the UAV fuselage to become normally on, and send out "Di" to indicate that the star Search is successful.
2. Please take the drone to an open area for calibration.
3. The longitude and latitude of each region are different, and new customers must calibrate once. For example, the difference between Guangdong and Beijing is 28 degrees. Therefore, non-calibration shows that forward and backward flight is not a straight line flight. Calibration is for the accuracy of the barometer's height measurement.

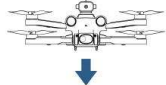
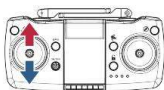
Remote controller Video picture shooting instructions:

Video recording
Photograph



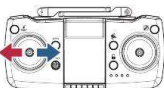
Remote control video key, gently press to take photos, long press to record.

Manipulation method

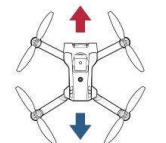
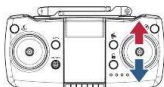


When the left lever (accelerator) is pushed upwards, the speed of the main wind blade increases and the aircraft goes up.

When the left lever (accelerator) is pushed downward, the speed of the main wind blade slows down and the aircraft descends



When the left lever (rudder) is pushed to the left, the aircraft head turns to the left, when pushed to the right, and the head turns to the right.



When the right lever (rudder) is pushed up, the aircraft goes forward.
When the right lever (rudder) is pushed down, the aircraft goes backward.



When the right lever (rudder) is pushed to the right, the aircraft flies to the right.
When the right lever (rudder) is pushed to the left, the aircraft flies to the left.

Warning: When the Drone is 30 cm away from the ground, the Drone will become unstable due to the influence of its own blade eddy current, which is called "ground effect reaction". When the height of the Drone is lower, the effect of ground effect reaction is the largest.

Operation description of remote control function:

1. UAV unlock

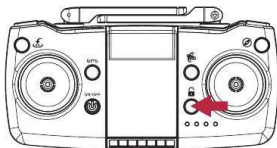


FIG. 1

When the drone has successfully positioned itself outdoors, the drone needs to be unlocked to start, press and hold the remote control. Press the "unlock" button (Figure 1). At this time, the four propellers rotate at the same speed, indicating that the unlocking is successful. When the unlocking is completed, the UAV can operate and fly normally.

2. speed gear adjustment

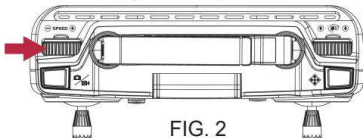


FIG. 2

The take-off speed gear of the UAV defaults to slow gear. When the UAV flies in the air, the speed gear can be adjusted through the knob (Figure 2). Rotate the speed knob to the right. The remote controller "drops" twice indicates that it enters the second gear. When the remote controller is rotated, the remote controller "drops" three times indicates that it enters the third gear high-speed mode. Otherwise, the left turn indicates that it enters the second gear and the first gear low-speed.

3. Camera angle adjustment

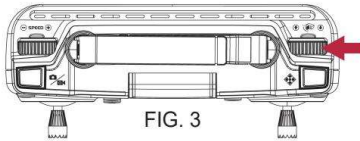
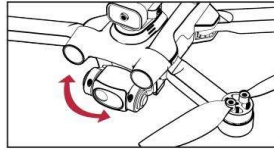


FIG. 3



The angle of the camera can be adjusted through the camera adjustment knob (Figure 3) during UAV flight. Knob right turn camera angle decreases, knob left turn camera angle increases

4.headless mode

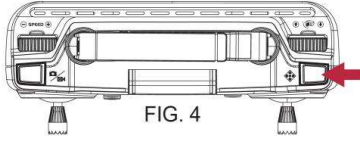


FIG. 4

Place the UAV directly in front of the remote controller, with the nose of the UAV facing forward, calibrate and take off horizontally after frequency alignment, press the headless mode button (Figure 4) during flight, and the remote controller "drops" three times, indicating that the UAV enters headless mode. At this time, The UAV's front indicator lights flash slowly. To exit headless mode, press the headless mode button again, and the remote control drops to exit headless mode.

Make sure that the operator is facing the same direction from beginning to end, in the same direction as the aircraft took off. At this time, no matter which direction the aircraft faces, the operator dials the direction rocker to retreat, and the aircraft will retreat towards the operator.

5.One-press for return

When the drone is flying in the air, press this function button on the remote control (Figure 5), it will automatically rise or fall to a height of 50 meters, return straight and land to the take-off location.

Special suggestion:

it is suggested that when the LED light in front of the body flashes slowly during Drone flight, it indicates that the Drone has insufficient power. When the Drone power is insufficient or loses the signal during flight, the aircraft will automatically enter the return mode and fly back according to the original route.

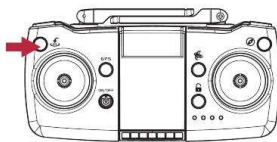
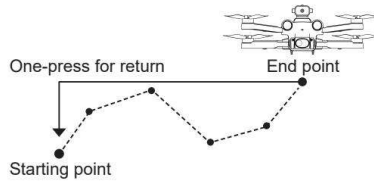


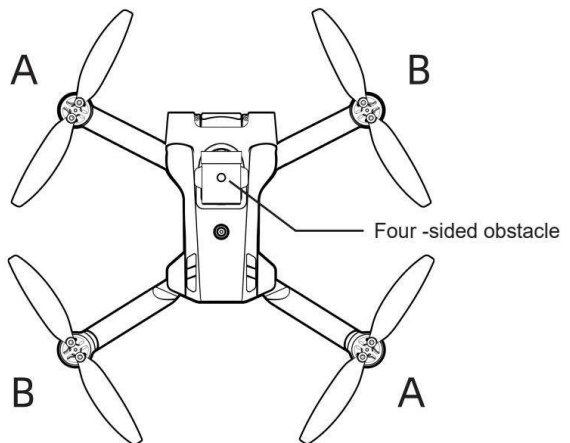
FIG. 5



Obstacle avoidance function (need to be purchased separately)

Precautions for avoidance function:

1. Please install the barrier head before booting;
2. The obstacle avoidance distance is about 1 meter, and the remote control will be dripped when the obstacle is sensing;
3. When using the obstacle avoidance function, please fly indoors or outdoor without sunlight.
(An interference with the disabled function of sunlight)

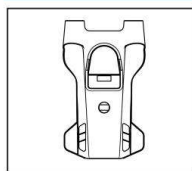


Please make sure the correct installation, the installation error will cause it to not fly normally.

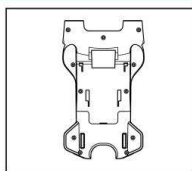
Resolution guide for common problems

Problems	Causes	Resolutions
Drone indicator is flashing while not respond when operating	1. Unsuccessful Drone GPS souxing 2. Low power of Drone	1. Move the Drone to an empty place to perform souxing again 2. Charging the battery
Drone blades turn but can't fly	1. Low battery 2. Blade deformation	1. Charging the battery 2. Replacement of blade
The drone was badly shaken	Blade deformation	Replacement of blade
Can't keep the drone steady after fine-tuning to the bottom	1. Blade deformation 2. Poor motor	1. Replacement of blade 2. Replacement of motor
After impact, uncontrolled flying of Drone when start again	Triaxial acceleration sensor overbalances due to impact	Make the Drone standstill for 5-10 seconds

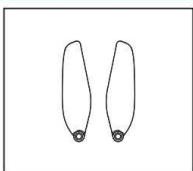
Accessories



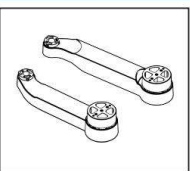
Upper cover



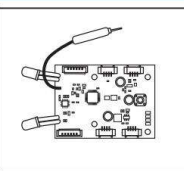
Lower lid



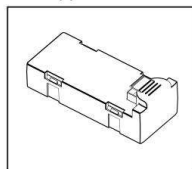
Paddle A/B



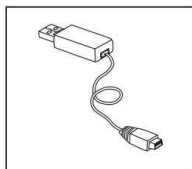
Arm



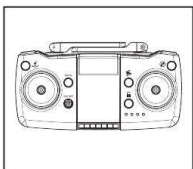
Circuit board



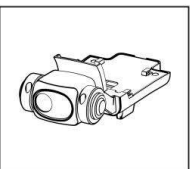
Battery



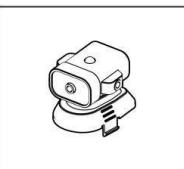
USB charging cable



Remote control



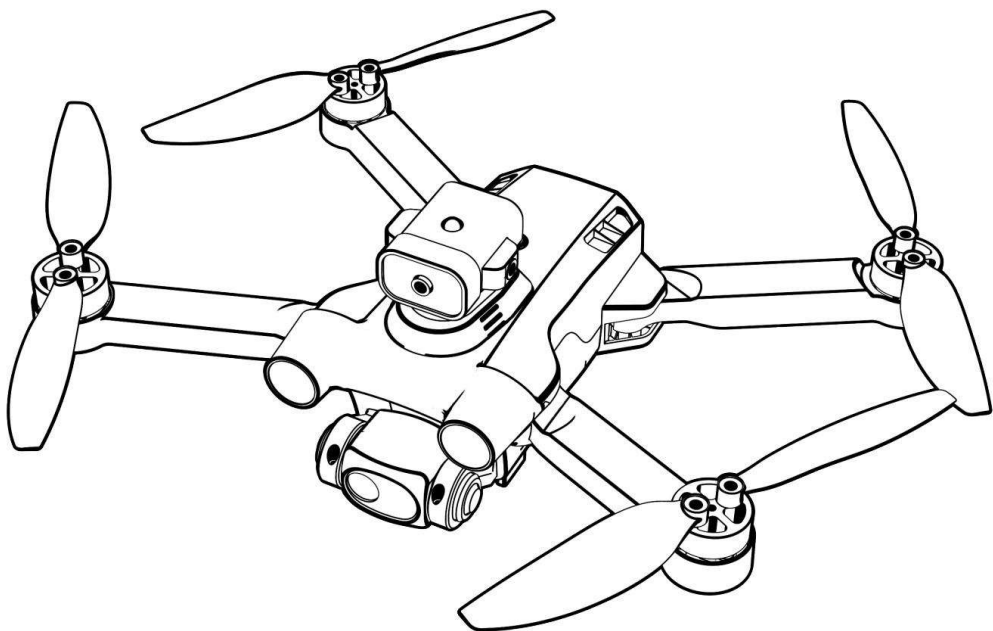
Camera



Obstacle avoider

无刷GPS四轴航拍无人机

使用说明书



安全防范:

1. 为保证航空无线电台(站)电磁环境的要求:禁止在以机场跑道中心点为圆心、半径5000M的区域内使用各类模型遥控器。在国家有关部门发布无线电台管制命令的期间、区域,应按要求停止使用模型遥控器。选择温暖晴朗无风的天气飞行,切勿在过热、过冷、强风、暴雨等恶劣天气条件下飞行;选择室内或户外空旷地方,并与人、宠物、空架电线及其他障碍物保持安全距离,确认无其他使用相同频率;不能让飞机离开视线;
2. 飞行器发动后,请不要接触飞行器的高速旋转部分与高速旋转的螺旋桨保持距离,以免发生绞伤危险。(包括齿轮、旋翼等)。
3. 飞行器使用中和使用后,电池及电机将会产生高温,请勿触摸,以免发生烫伤的危险。
4. 请勿直视发光二极管的光束,以免影响眼睛。

温馨提示: 建议初学者在空旷无人的地方低空练习飞行3天左右,熟悉飞行后再向高空飞行

预飞行准备

飞行环境



室内：宽敞的空间远离障碍，人群或宠物是首选。



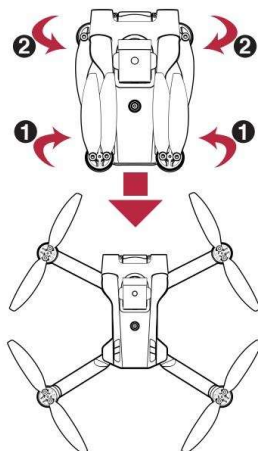
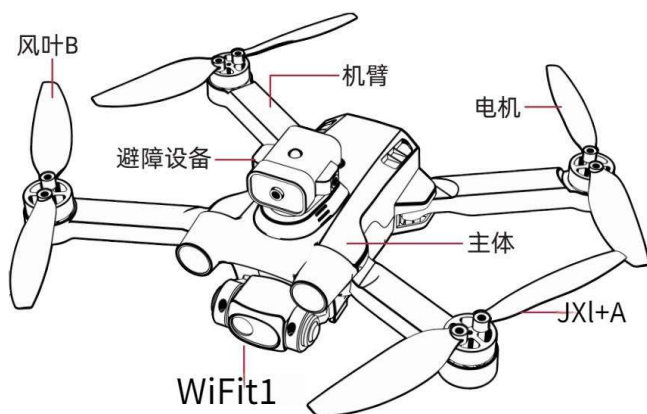
户外：晴朗，风和晴朗天气是首选。



请在飞行期间将无人机保持在视线范围内，并远离障碍物，高压电缆，树木和人员。



不要在极端的环境中飞行，如炎热，寒冷，强风或暴雨。



叶片更换事宜

1. 将要更换的风叶必须对应机上相对的位置更换。风叶A需安装在A的位置上，风叶B需安装在B的位置上，如更换风叶错误将无法操控。
2. 飞行时风叶A往顺时针方向转动，风叶B往逆时针方向转动。

1.重要说明

本产品不是玩具。错误的使用会造成的损害。

请在使用此产品前请按照说明书使用。不要自己拆卸此产品。否则，造成任何损伤制造商不负责。

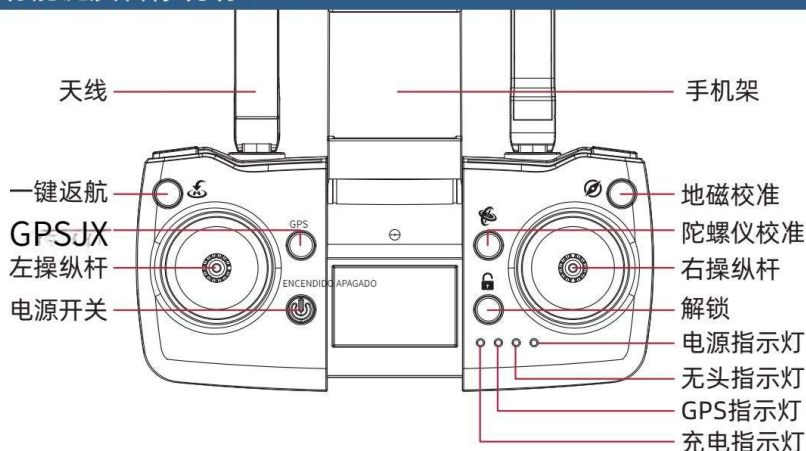
2.yo

警告：要在安全的区域内或远离他人飞行。不要在密集人群上方操控飞行器，遥控飞行器飞行时由于飞行员操作过程中操作错误或无线干扰，很容易发生事故、故障，容易对人群造成损害或伤害。

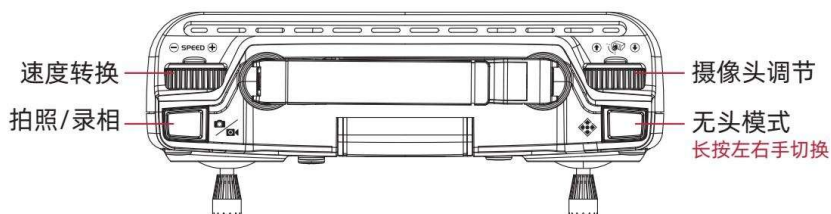
禁止：特别室内和室外飞行时，请远离障碍物此产品适合室内和室外飞行（风级不超过4级），请选择一个，没有障碍物、人群和宠物。路人的地方，例如，加热源、热源、电线或电子电源不会受到碰撞着陆，纠缠，导致的火灾、触电和造成的生命和财产损失的地方。

警告：请一位飞行经验丰富的飞行员帮助产品主要适合14岁以上，在开始学习时有一定的难度，建议请一位飞行经验丰富的飞行员指导。

遥控器功能键及名称说明：

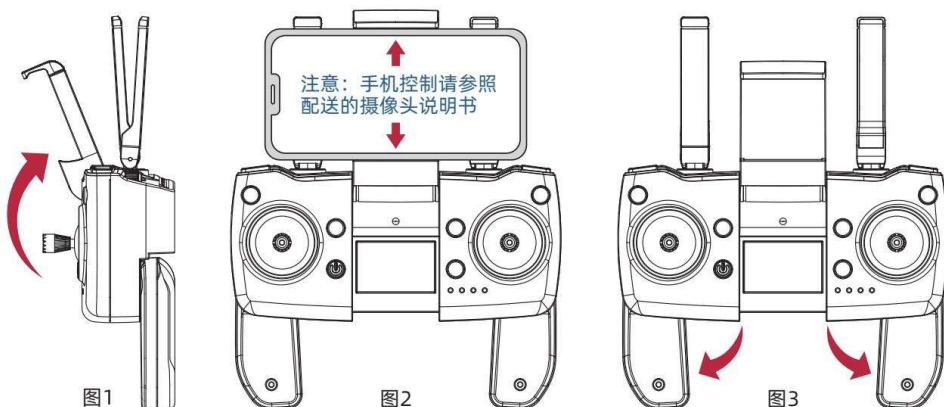


注意：在室内或者室外搜不到卫星的时候，如果要启动飞行器需关闭GPS，长按“GPS”按键3秒，遥控器“滴”一声，按解锁按键，飞行器机翼开始旋转，准备起飞。



左右手切换：默认左手油门，对频前长按“左右手切换键”切换为右手油门

遥控器手把/手机架使用说明：



手机架：将遥控器中间手机架向上掀开(图1)，向上拉伸可放置手机(图2)。
遥控器手把：将遥控器底部手把从中间位置向下拉，旋转至到位。

无人机飞行教程：

1. 无人机电对频

将无人机放在水平地面上并打开电源，再打开遥控器电源，此时飞行器上灯光快速闪烁，遥控器上的灯光闪烁，遥控器左操纵杆向上推后往下拉，此时无人机上前后指示灯由前后一致慢闪变成前后交替慢闪表示对频成功。

(在同一位置校准以后第二次对频后，前灯慢闪后灯长亮直接进入搜星状态)

2. 陀螺仪校准操作

将无人机放在水平位置，长按遥控器上“陀螺仪校准”按键（图示1），按住3秒后，无人机灯光快闪变慢闪，同时遥控器发出“Di”一声，表示校准成功。

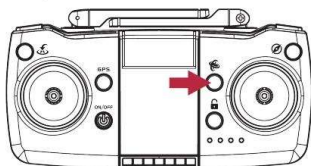
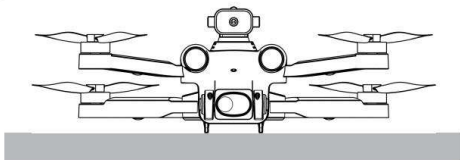


图1



3. 校准地磁操作

地磁容易受到其他电子设备干扰，将导致数据异常影响飞行，首次使用，必须进行地磁校准，根据下面的步骤校准地磁：

长按遥控器（图示2）按键3秒后，遥控器发出“Di”一声，无人机指示灯由慢闪变为快闪，此时就可以校准。

把无人机拿在手上，按（图示3）水平方向顺时针缓慢转动3圈，无人机上指示灯由快闪变慢闪，遥控器发出“Di”一声，表示水平校准成功。此时可以进行（图示4）垂直方向，机头向下顺时针缓慢转动3圈，无人机后红色指示灯慢闪变为常亮，遥控器发出“Di”一声表示校准成功。

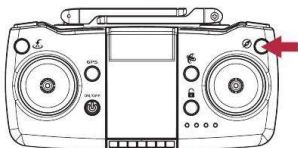


图2

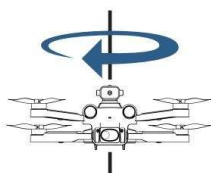


图3



图4

4. GPS1

校准成功以后无人机前面绿色指示灯慢闪，后面的红色指示灯常亮，把无人机放在水平位置约30秒左右，飞行器前绿色指示灯由慢闪变常亮，遥控器发出“Di”一声，表示搜星成功，此时长按遥控器“解锁按键”（图示5）可以飞行。

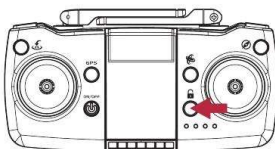


图5

特别提示：

- 1.当无人机电校准完成时，将无人机水平放在室外宽广的地方，飞行器前面绿灯慢闪，等待30秒左右无人机机身前面绿灯变成常亮，同时发出“Di”表示搜星成功。
- 2.请把无人机拿到室外空旷地方校准。
- 3.每个地区经纬度不同，新客户必须校准一次，比如广东和北京相差28度，所以不校准表现为前进后退不是直线飞行，校准是为了气压计测量高度的准确。

3.摄像头角度调节

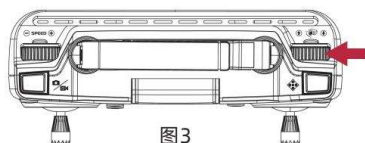
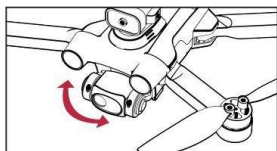


图3



无人机飞行过程中可通过摄像头调节旋钮(图示3)调节摄像头的角度。旋钮右转摄像头角度降低, 旋钮左转摄像头角度升高。

4.T#1

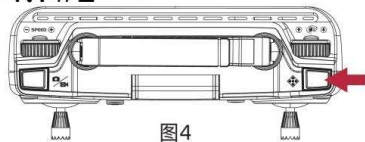


图4

把无人机放在遥控器正前方, 无人机的机头方向朝前, 对频后水平校准起飞, 飞行过程中按无头模式按键(图示4), 遥控器“滴滴滴”三声, 表示无人机进入无头模式, 此时无人机的前指示灯慢闪, 若要退出无头模式, 再按下无头模式按键, 遥控器滴一声, 则退出无头模式。

请确保操作者从始至终都面对同一个方向, 与飞行器起飞时的方向一致。

此时无论飞行器朝向哪个方向, 操作者拨动方向摇杆后退, 飞行器就会朝操作者后退。

5.一键返航

当无人机在空中飞行时, 按下遥控器(图示5)此功能键, 会自动升高或下降至50米高度直线返回并降落到起飞地点。

特别提示: 当无人机飞行中, 机身前LED灯慢闪时, 表示无人机电量不足。当飞行中无人机电量不足或失去信号时, 飞机会自动进入返航模式, 返回起飞地点。

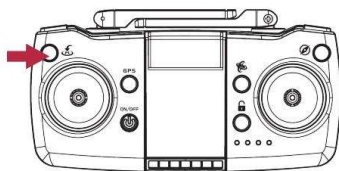
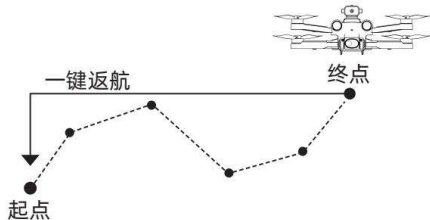


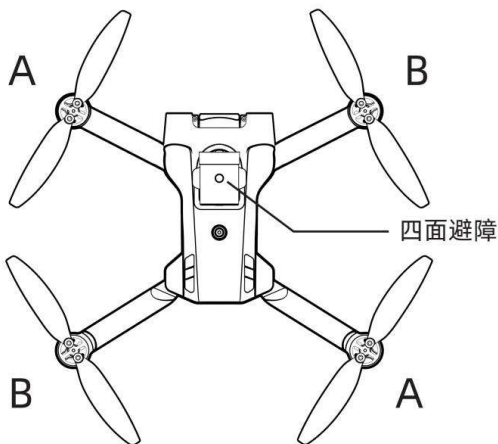
图5



避障功能 (需另外购买)

避障功能注意事项:

- 1.请在开机前安装好避障头;
- 2.避障距离1米左右, 感应到有障碍物时遥控器会滴滴响;
- 3.使用避障功能时请在室内或没有阳光的室外飞行 (太阳光对避障功能有干扰)

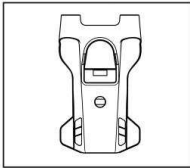


请确保正确安装, 安装错误将导致不能正常飞行

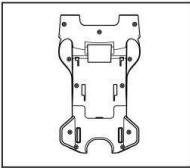
常见问题解决指引：

问题	原因	解决方法
无人机指示灯闪烁操作无反应	1.ETIQUETAS#I 2.t	1.将无人机移至空旷地方重新搜星 2,3 t
无人机桨叶转动但飞不起来	1.+#t#2.+	1.>tb3 2.更换桨叶
无人机震动得厉害	桨叶变形	更换桨叶
微调调到底了但仍不能使无人机平稳	1.桨叶变形 2.马达不良	1.更换桨叶 2.更换马达
撞击后再次启动无人机不受控制乱飞	三轴加速度传感器因撞击失去平衡	将无人机静放5-10秒后就可以了

配件清单



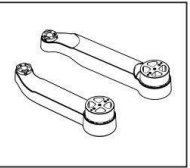
上盖



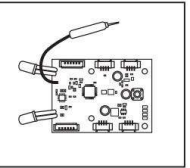
下盖



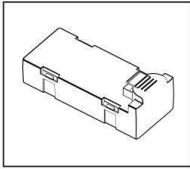
风叶



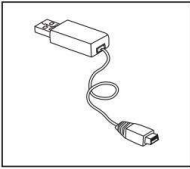
机臂



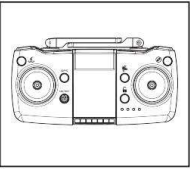
接收板



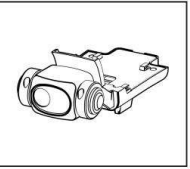
电池



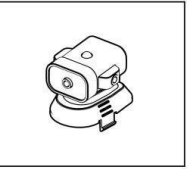
USB3t8



遥控器



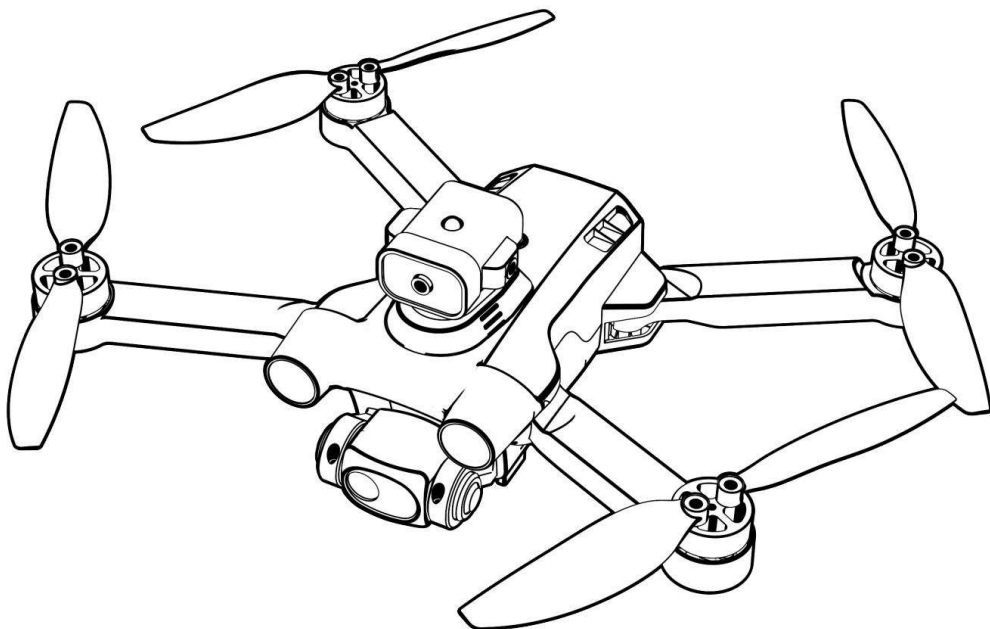
摄像头



避障器

UAV de fotografía aérea de cuatro ejes EPS sin escobillas

Instrucciones de operación



Precauciones de seguridad:

- 1 para garantizar los requisitos del entorno electromagnético de la estación de radio de aviación (estación), está prohibido utilizar varios modelos controladores remotos en el área con el punto central de la pista del aeropuerto como punto central y un radio de 5000 M. Durante el período en que los departamentos pertinentes del estado emitan órdenes de control de radio y áreas regionales, se suspenderá el uso de controladores remotos modelo como requerido. Vuele en un clima cálido, despejado y sin viento. No vuele en condiciones climáticas severas, como sobrecalentamiento, viento fuerte, tormentas, etc. Elija un área abierta interior o exterior y mantenga una distancia segura de personas, mascotas, cables aéreos vacíos y otros obstáculos. Asegúrese de que ningún otro utilice la misma frecuencia. No dejes que el avión se pierda de vista.
- 2 después de arrancar el avión, no contacte la parte giratoria de alta velocidad del avión y manténgase alejado de la alta velocidad. hélice giratoria para evitar el riesgo de estrangulamiento. (Incluyendo engranajes, rotores, etc.)
4. Durante y después del uso de la aeronave, la batería y el motor generarán altas temperaturas. Por favor, no lo toques para evitar el riesgo de escaldar.
- 4 no mire directamente al haz de luz del LED para evitar afectar los ojos

Consejo cálido: se sugiere que los principiantes practiquen volar a baja altitud en un lugar abierto y sin tripulación durante aproximadamente 3 días, y luego volar a gran altura después de familiarizarse con el vuelo.

Preparación previa al vuelo

entorno de vuelo



Interior: Espacio amplio y alejado de obstáculos.
Se prefieren multitudes o mascotas.



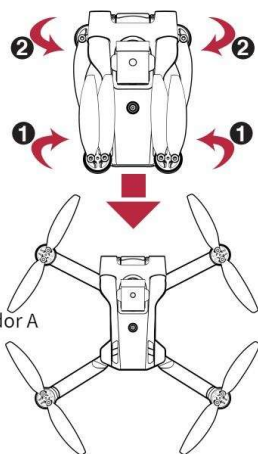
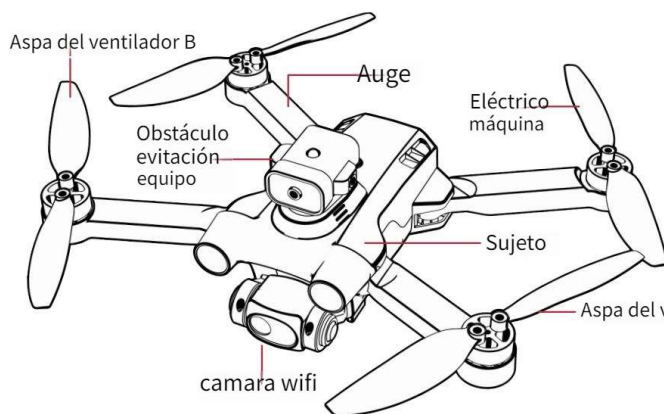
Mantenga el UAV en el campo visual
y alejado de obstáculos, cables de alto
voltaje, árboles y personal durante el vuelo.



Exterior: clima soleado, ventoso y soleado
son preferidos.



No vuele en ambientes extremos,
como calor, frío, viento
fuerte o lluvia intensa.



Reemplazo de cuchilla:

1. La aspa del ventilador a reemplazar debe reemplazarse correspondiente a la posición relativa en la máquina.
Las aspas del ventilador A deben instalarse en la posición A y las aspas del ventilador B deben instalarse en la posición B. Si las aspas del ventilador se reemplazan incorrectamente, no se pueden controlar.
2. Al volar, las aspas del ventilador A giran en el sentido de las agujas del reloj y las aspas del ventilador B giran en el sentido contrario a las agujas del reloj.

1. Nota importante

Este producto no es un juguete, el uso incorrecto causará daños.

Siga las instrucciones antes de usar este producto. No desmonte el producto usted mismo. De lo contrario, el fabricante no se hace responsable de ningún daño.

2. Instrucciones de seguridad

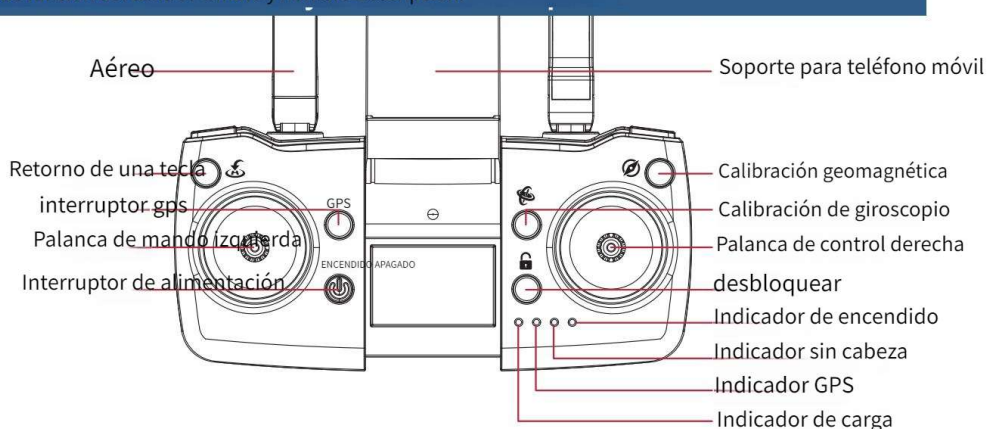
Advertencia: es necesario volar en una zona segura o lejos de los demás, y no controlar el avión sobre una multitud densa. Debido al error de operación del piloto o la interferencia inalámbrica en el proceso de operación, es fácil que ocurran accidentes y fallas, y es fácil que ocurran daños o lesiones a la multitud.

Prohibición: Especialmente para vuelos en interiores y exteriores, manténgase alejado de obstáculos. Este producto es adecuado tanto para vuelos en

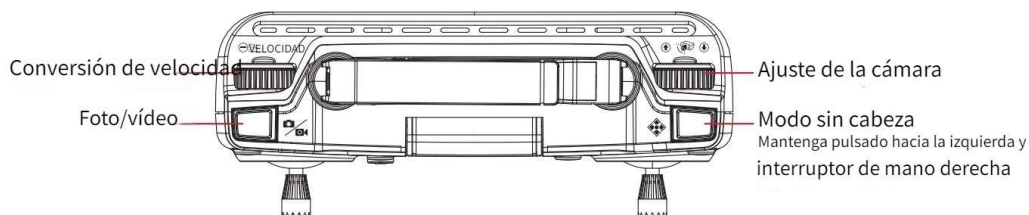
interiores como en exteriores (fuerza del viento no superior a 4). Elija un lugar que esté libre de obstáculos, multitudes y mascotas, los transeúntes, como fuentes de calor, fuentes de calor, cables eléctricos o fuentes de energía electrónica, no colisionarán con el dron, aterrizarán, se enredarán ni provocarán un incendio, electrocución y daños a vida y propiedad

Advertencia: Como este producto es principalmente adecuado para personas mayores de 14 años, puede resultar difícil aprenderlo al principio; le recomendamos que solicite orientación a un piloto experimentado.

Tecla de función del control remoto y nombre Descripción:



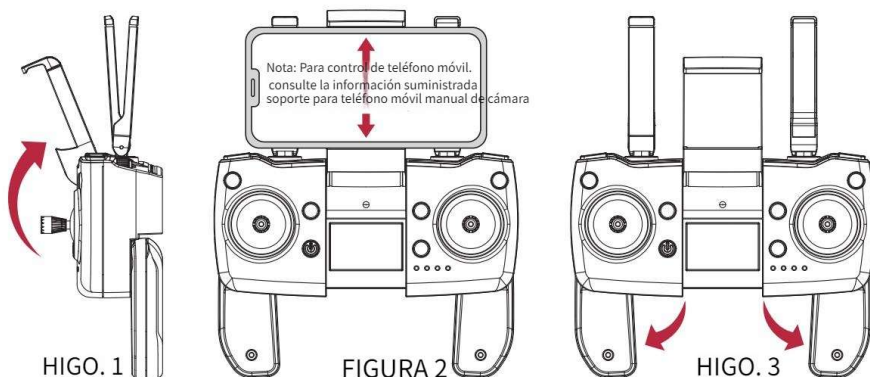
Nota: Cuando no pueda buscar satélites en interiores o exteriores, deberá apagar los GP si desea iniciar el avión. Mantenga presionado el botón "GPS" durante 3 segundos, el control remoto "cae", presione el botón de desbloqueo, el ala del avión comienza a girar y está listo para despegar.



Conmutación para zurdos:

Acelerador para zurdos predeterminado, mantenga presionada la "tecla de cambio para zurdos" antes de vincular para cambiar al acelerador para diestros

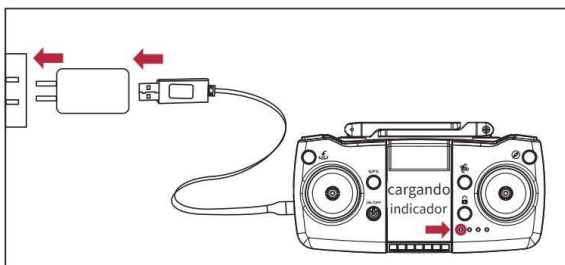
Instrucciones para el mango del control remoto/soporte para teléfono móvil:



Levante el soporte para teléfono móvil en el centro del control remoto hacia arriba (FIG. 1) y estírelo hacia arriba para colocar el teléfono móvil (FIG. 2).

Mango del control remoto: tire del mango inferior del control remoto hacia abajo desde la posición media y gírelo hasta colocarlo en su lugar (FIG. 3).

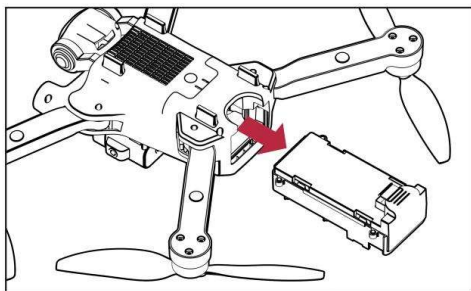
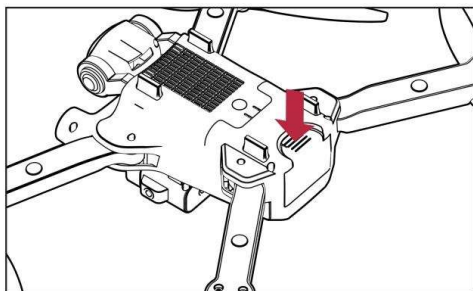
Instrucciones para el controlador de carga:



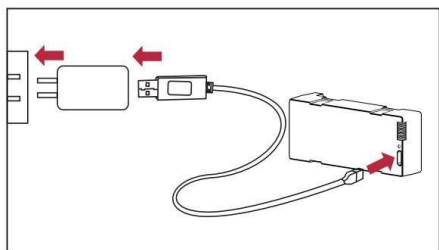
Inserte el enchufe de carga del cable de carga en el enchufe de carga del control remoto y luego conecte el enchufe del cargador USB a la computadora o al cargador del teléfono móvil para cargar. Durante la carga, el indicador de carga se enciende y el indicador se apaga después de la carga completa. (El tiempo de carga es de unos 60 minutos)

Nota: Si el indicador de carga no cambia durante la carga, esto indica que la batería está completamente cargada. cargado y no necesita ser recargado

Instrucciones para cargar la batería de litio del dron:



Saque la batería del dron: presione la posición que se muestra en la flecha y extraiga la batería hacia atrás



Pasos para cargar la batería:

Conecta el cabezal USB Android a la batería y enchufa el cargador USB. Conecta el ordenador o móvil cargador de teléfono para cargar. Durante la carga, el faro de Android en la batería se enciende y, cuando está completamente cargada, la luz roja se apaga. (El tiempo de carga es de unos 90 minutos)

Nota: Si la batería está enchufada al cargador y el faro de Android en la batería no está encendido, no es necesario recargarla.

Requisitos ambientales previos al vuelo:

Elija un entorno abierto, interior o exterior, sin lluvia, nieve y viento con fuerza inferior al nivel 4 para volar. Manténgase alejado de personas, árboles, cables eléctricos, edificios altos, aeropuertos y torres de transmisión de señales cuando vuele.

1. Drones a frecuencia

Coloque el dron en el suelo horizontal y enciéndalo, luego encienda el control remoto, en este momento las luces del avión parpadearán rápidamente, las luces del control remoto parpadearán. Luego, empuje hacia arriba el joystick izquierdo del control remoto y tire hacia abajo; en este momento, las luces delanteras y traseras del dron parpadearán lentamente de manera constante hacia adelante y hacia atrás, alternando un destello lento para indicar el éxito de la frecuencia. (Después de la segunda comparación de frecuencia después de la calibración en la misma posición, el faro parpadeará lentamente y luego la lámpara se enciende durante mucho tiempo para ingresar directamente al estado de búsqueda de estrellas)

2. Operación de calibración del giroscopio

Coloque el UAV en posición horizontal, presione y mantenga presionado el botón de "calibración de giroscopio" en el control remoto (Figura 1) y presione y mantenga presionado durante 3 segundos, la luz del UAV parpadeará lentamente y el control remoto envía un "Di", sonido para indicar que la calibración se realizó correctamente.

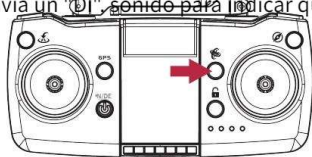


FIGURA 1



3. Operación de calibración geomagnética

Como el campo geomagnético es fácil de ser interferido por otros dispositivos electrónicos, lo que genera datos anormales y afecta el vuelo. Por lo

tanto, se necesita una calibración para mejorar el rendimiento del vuelo. Después de presionar el botón del control remoto (Figura 2) durante 3 segundos, el control remoto emitirá un sonido "Di" y la luz del dron cambiará de parpadeo lento a rápido, luego podrá calibrarlo. Sostenga el UAV en su mano, presione (Figura 3) para girar lentamente en el sentido de las agujas del reloj durante 3 vueltas en dirección horizontal, la luz indicadora del UAV cambia de flash a flash lento y el control remoto envía un sonido "Di", indicando que la calibración horizontal sea exitosa. En este momento, se puede realizar en dirección vertical (Figura 4). La nariz gira lentamente en el sentido de las agujas del reloj durante 3 vueltas hacia abajo, la luz indicadora roja en la parte trasera del UAV parpadeará lentamente y se enciende normalmente, y el control remoto envía un sonido "Di" para indicar que la calibración se realizó correctamente.

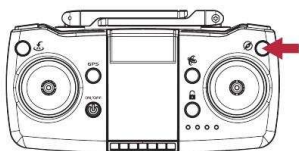


FIGURA 2

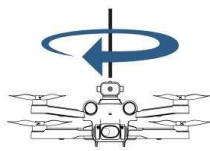


FIG. 3



FIG.4

4. Buscar señales de GPS:

Después de una calibración exitosa, la luz indicadora verde frente al UAV parpadeará lentamente y la luz indicadora roja en la parte trasera siempre está encendida. Coloque el UAV en posición horizontal durante unos 30 segundos. La luz indicadora verde frente al avión cambia de un destello lento a una luz constante y el control remoto envía un sonido "Di" para indicar que la búsqueda de estrellas se realizó correctamente. En este momento, presione y mantenga presionado el "botón de desbloqueo" del control remoto (Figura 5) para volar.

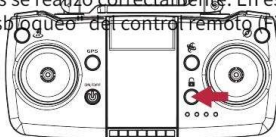


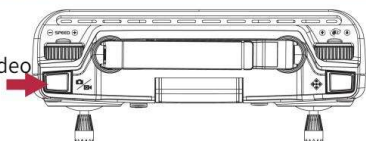
FIG.5

Nota especial:

1. Cuando se complete la calibración del UAV, coloque el UAV horizontalmente en un lugar amplio al aire libre, el la luz verde frente al avión parpadeará lentamente, espere unos 30 segundos hasta que la luz verde frente al fuselaje del UAV se encienda normalmente y envíe "Di" para indicar que la búsqueda de estrellas fue exitosa.
2. Lleve el dron a un área abierta para realizar la calibración.
3. La longitud y latitud de cada región son diferentes y los nuevos clientes deben calibrarlas una vez. Para Por ejemplo, la diferencia entre Guangdong y Beijing es de 28 grados. Por lo tanto, la falta de calibración muestra que el vuelo hacia adelante y hacia atrás no es un vuelo en línea recta. La calibración sirve para la precisión de la medición de altura del barómetro.

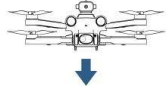
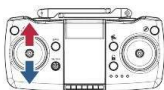
Control remoto Instrucciones para tomar imágenes de vídeo:

Grabación de vídeo
Fotografía

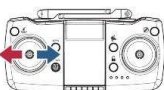


Tecla de vídeo del control remoto, presione suavemente para tomar fotos, presione prolongadamente para grabar.

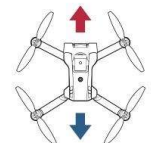
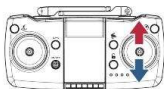
Método de manipulación



Cuando se empuja la palanca izquierda (acelerador) hacia arriba, la velocidad de la pala de viento principal ~~suministra~~ aumenta y empuja la pala hacia abajo, la velocidad de la pala de viento principal disminuye y el avión desciende.



Cuando se empuja la palanca izquierda (timón) hacia la izquierda, la cabeza del avión gira hacia la izquierda; cuando se empuja hacia la derecha, la cabeza gira hacia la derecha.



Cuando se empuja hacia arriba la palanca derecha (timón), el avión avanza
Cuando se empuja hacia abajo la palanca derecha (timón), el avión retrocede.



Cuando la palanca derecha (timón) se empuja hacia la derecha, el avión vuela hacia la derecha.
Cuando la palanca derecha (timón) se empuja hacia la izquierda, el avión vuela hacia la izquierda.

Advertencia: Cuando el Dron está a 30 cm del suelo, el Dron se volverá inestable debido a la influencia de la corriente parásita de sus propias palas, lo que se denomina "reacción de efecto suelo". Cuando la altura del Dron es menor, el efecto de reacción del efecto suelo es mayor.

Descripción de la operación de la función de control remoto:

1.Desbloqueo UAV

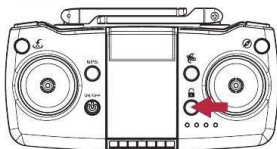


FIGURA 1

Cuando el dron se haya posicionado con éxito en el exterior, es necesario desbloquearlo para iniciarlo, mantener presionado el control remoto. Presione el botón "desbloquear" (Figura 1). En este momento, las cuatro hélices giran a la misma velocidad, lo que indica que el desbloqueo se realizó correctamente. Cuando se completa el desbloqueo, el UAV puede operar y volar normalmente.

2. ajuste de velocidad

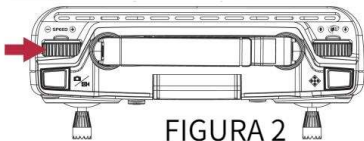
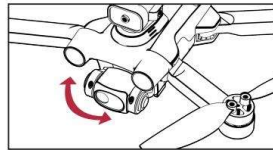
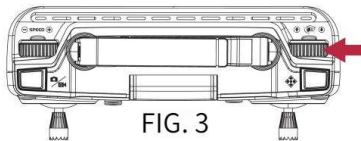


FIGURA 2

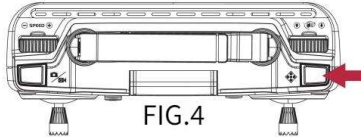
La velocidad de despegue del UAV por defecto es lenta. Cuando el UAV vuela en el aire, la velocidad se puede ajustar a través de la perilla (Figura 2). Gire la perilla de velocidad hacia la derecha. El control remoto "baja" dos veces indica que ingresa a la segunda marcha. Cuando se gira el control remoto, el control remoto "baja" tres veces, lo que indica que ingresa al modo de alta velocidad de tercera marcha. En caso contrario, el giro a la izquierda indica que se entra en segunda y primera a baja velocidad.

3. Ajuste del ángulo de la cámara



El ángulo de la cámara se puede ajustar a través de la cámara. perilla de ajuste (Figura 3) durante el vuelo del UAV. El ángulo de la cámara para girar la perilla hacia la derecha disminuye, el ángulo de la cámara para girar la perilla hacia la izquierda aumenta

4. modo sin cabeza



Coloque el UAV directamente frente al control remoto, con la punta del UAV mirando hacia adelante, calibre y despegue horizontalmente después de la alineación

durante el vuelo, presione el botón de función sin cabeza, (Figura 4) indica que el UAV entra en modo sin cabeza. En este momento, las luces indicadoras delanteras del UAV parpadean lentamente. Para salir del modo sin cabeza, presione el Presione nuevamente el botón del modo sin cabeza y el control remoto baja para salir del modo sin cabeza.

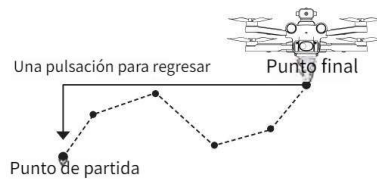
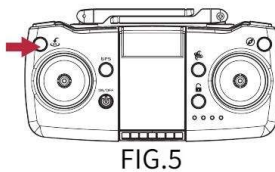
Asegúrese de que el operador esté mirando en la misma dirección de principio a fin, en la misma dirección en la que despegó la aeronave. En este momento, sin importar en qué dirección mire la aeronave, el operador marca el control de dirección para retroceder y la aeronave se retirará hacia el operador.

5. Una pulsación para devolver

Cuando el dron esté volando en el aire, presione este botón de función en el control remoto (Figura 5), automáticamente subirá o bajará a una altura de

50 metros, regresará recto y aterrizará en el lugar de despegue. Sugerencia especial:

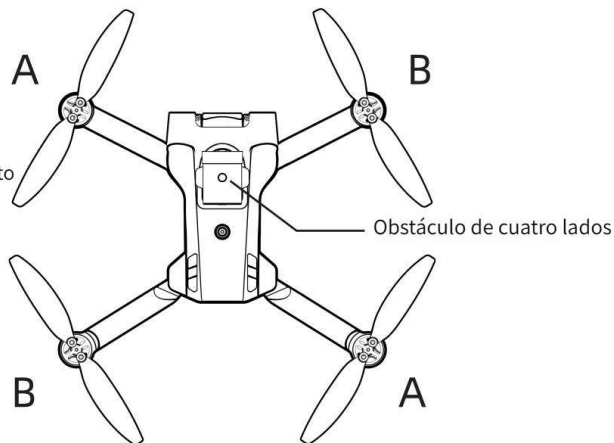
Se sugiere que cuando la luz LED frente al cuerpo parpadea lentamente durante el vuelo del Drone, indica que el Drone no tiene energía suficiente. Cuando la potencia del Drone es insuficiente o pierde la señal durante el vuelo, la aeronave entrará automáticamente en el modo de regreso y volará de regreso de acuerdo con la ruta original.



Función para evitar obstáculos (debe adquirirse por separado)

Precauciones para la función de evitación

1. Instale el cabezal de barrera antes arranque;
2. La distancia para evitar obstáculos es aproximadamente 1 metro, y el control remoto El control goteará cuando el obstáculo es sentir:
3. Al utilizar la evitación de obstáculos. función, vuele en interiores o al aire libre sin luz solar (Una interferencia con los discapacitados función de la luz solar)

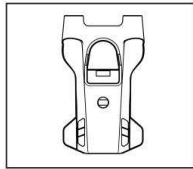
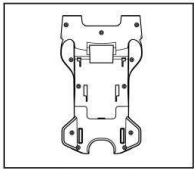
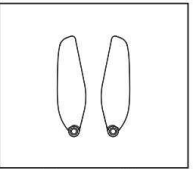
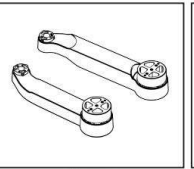
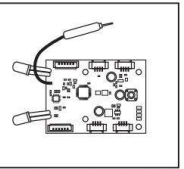
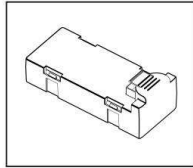
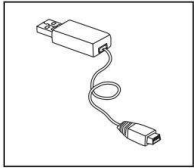
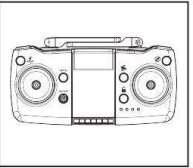
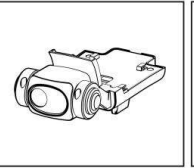
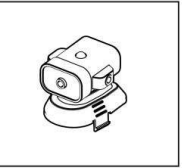


Asegúrese de realizar la instalación correcta, el error de instalación hará que no vuele normalmente

Guía de resolución de problemas comunes

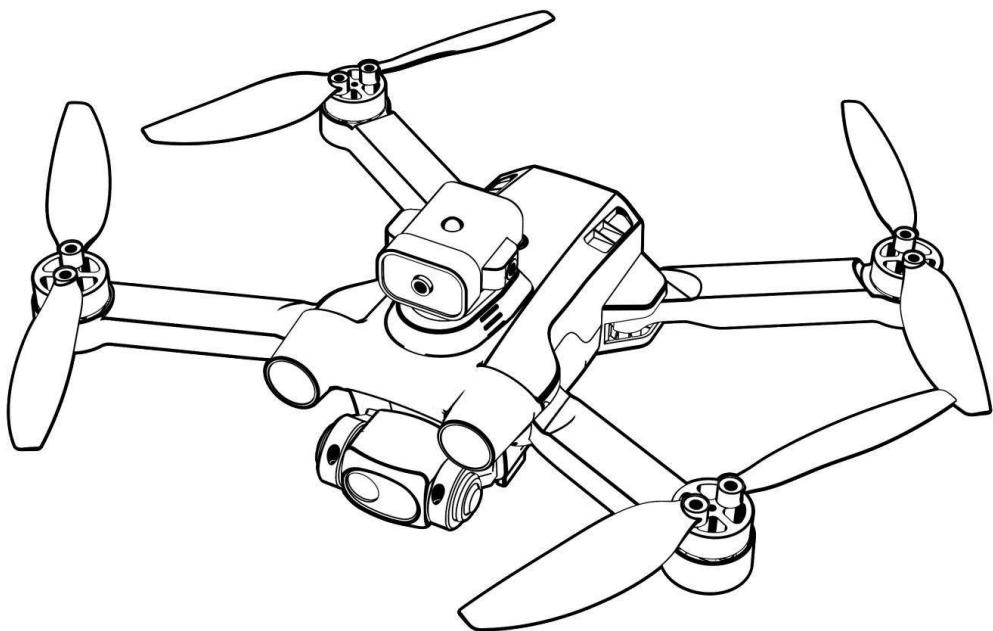
Problemas	Causas	Resoluciones
El indicador del dron parpadea pero no responde cuando está en funcionamiento	1. Souxing fallido del GPS del dron 2. Baja potencia del dron	1. Mueva el Drone a un lugar vacío para realizar souxing nuevamente2. Cargando la batería
Las aspas del dron giran pero no pueden volar	1. Batería baja 2. Deformación de la hoja	1. Cargando la batería 2. Reemplazo de cuchilla
El dron sufrió una fuerte sacudida.	Deformación de la hoja	Reemplazo de cuchilla
No puedo mantener el dron estable después de realizar un ajuste fino hasta el fondo	1. Deformación de la hoja 2. Motor deficiente	1.Reemplazo de la cuchilla 2. Reemplazo del motor
Después del impacto, vuelo incontrolado del dron cuando comienza de nuevo	Sensor de aceleración triaxial desequilibrios debido al impacto	Detenga el dron durante 5 a 10 segundos.

Accesorios

				
Tapa superior	Tapa inferior	Remar A/B	Brazo	Placa de circuito
				
Batería	Cable de carga USB	Control remoto	Cámara	Evitador de obstáculos

无刷GPS四轴航拍无人机

使用说明书



安全防范:

1. 为保证航空无线电台(站)电磁环境的要求:禁止在以机场跑道中心点为圆心、半径5000M的区域内使用各类模型遥控器。在国家有关部门发布无线电台管制命令的期间、区域,应按要求停止使用模型遥控器。选择温暖晴朗无风的天气飞行,切勿在过热、过冷、强风、暴雨等恶劣天气条件下飞行;选择室内或户外空旷地方,并与人、宠物、空架电线及其他障碍物保持安全距离,确认无其他使用相同频率;不能让飞机离开视线;
2. 飞行器发动后,请不要接触飞行器的高速旋转部分与高速旋转的螺旋桨保持距离,以免发生绞伤危险。(包括齿轮、旋翼等)。
3. 飞行器使用中和使用后,电池及电机将会产生高温,请勿触摸,以免发生烫伤的危险。
4. 请勿直视发光二极管的光束,以免影响眼睛。

温馨提示: 建议初学者在空旷无人的地方低空练习飞行3天左右,熟悉飞行后再向高空飞行

预飞行准备

飞行环境



室内：宽敞的空间远离障碍，人群或宠物是首选。



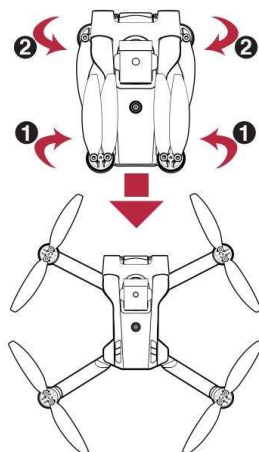
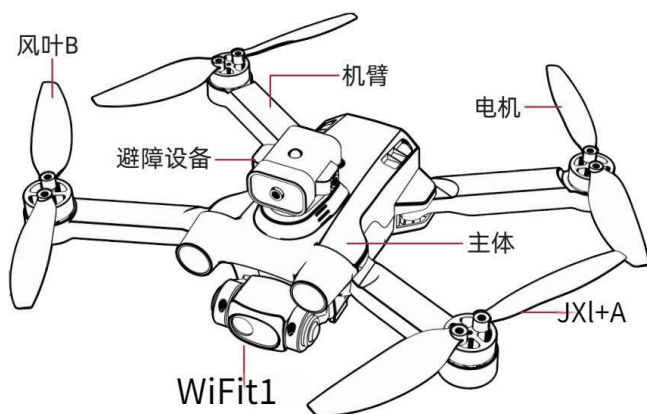
户外：晴朗，风和晴朗天气是首选。



请在飞行期间将无人机保持在视线范围内，并远离障碍物，高压电缆，树木和人员。



不要在极端的环境中飞行，如炎热，寒冷，强风或暴雨。



叶片更换事宜

1. 将要更换的风叶必须对应机上相对的位置更换。风叶A需安装在A的位置上，风叶B需安装在B的位置上，如更换风叶错误将无法操控。
2. 飞行时风叶A往顺时针方向转动，风叶B往逆时针方向转动。

1.重要说明

本产品不是玩具。错误的使用会造成的损害。

请在使用此产品前请按照说明书使用。不要自己拆卸此产品。否则，造成任何损伤制造商不负责。

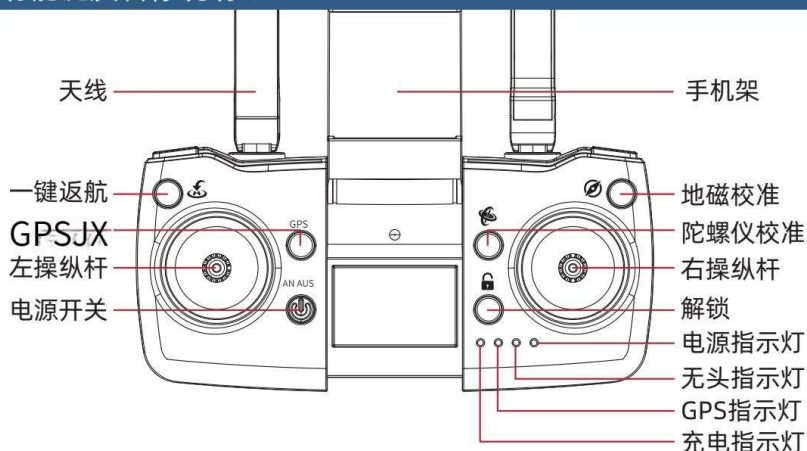
2.警告

警告：要在安全的区域内或远离他人飞行。不要在密集人群上方操控飞行器，遥控飞行器飞行时由于飞行员操作过程中操作错误或无线干扰，很容易发生事故、故障，容易对人群造成损害或伤害。

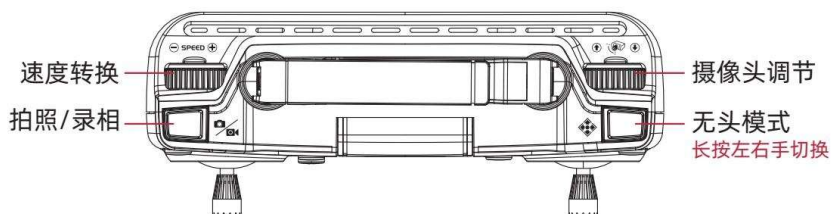
禁止：特别室内和室外飞行时，请远离障碍物此产品适合室内和室外飞行（风级不超过4级），请选择一个，没有障碍物、人群和宠物。路人的地方，例如，加热源、热源、电线或电子电源不会受到碰撞着陆，纠缠，导致的火灾、触电和造成的生命和财产损失的地方。

警告：请一位飞行经验丰富的飞行员帮助产品主要适合14岁以上，在开始学习时有一定的难度，建议请一位飞行经验丰富的飞行员指导。

遥控器功能键及名称说明：

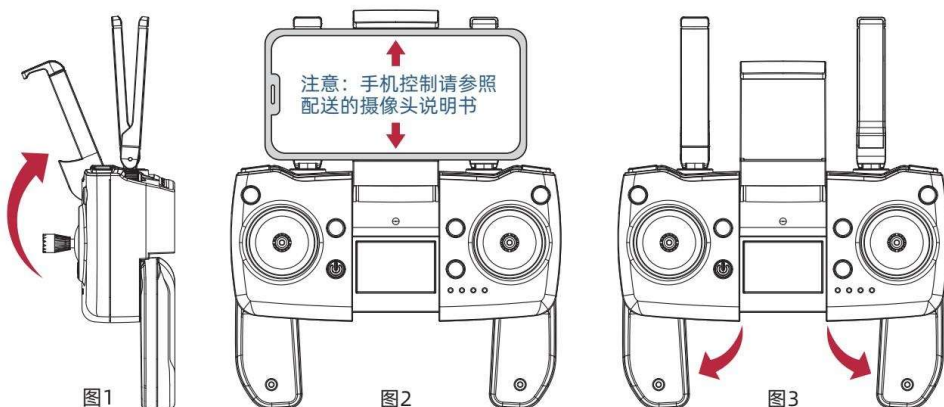


注意：在室内或者室外搜不到卫星的时候，如果要启动飞行器需关闭GPS，长按“GPS”按键3秒，遥控器“滴”一声，按解锁按键，飞行器机翼开始旋转，准备起飞。



左右手切换：默认左手油门，对频前长按“左右手切换键”切换为右手油门

遥控器手把/手机架使用说明：



手机架：将遥控器中间手机架向上掀开(图1)，向上拉伸可放置手机(图2)。
遥控器手把：将遥控器底部手把从中间位置向下拉，旋转至到位。

无人机飞行教程：

1. 无人机电对频

将无人机放在水平地面上并打开电源，再打开遥控器电源，此时飞行器上灯光快速闪烁，遥控器上的灯光闪烁，遥控器左操纵杆向上推后往下拉，此时无人机上前后指示灯由前后一致慢闪变成前后交替慢闪表示对频成功。

(在同一位置校准以后第二次对频后，前灯慢闪后灯长亮直接进入搜星状态)

2. 陀螺仪校准操作

将无人机放在水平位置，长按遥控器上“陀螺仪校准”按键(图示1)，按住3秒后，无人机灯光快闪变慢闪，同时遥控器发出“Di”一声，表示校准成功。

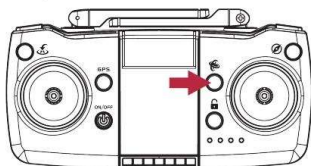
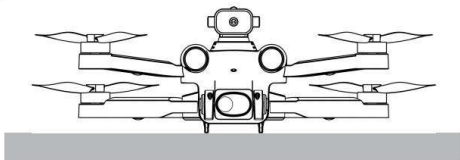


图1



3. 校准地磁操作

地磁容易受到其他电子设备干扰，将导致数据异常影响飞行，首次使用，必须进行地磁校准，根据下面的步骤校准地磁：

长按遥控器(图示2)按键3秒后，遥控器发出“Di”一声，无人机指示灯由慢闪变为快闪，此时就可以校准。

把无人机拿在手上，按(图示3)水平方向顺时针缓慢转动3圈，无人机上指示灯由快闪变慢闪，遥控器发出“Di”一声，表示水平校准成功。此时可以进行(图示4)垂直方向，机头向下顺时针缓慢转动3圈，无人机后红色指示灯慢闪变为常亮，遥控器发出“Di”一声表示校准成功。

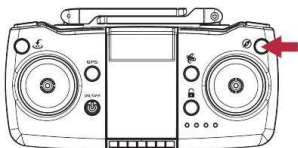


图2

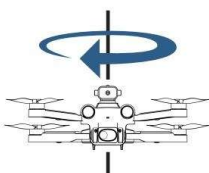


图3



图4

4. GPS1

校准成功以后无人机前面绿色指示灯慢闪，后面的红色指示灯常亮，把无人机放在水平位置约30秒左右，飞行器前绿色指示灯由慢闪变常亮，遥控器发出“Di”一声，表示搜星成功，此时长按遥控器“解锁按键”(图示5)可以飞行。

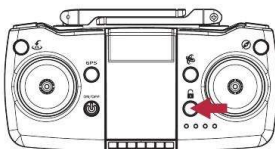


图5

特别提示：

- 1.当无人机校准完成时，将无人机水平放在室外宽广的地方，飞行器前面绿灯慢闪，等待30秒左右无人机机身前面绿灯变成常亮，同时发出“Di”表示搜星成功。
- 2.请把无人机拿到室外空旷地方校准。
- 3.每个地区经纬度不同，新客户必须校准一次，比如广东和北京相差28度，所以不校准表现为前进后退不是直线飞行，校准是为了气压计测量高度的准确。

3.摄像头角度调节

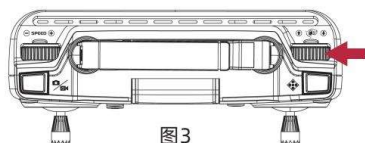
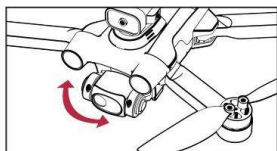


图3



无人机飞行过程中可通过摄像头调节旋钮(图示3)调节摄像头的角度。旋钮右转摄像头角度降低, 旋钮左转摄像头角度升高。

4.T#1

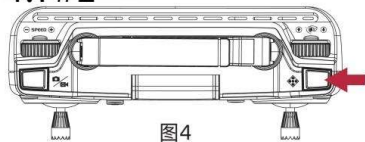


图4

把无人机放在遥控器正前方, 无人机的机头方向朝前, 对频后水平校准起飞, 飞行过程中按无头模式按键(图示4), 遥控器“滴滴滴”三声, 表示无人机进入无头模式, 此时无人机的前指示灯慢闪, 若要退出无头模式, 再按下无头模式按键, 遥控器滴一声, 则退出无头模式。

请确保操作者从始至终都面对同一个方向, 与飞行器起飞时的方向一致。

此时无论飞行器朝向哪个方向, 操作者拨动方向摇杆后退, 飞行器就会朝操作者后退。

5.一键返航

当无人机在空中飞行时, 按下遥控器(图示5)此功能键, 会自动升高或下降至50米高度直线返回并降落到起飞地点。

特别提示: 当无人机飞行中, 机身前LED灯慢闪时, 表示无人机电量不足。当飞行中无人机电量不足或失去信号时, 飞机会自动进入返航模式, 返回起飞地点。

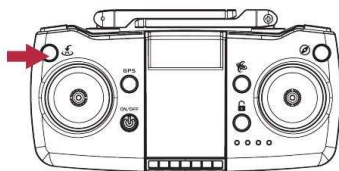
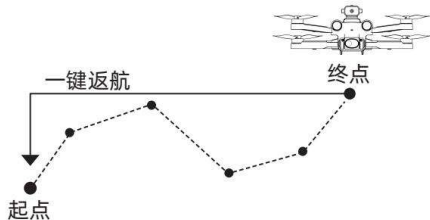


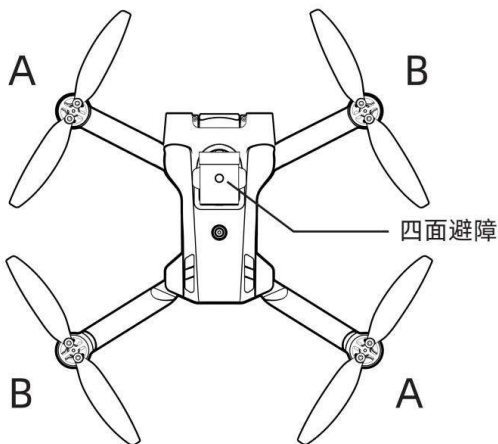
图5



避障功能 (需另外购买)

避障功能注意事项:

- 1.请在开机前安装好避障头;
- 2.避障距离1米左右, 感应到有障碍物时遥控器会滴滴响;
- 3.使用避障功能时请在室内或没有阳光的室外飞行 (太阳光对避障功能有干扰)

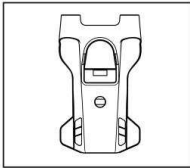


请确保正确安装, 安装错误将导致不能正常飞行

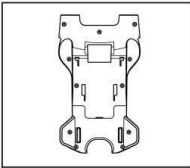
常见问题解决指引：

问题	原因	解决方法
无人机指示灯闪烁操作无反应	1.TAGPS#1 2.T	1.将无人机移至空旷地方重新搜星 2,3t
无人机桨叶转动但飞不起来	1.+#t#2.+	1.>tb3 2.更换桨叶
无人机震动得厉害	桨叶变形	更换桨叶
微调调到底了但仍不能使无人机平稳	1.桨叶变形 2.马达不良	1.更换桨叶 2.更换马达
撞击后再次启动无人机不受控制乱飞	三轴加速度传感器因撞击失去平衡	将无人机静放5-10秒后就可以了

配件清单



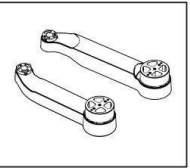
上盖



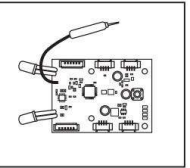
下盖



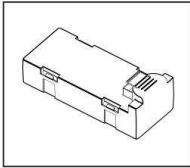
风叶



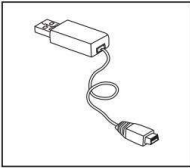
机臂



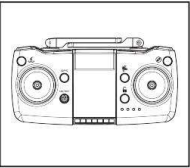
接收板



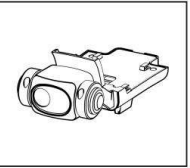
电池



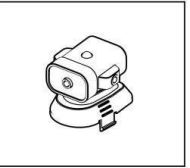
USB3t8



遥控器



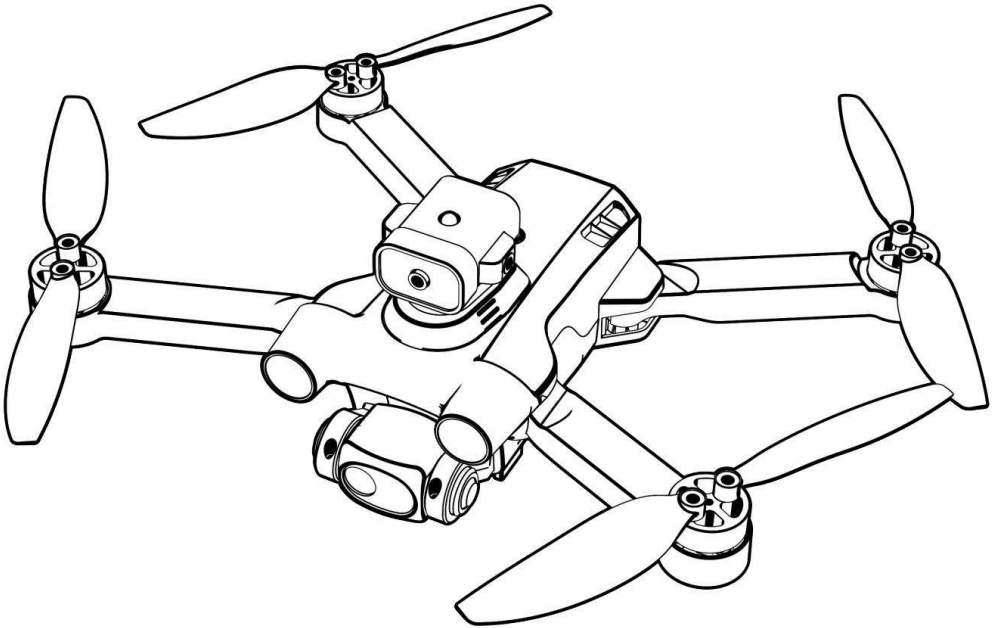
摄像头



避障器

Bürstenloses vierachsiges EPS-Drohne für Luftaufnahmen

Bedienungsanleitung



Sicherheitsvorkehrungen:

- 1 Um die elektromagnetischen Umgebungsanforderungen der Flugfunkstation (Station) sicherzustellen, ist die Verwendung verschiedener Modelle verboten
Fernbedienungen in dem Bereich mit dem Mittelpunkt der Landebahn des Flughafens als Mittelpunkt und einem Radius von 5000 m. Während der Zeit, in der die zuständigen Ministerien des Staates Funksteuerungsbefehle und regionale Gebiete erlassen, wird die Verwendung von Modellfernsteuerungen eingestellt erforderlich. Bitte fliegen Sie bei warmem, klarem und windstillem Wetter. Fliegen Sie nicht bei extremen Wetterbedingungen wie Überhitzung, starkem Wind, Regenschauer usw. Bitte wählen Sie einen offenen Innen- oder Außenbereich und halten Sie einen Sicherheitsabstand zu Personen, Haustieren, Oberleitungen und anderen Hindernissen ein. Stellen Sie sicher, dass kein anderer die gleiche Frequenz nutzt. Lassen Sie das Flugzeug nicht außer Sichtweite
2. Berühren Sie nach dem Starten des Flugzeugs bitte nicht den sich schnell drehenden Teil des Flugzeugs und halten Sie einen Abstand zum Hochgeschwindigkeitsteil drehenden Propeller, um die Gefahr einer Strangulation zu vermeiden. (Einschließlich Zahnräder, Rotoren usw.)
4. Während und nach der Verwendung des Flugzeugs erzeugen Batterie und Motor hohe Temperaturen. Bitte berühren Sie es nicht, um das Risiko zu vermeiden von Verbrühungen.
- 4 Schauen Sie nicht direkt in den Lichtstrahl der LED, um eine Beeinträchtigung der Augen zu vermeiden

Warmer Tipp: Anfängern wird empfohlen, das Fliegen in geringer Höhe an einem offenen und unbemannten Ort etwa drei Tage lang zu üben und dann in große Höhe zu fliegen, nachdem sie sich mit dem Fliegen vertraut gemacht haben

Vorbereitung vor dem Flug

Flugumgebung



Innen: Geräumiger Raum, fern von Hindernissen.
Menschenmengen oder Haustiere werden bevorzugt



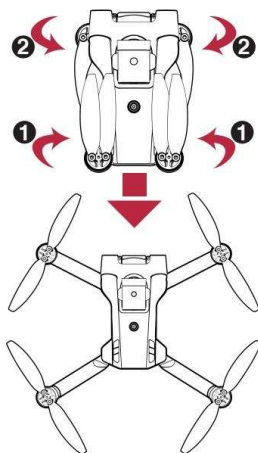
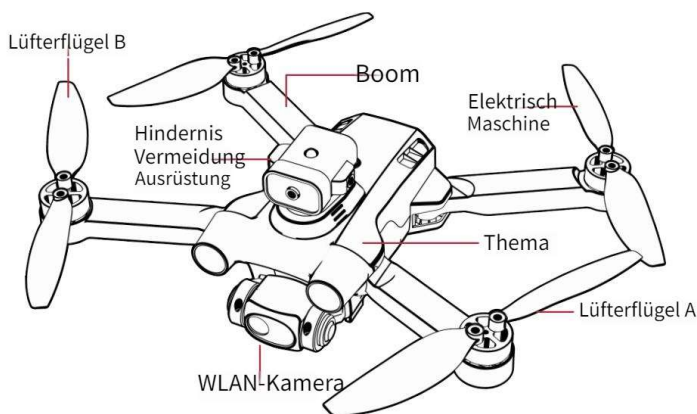
Draußen: Sonniges, windiges und sonniges Wetter
werden bevorzugt.



Bitte halten Sie das UAV während
des Fluges in Sichtweite und fern
von Hindernissen, Hochspannungskabeln, Bäumen und Personen.



Fliegen Sie nicht in extremen Umgebungen wie
Hitze, Kälte, starkem Wind oder starkem Regen.



Klingenwechsel:

1. Der auszutauschende Lüfterflügel muss entsprechend der relativen Position an der Maschine ausgetauscht werden
Lüfterflügel A muss an Position A und Lüfterflügel B an Position B installiert werden. Wenn der Lüfterflügel falsch ausgetauscht wird, kann er nicht gesteuert werden
2. Beim Fliegen dreht sich der Lüfterflügel A im Uhrzeigersinn und der Lüfterflügel B gegen den Uhrzeigersinn.

1. Wichtiger Hinweis

Dieses Produkt ist kein Spielzeug, eine falsche Verwendung kann zu Schäden führen

Bitte befolgen Sie die Anweisungen, bevor Sie dieses Produkt verwenden. Zerlegen Sie das Produkt nicht selbst. Andernfalls übernimmt der Hersteller keine Haftung für eventuelle Schäden.

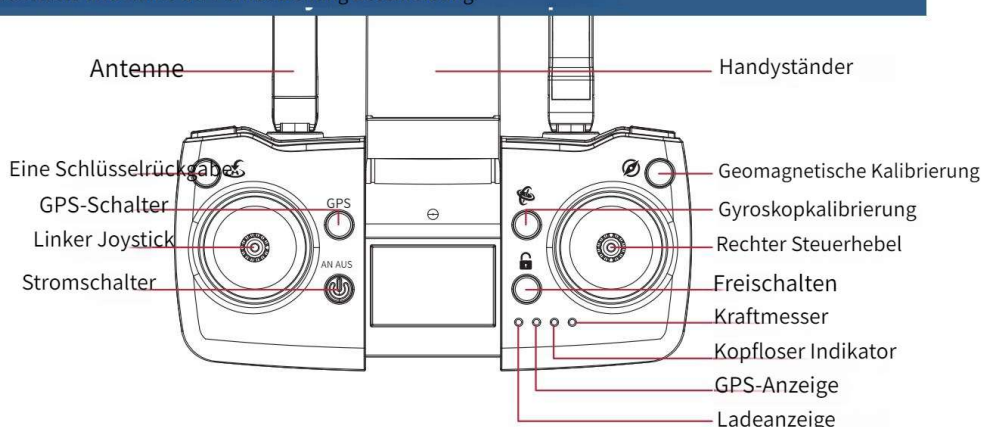
2. Sicherheitshinweise

Warnung: Es ist notwendig, in einem sicheren Bereich oder entfernt von anderen zu fliegen und das Flugzeug nicht über einer dichten Menschenmenge zu steuern. Aufgrund von Bedienungsfehlern des Piloten oder Funkstörungen im Betriebsprozess kann es leicht zu Unfällen und Ausfällen kommen, und es kann leicht zu Schäden oder Verletzungen der Menschenmenge kommen.

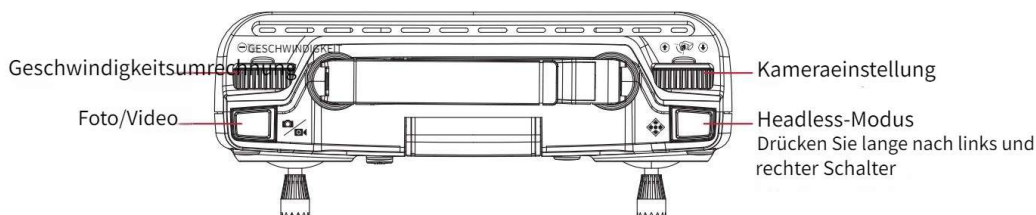
Verbot: Insbesondere bei Innen- und Außenflügen bitte von Hindernissen fernhalten. Dieses Produkt ist sowohl für Innen- als auch Außenflüge geeignet (Windstärke nicht mehr als 4). Bitte wählen Sie einen Ort, der frei von Hindernissen, Menschenmassen und Haustieren ist. Passanten wie Heizquellen, Wärmequellen, Elektrokabel oder elektronische Stromquellen können nicht mit der Drohne kollidieren, landen, sich darin verfangen oder Feuer, Stromschläge und Schäden verursachen Leben und Eigentum

Achtung: Da dieses Produkt hauptsächlich für Personen über 14 Jahre geeignet ist, kann es zunächst schwierig sein, es zu erlernen. Wir empfehlen Ihnen, einen erfahrenen Piloten um Rat zu fragen.

Funktionstaste und Name der Fernbedienung Beschreibung:



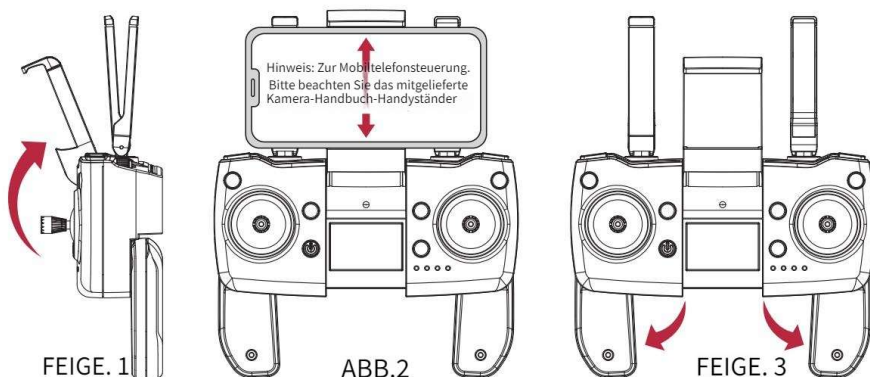
Hinweis: Wenn Sie drinnen oder draußen nicht nach Satelliten suchen können, müssen Sie die GPS ausschalten, wenn Sie das Fluggerät starten möchten. Halten Sie die „GPS“-Taste 3 Sekunden lang gedrückt, die Fernbedienung „fällt ab“, drücken Sie die Entriegelungstaste, der Flugzeugflügel beginnt sich zu drehen und es ist startbereit.



Linkshändiges Schalten:

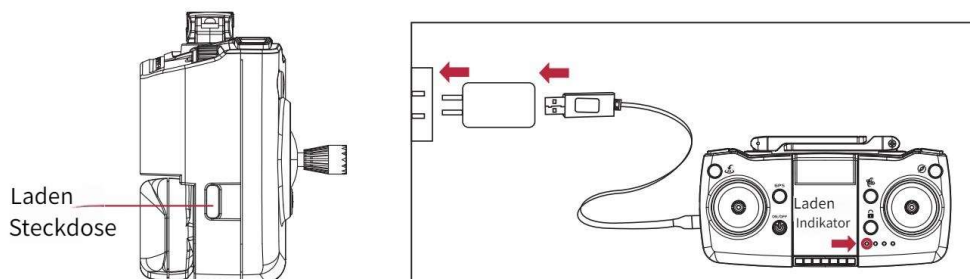
Standardmäßiger Gashebel für Linkshänder. Drücken Sie vor der Verknüpfung lange auf die Umschalttaste für Linkshänder, um zum Gashebel für Rechtshänder zu wechseln

Anleitung zum Fernbedienungsgriff/Handyständer:



Heben Sie den Mobiltelefonständer in der Mitte der Fernbedienung nach oben (ABB. 1) und strecken Sie ihn nach oben, um das Mobiltelefon zu platzieren (ABB. 2). Fernbedienungsgriff: Ziehen Sie den unteren Griff der Fernbedienung aus der mittleren Position nach unten und drehen Sie ihn in die richtige Position (ABB. 3).

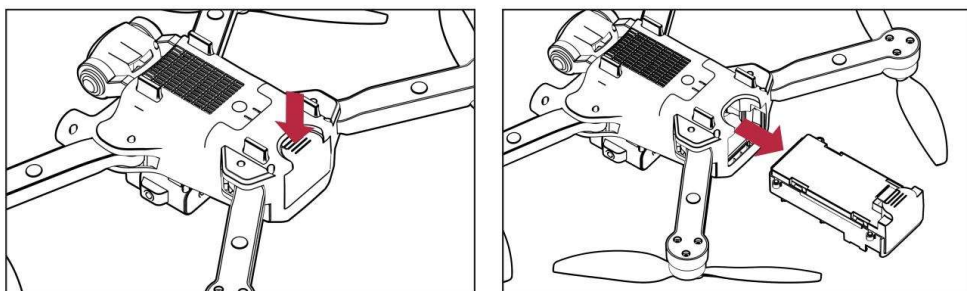
Anleitung zum Laderegler:



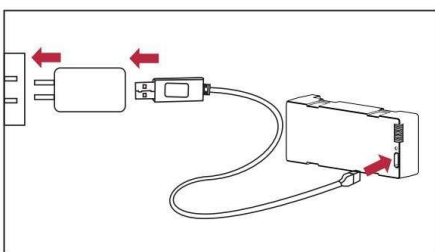
Stecken Sie den Ladestecker des Ladekabels in die Ladebuchse der Fernbedienung und verbinden Sie dann den USB-Ladestecker zum Laden mit dem Computer- oder Mobiltelefon-Ladegerät. Beim Laden leuchtet die Ladeanzeige auf und nach dem vollständigen Laden erlischt die Anzeige. (Ladezeit beträgt ca. 60 Minuten)

Hinweis: Wenn sich die Ladeanzeige während des Ladevorgangs nicht ändert, bedeutet dies, dass der Akku voll ist aufgeladen und muss nicht aufgeladen werden

Anweisungen zum Laden der Drohnen-Lithiumbatterie:



Nehmen Sie den Akku der Drohne heraus: Drücken Sie auf die im Pfeil gezeigte Position und ziehen Sie den Akku nach hinten heraus



Schritte zum Laden des Akkus:

Stecken Sie den USB-Android-Kopf in den Akku und schließen Sie das USB-Ladegerät an. Schließen Sie den Computer oder das Mobiltelefon an

Telefonladegerät zum Aufladen. Beim Laden leuchtet der Android-Scheinwerfer am Akku auf, bei voller Ladung erlischt das rote Licht. (Ladezeit beträgt ca. 90 Minuten)

Hinweis: Wenn der Akku an das Ladegerät angeschlossen ist und der Android-Scheinwerfer am Akku nicht leuchtet, ist kein Aufladen erforderlich

Umgebungsanforderungen vor dem Flug:

Bitte wählen Sie zum Fliegen eine offene Innen- oder Außenumgebung ohne Regen und Schnee sowie eine Windstärke von weniger als Stufe 4. Bitte halten Sie sich beim Fliegen von Menschen, Bäumen, Stromkabeln, hohen Gebäuden, Flughäfen und Signalmasten fern

1. Drohnen auf Frequenz

Stellen Sie die Drohne auf den horizontalen Boden und schalten Sie die Stromversorgung ein. Schalten Sie dann die Stromversorgung der Fernbedienung ein. Zu diesem Zeitpunkt blinken die Lichter am Flugzeug schnell und die Lichter an der Fernbedienung blinken. Drücken Sie dann den linken Joystick der Fernbedienung nach oben und ziehen Sie ihn nach unten. Zu diesem Zeitpunkt blinken die vorderen und hinteren Lichter der Drohne von vorne und hinten gleichmäßig langsam in abwechselnd langsames Blinken vorne und hinten, um den Erfolg der Frequenz anzuzeigen. (Nach dem zweiten Frequenzvergleich nach der Kalibrierung an derselben Position blinkt der Scheinwerfer langsam und dann leuchtet die Lampe lange auf, um direkt in den Sternsuchzustand zu gelangen.)

2. Gyroskop-Kalibrierungsvorgang

Stellen Sie das UAV in eine horizontale Position, halten Sie die Taste

„Gyroskopkalibrierung“ auf der Fernbedienung gedrückt (Abbildung 1) und halten Sie sie 3 Sekunden lang gedrückt. Das UAV-Licht blinkt langsam und die Fernbedienung sendet ein „Di“ aus. Ein akustisches Signal zeigt an, dass die Kalibrierung erfolgreich war.

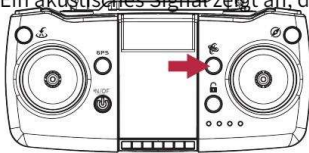
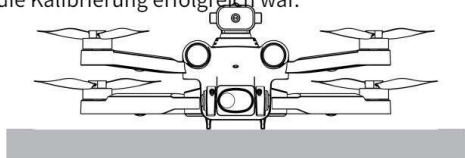


ABB.1



3. Geomagnetischer Kalibrierungsvorgang

Da das Erdmagnetfeld leicht durch andere elektronische Geräte gestört werden kann, führt dies zu abnormalen Daten und beeinträchtigt den Flug. Daher ist es notwendig, den Bodomagnetismus erstmals zu kalibrieren. Bitte befolgen Sie die folgenden Schritte, um den Bodomagnetismus zu kalibrieren, und drücken Sie die Fernbedienungstaste (Abbildung 2) 3 Sekunden lang. Die Fernbedienung gibt einen „Di“-Ton aus und das Drohnenlicht wechselt von langsamem zu schnellem Blinken. Dann können Sie es tun kalibrieren Sie es. Halten Sie das UAV in Ihrer Hand, drücken Sie (Abbildung 3), um es drei Umdrehungen lang langsam in horizontaler Richtung im Uhrzeigersinn zu drehen. Die Anzeigelampe am UAV wechselt von Blinken zu langsamem Blinken und die Fernbedienung sendet einen „Di“-Ton aus, der darauf hinweist, dass die horizontale Kalibrierung erfolgreich ist. Zu diesem Zeitpunkt kann in vertikaler Richtung durchgeführt werden (Abbildung 4). Die Nase dreht sich langsam drei Umdrehungen im Uhrzeigersinn nach unten, die rote Anzeigelampe auf der Rückseite des UAV blinkt langsam und schaltet sich normal ein, und die Fernbedienung sendet einen „Di“-Ton aus, um anzuzeigen, dass die Kalibrierung erfolgreich ist.

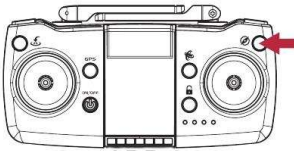


ABB.2

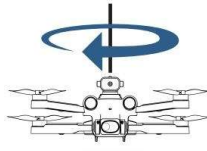


ABB. 3



ABB.4

4. Suche nach GPS-Signalen:

Nach erfolgreicher Kalibrierung blinkt die grüne Kontrollleuchte vor dem UAV langsam und die rote Kontrollleuchte hinten leuchtet immer. Bringen Sie das UAV etwa 30 Sekunden lang in eine horizontale Position. Die grüne Anzeigelampe vor dem Flugzeug wechselt von langsamem Blinken zu Dauerlicht und die Fernbedienung sendet einen „Di“-Ton aus, um anzuzeigen, dass die Sternsuche erfolgreich ist. Halten Sie zu diesem Zeitpunkt die „Entriegelungstaste“ der Fernbedienung gedrückt (Abbildung 5), um zu fliegen.

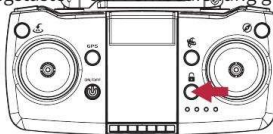


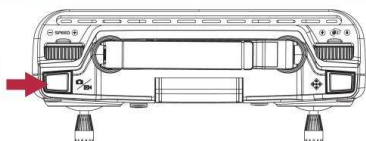
ABB.5

Spezielle Notiz:

1. Wenn die Kalibrierung des UAV abgeschlossen ist, platzieren Sie das UAV horizontal an einem weiten Platz im Freien. Wenn das grüne Licht vor dem Flugzeug langsam blinkt, warten Sie etwa 30 Sekunden, bis das grüne Licht vor dem UAV-Rumpf normal leuchtet, und senden Sie „Di“ aus, um anzuzeigen, dass die Sternsuche erfolgreich ist.
2. Bitte bringen Sie die Drohne zur Kalibrierung in einen offenen Bereich.
3. Der Längen- und Breitengrad jeder Region ist unterschiedlich und neue Kunden müssen einmal kalibrieren. Für Beispielsweise beträgt der Unterschied zwischen Guangdong und Peking 28 Grad. Daher zeigt die Nichtkalibrierung, dass der Vorwärts- und Rückwärtsflug kein Geradeausflug ist. Die Kalibrierung dient der Genauigkeit der Höhenmessung des Barometers.

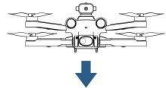
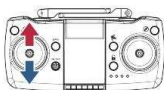
Anweisungen zur Videoaufnahme mit der Fernbedienung:

Videoaufnahme
Foto

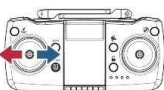


Videotaste der Fernbedienung: Zum Aufnehmen von Fotos leicht drücken, zum Aufnehmen lange drücken.

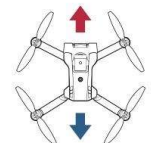
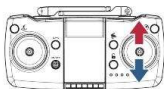
Manipulationsmethode



Wenn der linke Hebel (Beschleuniger) nach oben gedrückt wird, erhöht sich die Geschwindigkeit des Hauptwindblatts und das Flugzeug steigt. Wenn der linke Hebel (Beschleuniger) nach unten gedrückt wird, verlangsamt sich die Geschwindigkeit des Hauptwindflügels und das Flugzeug sinkt



Wenn der linke Hebel (Ruder) nach links gedrückt wird, dreht sich der Kopf des Flugzeugs nach links, wenn er nach rechts gedrückt wird, dreht sich der Kopf nach rechts.



Wenn der rechte Hebel (Ruder) nach oben gedrückt wird, fliegt das Flugzeug vorwärts. Wenn der rechte Hebel (Ruder) nach unten gedrückt wird, fliegt das Flugzeug rückwärts.



Wenn der rechte Hebel (Ruder) nach rechts gedrückt wird, fliegt das Flugzeug nach rechts. Wenn der rechte Hebel (Ruder) nach links gedrückt wird, fliegt das Flugzeug nach links.

Warnung: Wenn die Drohne 30 cm vom Boden entfernt ist, wird die Drohne aufgrund des Einflusses ihres eigenen Blattwirbelstroms, der als „Bodeneffektreaktion“ bezeichnet wird, instabil. Wenn die Höhe der Drohne geringer ist, ist der Effekt der Bodeneffektreaktion am größten.

Funktionsbeschreibung der Fernbedienungsfunktion:

1. UAV-Entsperrung

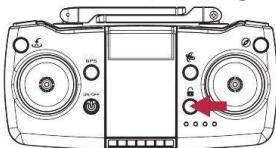


ABB.1

Wenn sich die Drohne erfolgreich im Freien positioniert hat, muss die Drohne zum Starten entsperrt und die Fernbedienung gedrückt gehalten werden. Drücken Sie die Taste „Entsperren“ (Abbildung 1). Zu diesem Zeitpunkt drehen sich die vier Propeller mit der gleichen Geschwindigkeit, was darauf hinweist, dass die Entriegelung erfolgreich war. Wenn die Entriegelung abgeschlossen ist, kann das UAV normal betrieben und fliegen

2. Gangeinstellung

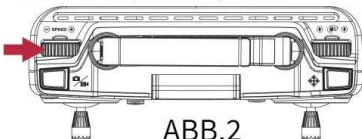


ABB.2

Der Startgeschwindigkeitsgang des UAV ist standardmäßig auf einen langsamen Gang eingestellt. Wenn das UAV in der Luft fliegt, kann die Geschwindigkeitsstufe über den Knopf eingestellt werden (Abbildung 2). Drehen Sie den Geschwindigkeitsknopf nach rechts. Der

Wenn die Fernbedienung zweimal „abfällt“, bedeutet dies, dass der zweite Gang eingelegt ist. Wenn die Fernbedienung gedreht wird, „fällt“ die Fernbedienung dreimal ab und zeigt damit an, dass sie in den Hochgeschwindigkeitsmodus für den dritten Gang wechselt. Andernfalls zeigt die Linkskurve an, dass in den zweiten Gang und in den ersten Gang mit niedriger Geschwindigkeit geschaltet wird.

3. Einstellung des Kamerawinkels

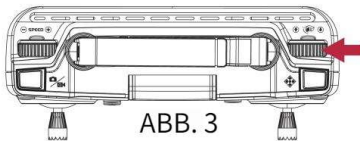
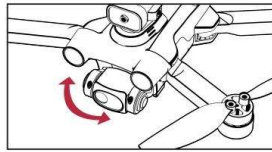


ABB. 3



Der Winkel der Kamera kann über die Kamera eingestellt werden Einstellknopf (Abbildung 3) während des UAV-Flugs. Wenn Sie den Knopf nach rechts drehen, verringert sich der Kamerawinkel, drehen Sie den Knopf nach links, vergrößert sich der Kamerawinkel

4. Headless-Modus

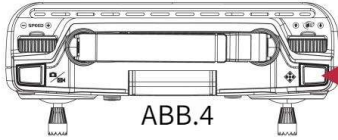


ABB.4

Platzieren Sie das UAV direkt vor der Fernbedienung, wobei die Nase des UAV nach vorne zeigt, kalibrieren Sie es und starten Sie es nach der Frequenzsynchronisierung horizontal. Drücken Sie die Headless-Modus-Taste (Abbildung 4), während des Fluges und die Fernbedienung „fällt“ dreimal ab, was anzeigt, dass das UAV in den Headless-Modus wechselt. Zu diesem Zeitpunkt. Die vorderen Anzeigelampen des UAV blinken langsam. Um den Headless-Modus zu verlassen, drücken Sie die Taste Drücken Sie die Headless-Modus-Taste erneut, und die Fernbedienung senkt sich ab, um den Headless-Modus zu verlassen.

Stellen Sie sicher, dass der Bediener vom Anfang bis zum Ende in die gleiche Richtung blickt, in die gleiche Richtung, in die das Flugzeug gestartet ist. Unabhängig davon, in welche Richtung das Flugzeug zeigt, wählt der Bediener zu diesem Zeitpunkt die Richtungswippe, um sich zurückzuziehen, und das Flugzeug zieht sich in Richtung des Bedieners zurück.

5. Drücken Sie einmal, um zurückzukehren

Wenn die Drohne in der Luft fliegt, drücken Sie diese Funktionstaste auf der Fernbedienung (Abbildung 5). Sie steigt oder fällt automatisch auf eine Höhe von 50 Metern, kehrt gerade zurück und landet am Startort. Besonderer Vorschlag:

Es wird empfohlen, dass das langsame Blinken der LED-Leuchte vor dem Körper während des Drohnenflugs darauf hinweist, dass die Drohne nicht ausreichend mit Strom versorgt wird. Wenn die Leistung der Drohne nicht ausreicht oder das Signal während des Fluges verloren geht, wechselt das Fluggerät automatisch in den Rückkehrmodus und fliegt entsprechend der ursprünglichen Route zurück

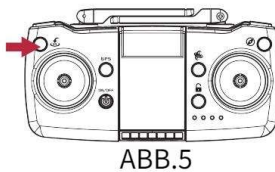
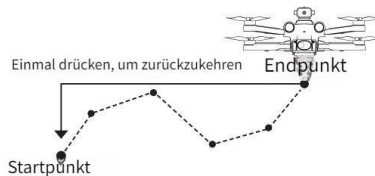


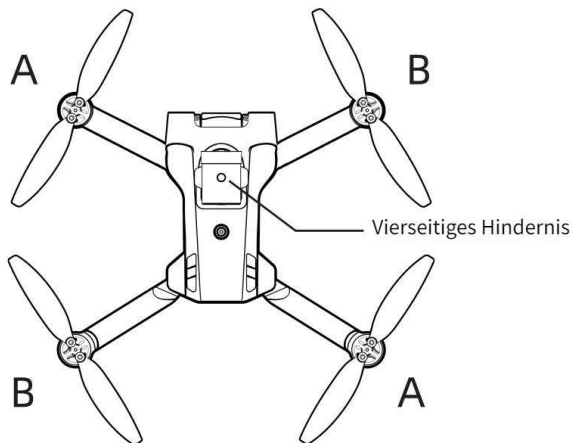
ABB.5



Hindernisvermeidungsfunktion (muss separat erworben werden)

Vorsichtsmaßnahmen für die Vermeidungsfunktion

1. Bitte installieren Sie vorher den Barrierenkopf Booten;
2. Der Hindernisvermeidungsabstand beträgt ca. 1 Meter und die Fernbedienung Die Steuerung wird abtropfen, wenn die Hindernis erkennt:
3. Bei Verwendung der Hindernisvermeidung Funktion, bitte drinnen fliegen oder im Freien ohne Sonnenlicht (Ein Eingriff in Behinderte Funktion des Sonnenlichts)

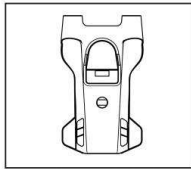


Bitte stellen Sie sicher, dass die Installation korrekt ist. Der Installationsfehler führt dazu, dass das Gerät nicht normal fliegt

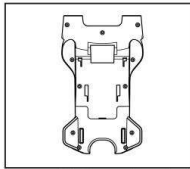
Lösungsleitfaden für häufige Probleme

Probleme	Ursachen	Vorsätze
Die Drohnenanzeige blinkt und reagiert beim Betrieb nicht	1. Erfolgreiche GPS-Verbindung mit der Drohne 2. Geringe Leistung der Drohne	1. Bewegen Sie die Drohne an einen leeren Ort, um erneut Souxing durchzuführen. 2. Die Batterie aufladen
Drohnenblätter drehen sich, können aber nicht fliegen	1. Batterie schwach 2. Klingenverformung	1. Laden des Akkus 2. Austausch der Klinge
Die Drohne wurde stark erschüttert	Klingenverformung	Austausch der Klinge
Ich kann die Drohne nach der Feinabstimmung auf den Grund nicht stabil halten	1. Klingenverformung 2. Schlechter Motor	1. Austausch der Klinge 2. Austausch des Motors
Nach dem Aufprall unkontrolliertes Fliegen der Drohne beim erneuten Start	Triaxialer Beschleunigungssensor Übergewichte aufgrund von Stößen	Lassen Sie die Drohne 5-10 Sekunden lang stehen

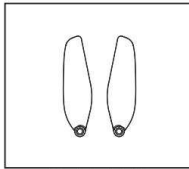
Zubehör



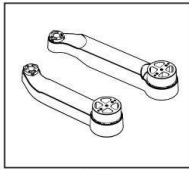
Obere Abdeckung



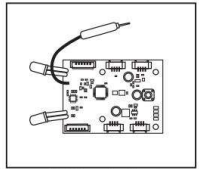
Unterer Deckel



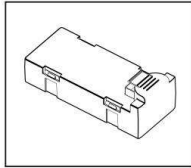
Paddel A/B



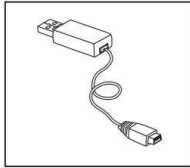
Arm



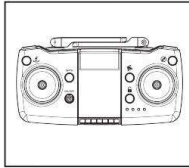
Leiterplatte



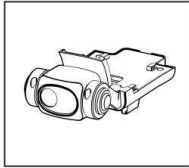
Batterie



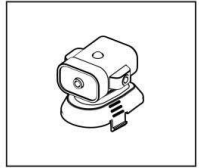
USB-Ladekabel



Fernbedienung



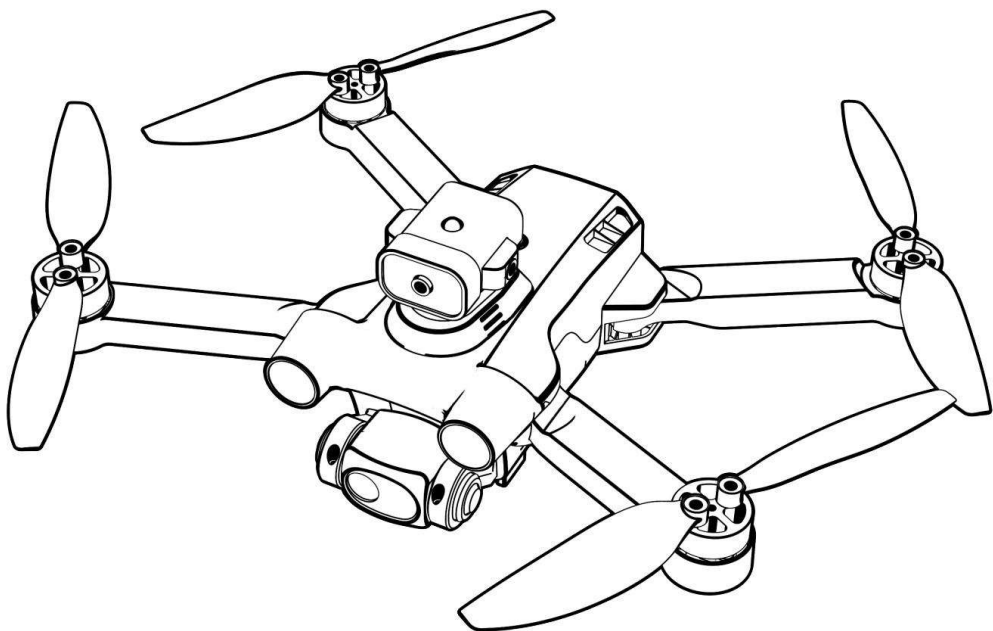
Kamera



Hindernisvermeider

无刷GPS四轴航拍无人机

使用说明书



安全防范:

1. 为保证航空无线电台(站)电磁环境的要求:禁止在以机场跑道中心点为圆心、半径5000M的区域内使用各类模型遥控器。在国家有关部门发布无线电台管制命令的期间、区域,应按要求停止使用模型遥控器。选择温暖晴朗无风的天气飞行,切勿在过热、过冷、强风、暴雨等恶劣天气条件下飞行;选择室内或户外空旷地方,并与人、宠物、空架电线及其他障碍物保持安全距离,确认无其他使用相同频率;不能让飞机离开视线;
2. 飞行器发动后,请不要接触飞行器的高速旋转部分与高速旋转的螺旋桨保持距离,以免发生绞伤危险。(包括齿轮、旋翼等)。
3. 飞行器使用中和使用后,电池及电机将会产生高温,请勿触摸,以免发生烫伤的危险。
4. 请勿直视发光二极管的光束,以免影响眼睛。

温馨提示: 建议初学者在空旷无人的地方低空练习飞行3天左右,熟悉飞行后再向高空飞行

预飞行准备

飞行环境



室内：宽敞的空间远离障碍，人群或宠物是首选。



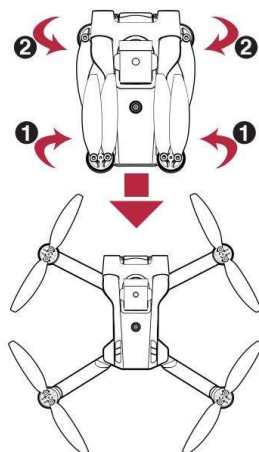
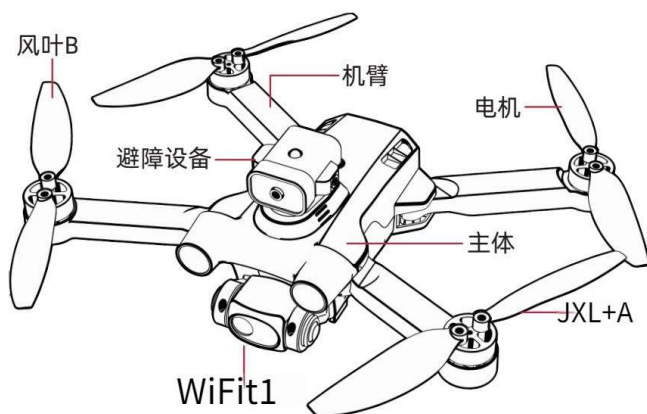
户外：晴朗，风和晴朗天气是首选。



请在飞行期间将无人机保持在视线范围内，并远离障碍物，高压电缆，树木和人员。



不要在极端的环境中飞行，如炎热，寒冷，强风或暴雨。



叶片更换事宜

1. 将要更换的风叶必须对应机上相对的位置更换。风叶A需安装在A的位置上，风叶B需安装在B的位置上，如更换风叶错误将无法操控。
2. 飞行时风叶A往顺时针方向转动，风叶B往逆时针方向转动。

1.重要说明

本产品不是玩具。错误的使用会造成的损害。

请在使用此产品前请按照说明书使用。不要自己拆卸此产品。否则，造成任何损伤制造商不负责。

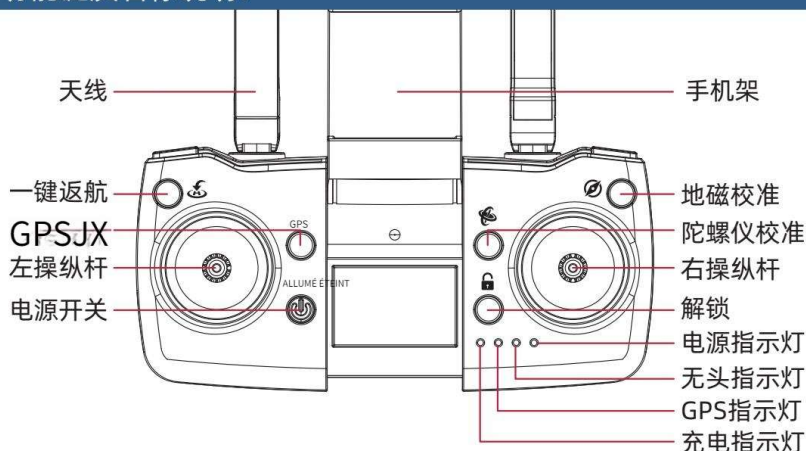
2. je

警告：要在安全的区域内或远离他人飞行。不要在密集人群上方操控飞行器，遥控飞行器飞行时由于飞行员操作过程中操作错误或无线干扰，很容易发生事故、故障，容易对人群造成损害或伤害。

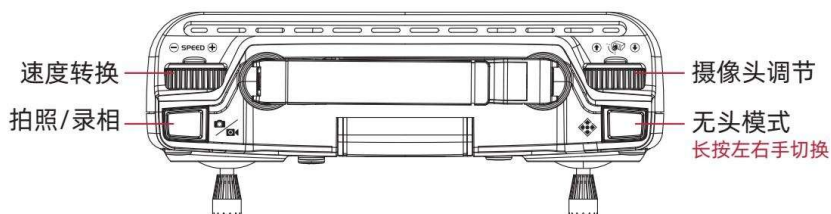
禁止：特别室内和室外飞行时，请远离障碍物此产品适合室内和室外飞行（风级不超过4级），请选择一个，没有障碍物、人群和宠物。路人的地方，例如，加热源、热源、电线或电子电源不会受到碰撞着陆，纠缠，导致的火灾、触电和造成的生命和财产损失的地方。

警告：请一位飞行经验丰富的飞行员帮助产品主要适合14岁以上，在开始学习时有一定的难度，建议请一位飞行经验丰富的飞行员指导。

遥控器功能键及名称说明：

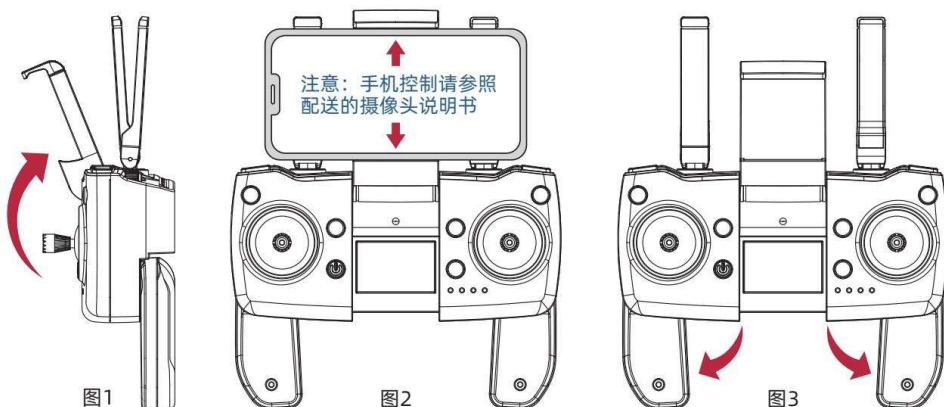


注意：在室内或者室外搜不到卫星的时候，如果要启动飞行器需关闭GPS，长按“GPS”按键3秒，遥控器“滴”一声，按解锁按键，飞行器机翼开始旋转，准备起飞。



左右手切换：默认左手油门，对频前长按“左右手切换键”切换为右手油门

遥控器手把/手机架使用说明：



手机架：将遥控器中间手机架向上掀开(图1)，向上拉伸可放置手机(图2)。

遥控器手把：将遥控器底部手把从中间位置向下拉，旋转至到位。

无人机飞行教程：

1. 无人机电对频

将无人机放在水平地面上并打开电源，再打开遥控器电源，此时飞行器上灯光快速闪烁，遥控器上的灯光闪烁，遥控器左操纵杆向上推后往下拉，此时无人机上前后指示灯由前后一致慢闪变成前后交替慢闪表示对频成功。

(在同一位置校准以后第二次对频后，前灯慢闪后灯长亮直接进入搜星状态)

2. 陀螺仪校准操作

将无人机放在水平位置，长按遥控器上“陀螺仪校准”按键(图示1)，按住3秒后，无人机灯光快闪变慢闪，同时遥控器发出“Di”一声，表示校准成功。

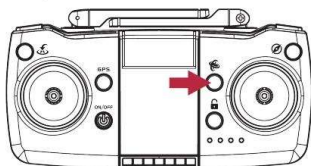
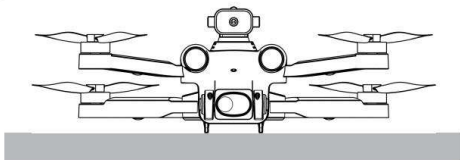


图1



3. 校准地磁操作

地磁容易受到其他电子设备干扰，将导致数据异常影响飞行，首次使用，必须进行地磁校准，根据下面的步骤校准地磁：

长按遥控器(图示2)按键3秒后，遥控器发出“Di”一声，无人机指示灯由慢闪变为快闪，此时就可以校准。

把无人机拿在手上，按(图示3)水平方向顺时针缓慢转动3圈，无人机上指示灯由快闪变慢闪，遥控器发出“Di”一声，表示水平校准成功。此时可以进行(图示4)垂直方向，机头向下顺时针缓慢转动3圈，无人机后红色指示灯慢闪变为常亮，遥控器发出“Di”一声表示校准成功。

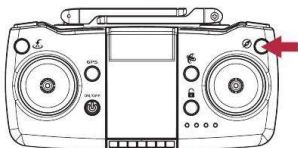


图2

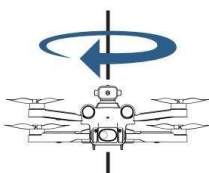


图3



图4

4. GPS1

校准成功以后无人机前面绿色指示灯慢闪，后面的红色指示灯常亮，把无人机放在水平位置约30秒左右，飞行器前绿色指示灯由慢闪变常亮，遥控器发出“Di”一声，表示搜星成功，此时长按遥控器“解锁按键”(图示5)可以飞行。

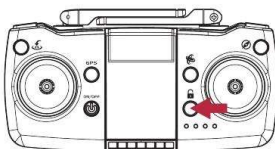


图5

特别提示：

- 1.当无人机电校准完成时，将无人机水平放在室外宽广的地方，飞行器前面绿灯慢闪，等待30秒左右无人机机身前面绿灯变成常亮，同时发出“Di”表示搜星成功。
- 2.请把无人机拿到室外空旷地方校准。
- 3.每个地区经纬度不同，新客户必须校准一次，比如广东和北京相差28度，所以不校准表现为前进后退不是直线飞行，校准是为了气压计测量高度的准确。

3.摄像头角度调节

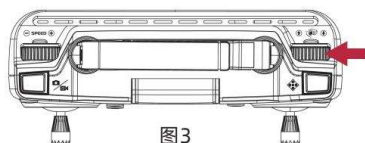
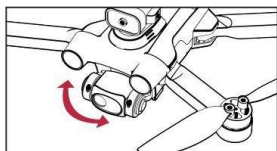


图3



无人机飞行过程中可通过摄像头调节旋钮(图示3)调节摄像头的角度。旋钮右转摄像头角度降低, 旋钮左转摄像头角度升高。

4.T#1

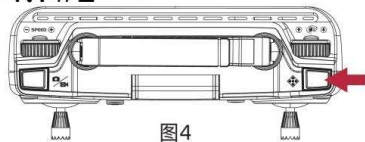


图4

把无人机放在遥控器正前方, 无人机的机头方向朝前, 对频后水平校准起飞, 飞行过程中按无头模式按键(图示4), 遥控器“滴滴滴”三声, 表示无人机进入无头模式, 此时无人机的前指示灯慢闪, 若要退出无头模式, 再按下无头模式按键, 遥控器滴一声, 则退出无头模式。

请确保操作者从始至终都面对同一个方向, 与飞行器起飞时的方向一致。

此时无论飞行器朝向哪个方向, 操作者拨动方向摇杆后退, 飞行器就会朝操作者后退。

5.一键返航

当无人机在空中飞行时, 按下遥控器(图示5)此功能键, 会自动升高或下降至50米高度直线返回并降落到起飞地点。

特别提示: 当无人机飞行中, 机身前LED灯慢闪时, 表示无人机电量不足。当飞行中无人机电量不足或失去信号时, 飞机会自动进入返航模式, 返回起飞地点。

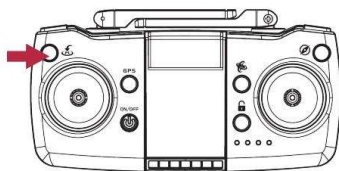
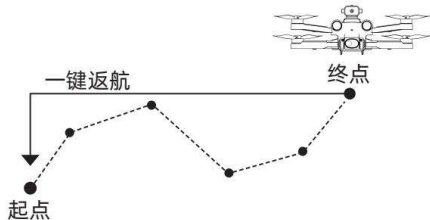


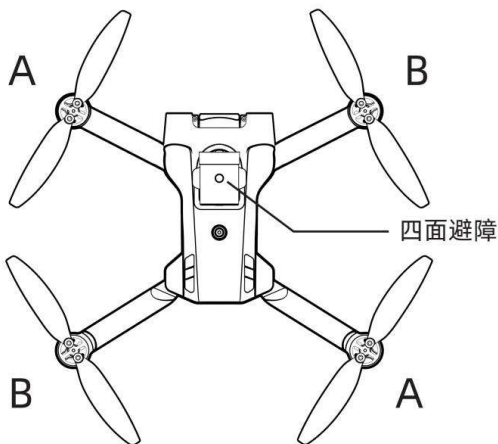
图5



避障功能 (需另外购买)

避障功能注意事项:

- 1.请在开机前安装好避障头;
- 2.避障距离1米左右, 感应到有障碍物时遥控器会滴滴响;
- 3.使用避障功能时请在室内或没有阳光的室外飞行 (太阳光对避障功能有干扰)

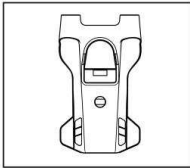


请确保正确安装, 安装错误将导致不能正常飞行

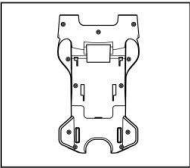
常见问题解决指引：

问题	原因	解决方法
无人机指示灯闪烁操作无反应	1.TAGPS#1 2.T	1.将无人机移至空旷地方重新搜星 2,3 tonnes
无人机桨叶转动但飞不起来	1.+#t#2.+	1.>tb3 2.更换桨叶
无人机震动得厉害	桨叶变形	更换桨叶
微调调到底了但仍不能使无人机平稳	1.桨叶变形 2.马达不良	1.更换桨叶 2.更换马达
撞击后再次启动无人机不受控制乱飞	三轴加速度传感器因撞击失去平衡	将无人机静放5-10秒后就可以了

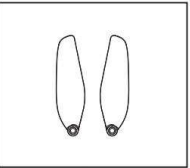
配件清单



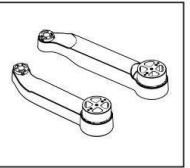
上盖



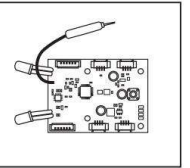
下盖



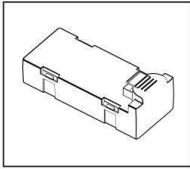
风叶



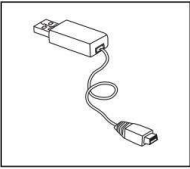
机臂



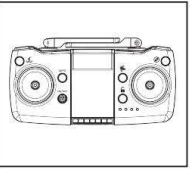
接收板



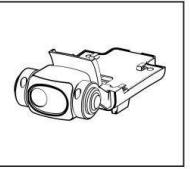
电池



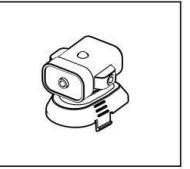
USB3t8



遥控器



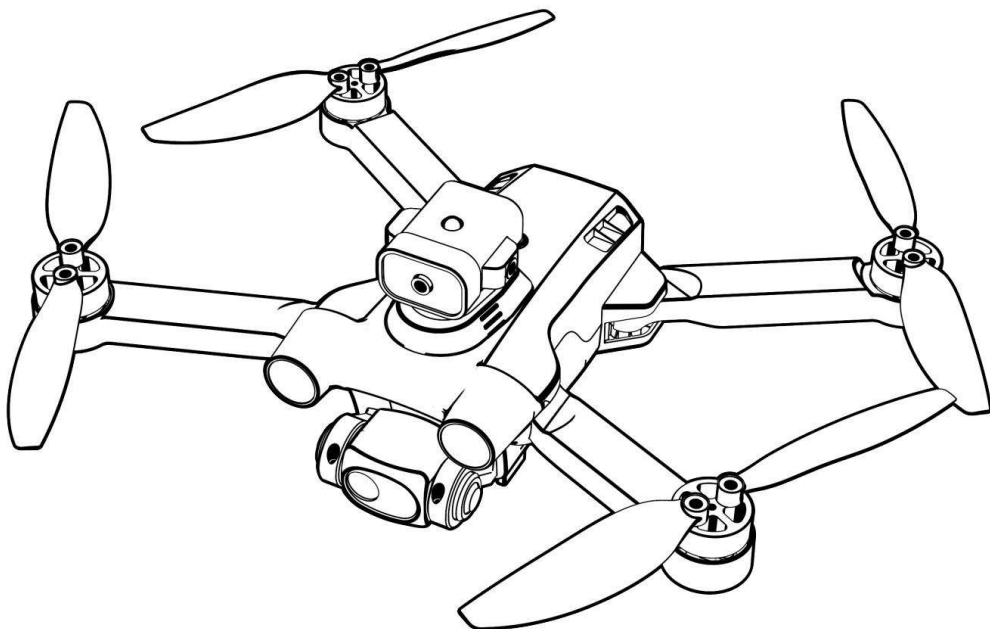
摄像头



避障器

UAV de photographie aérienne à quatre axes EPS sans balais

Mode d'emploi



Précautions de sécurité:

1 afin de garantir les exigences en matière d'environnement électromagnétique de la station radio d'aviation (station), il est interdit d'utiliser divers modèles télécommandes dans la zone avec le point central de la piste de l'aéroport comme point central et un rayon de 5 000 M. Pendant la période où les départements concernés de l'État émettent des ordres de radiocommande et des zones régionales, l'utilisation de modèles de télécommandes doit être arrêtée comme requis. Veuillez voler par temps chaud, clair et sans vent. Ne volez pas dans des conditions météorologiques extrêmes telles qu'une surchauffe, un vent fort, une tempête de pluie, etc. Veuillez choisir un espace ouvert intérieur ou extérieur et garder une distance de sécurité avec les personnes, les animaux domestiques, les fils aériens vides et autres obstacles. Assurez-vous qu'aucun autre n'utilise la même fréquence. Ne laissez pas l'avion hors de vue

- 2 après le démarrage de l'avion, veuillez ne pas contacter la partie rotative à grande vitesse de l'avion et garder une distance par rapport à la partie à grande vitesse hélice rotative pour éviter les risques d'étranglement. (Y compris les engrenages, les rotors, etc.)
4. Pendant et après l'utilisation de l'avion, la batterie et le moteur généreront des températures élevées. Veuillez ne pas y toucher pour éviter le risque de brûlure.
- 4 ne regardez pas directement le faisceau lumineux de la LED pour éviter d'affecter les yeux

Conseil chaleureux : il est suggéré aux débutants de s'entraîner à voler à basse altitude dans un endroit ouvert et sans pilote pendant environ 3 jours, puis de voler à haute altitude après s'être familiarisés avec le vol.

Préparation avant le vol

environnement de vol



intérieur : espace spacieux loin des obstacles.
les foules ou les animaux sont préférés



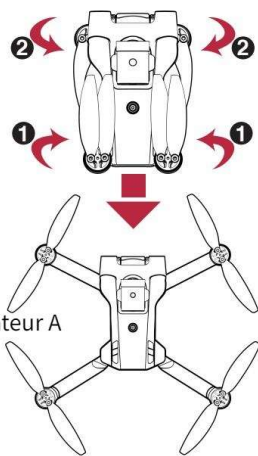
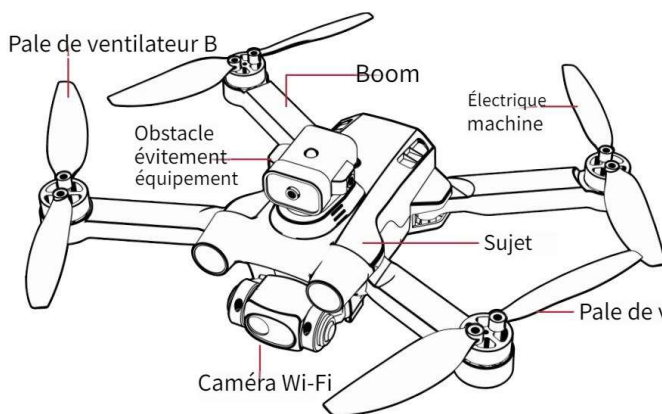
Extérieur : temps ensoleillé, venteux et ensoleillé
sont préférés.



Veillez garder le drone en ligne de mire et
éloigné des obstacles, des câbles à haute tension,
des arbres et du personnel pendant le vol.



Ne volez pas dans des environnements extrêmes,
tels que la chaleur, le froid, le
vent fort ou les fortes pluies.



Remplacement de la lame :

1. La pale du ventilateur à remplacer doit être remplacée en fonction de la position relative sur la machine.
La pale du ventilateur A doit être installée en position A et la pale du ventilateur B doit être installée en position B. Si la pale du ventilateur est mal remplacée, elle ne peut pas être contrôlée.
2. En vol, la pale du ventilateur A tourne dans le sens des aiguilles d'une montre et la pale du ventilateur B tourne dans le sens inverse des aiguilles d'une montre.

1. Remarque importante

Ce produit n'est pas un jouet, une mauvaise utilisation entraînera des dommages

Veillez suivre les instructions avant d'utiliser ce produit. Ne démontez pas le produit vous-même. Dans le cas contraire, le fabricant n'est pas responsable des dommages.

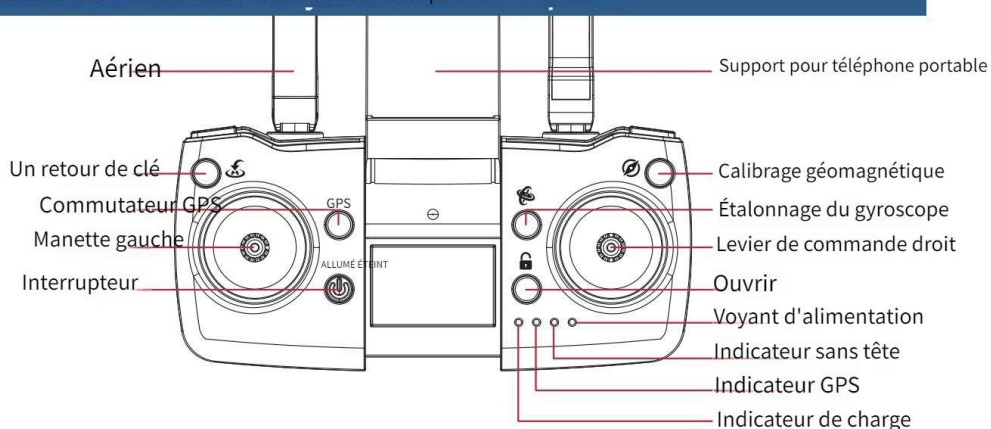
2. Consignes de sécurité

Attention : Il est nécessaire de voler dans une zone sûre ou à l'écart des autres, et de ne pas contrôler l'avion au-dessus d'une foule dense. En raison d'une erreur de fonctionnement du pilote ou d'interférences sans fil dans le processus de fonctionnement, des

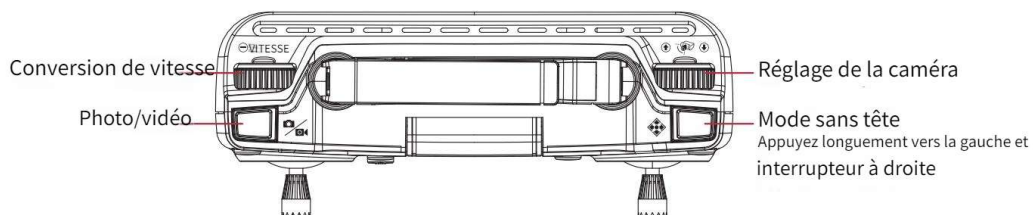
accidents et des pannes sont faciles à se produire, et des dommages ou des blessures à la foule sont faciles à survenir.
Interdiction : En particulier pour les vols intérieurs et extérieurs, veuillez vous tenir à l'écart des obstacles. Ce produit convient aussi bien aux vols intérieurs qu'extérieurs (force du vent ne dépassant pas 4). Veuillez choisir un endroit exempt d'obstacles, de foules et d'animaux domestiques, les passants, tels qu'une source de chauffage, une source de chaleur, des fils électriques ou une source d'alimentation électronique, n'entreront pas en collision avec le drone, n'atterriront pas, ne s'emmêleront pas et ne provoqueront pas d'électrocution par incendie et de dommages. vie et propriété

Attention : Ce produit étant principalement adapté aux personnes de plus de 14 ans, il peut être difficile à prendre en main au début, nous vous recommandons de demander conseil à un pilote expérimenté.

Touche de fonction et nom de la télécommande Description :



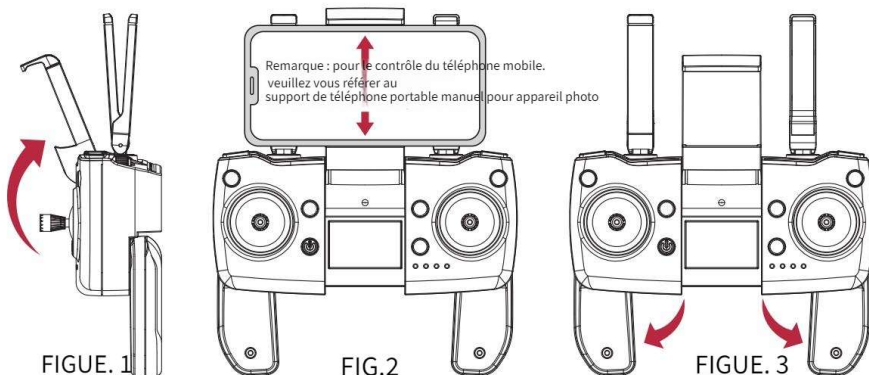
Remarque : lorsque vous ne pouvez pas rechercher de satellites à l'intérieur ou à l'extérieur, vous devez éteindre les GPS si vous souhaitez démarrer l'avion. Appuyez longuement sur le bouton « GPS » pendant 3 secondes, la télécommande « tombe », appuyez sur le bouton de déverrouillage, l'aile de l'avion commence à tourner et elle est prête à décoller.



Commutation à gauche :

Accélérateur gaucher par défaut, appuyez longuement sur « touche de commutation gaucher » avant de vous connecter pour passer à l'accélérateur droitier.

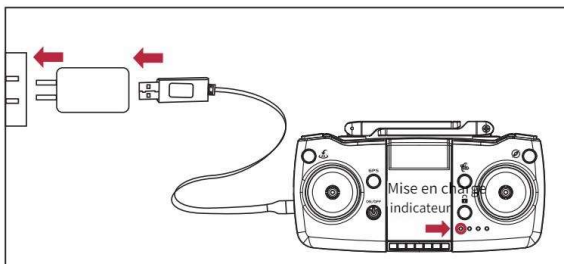
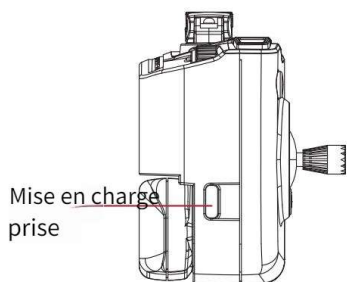
Instructions pour la poignée de télécommande/support de téléphone portable :



Soulevez le support pour téléphone portable au milieu de la télécommande vers le haut (FIG. 1) et étirez-le vers le haut pour placer le téléphone portable (FIG. 2).

Poignée de la télécommande : tirez la poignée inférieure de la télécommande vers le bas depuis la position centrale et faites-la pivoter pour la mettre en place (FIG. 3).

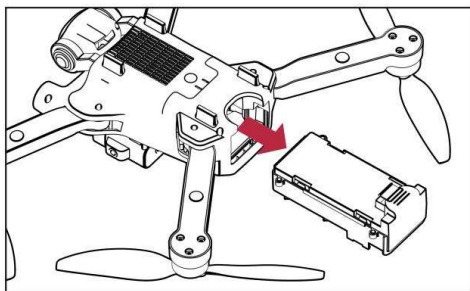
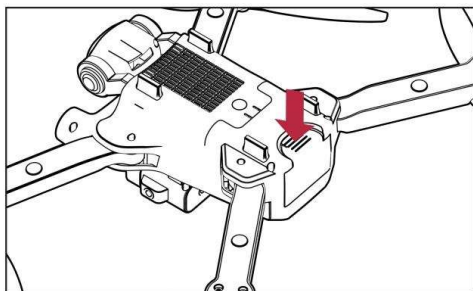
Instructions pour le contrôleur de charge :



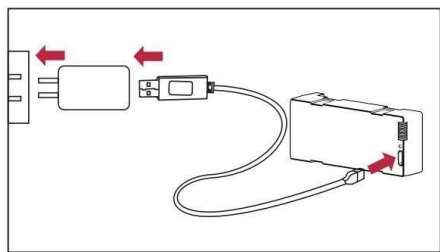
Insérez la fiche de charge du fil de charge dans la prise de charge de la télécommande, puis connectez la fiche du chargeur USB à l'ordinateur ou au chargeur de téléphone portable pour le chargement. Lors du chargement, le voyant de charge s'allume et le voyant s'éteint une fois la charge complète. (Le temps de charge est d'environ 60 minutes)

Remarque : Si l'indicateur de charge ne change pas pendant la charge, cela indique que la batterie est complètement chargée. chargé et n'a pas besoin d'être rechargé

Instructions pour charger la batterie au lithium du drone :



Retirez la batterie du drone : appuyez sur la position indiquée par la flèche et retirez la batterie vers l'arrière.



Étapes de chargement de la batterie :

Branchez la tête USB Android sur la batterie et branchez le chargeur USB. Connectez l'ordinateur ou le mobile chargeur de téléphone pour charger. Lors du chargement, le phare Android de la batterie s'allume et une fois complètement chargé, le voyant rouge s'éteint. (Le temps de charge est d'environ 90 minutes)

Remarque : Si la batterie est branchée sur le chargeur et que le phare Android de la batterie n'est pas allumé, aucune recharge n'est requise.

Exigences environnementales avant le vol :

Veuillez choisir un environnement ouvert intérieur ou extérieur sans pluie, sans neige et avec une force de vent inférieure au niveau 4 pour voler. Veuillez rester à l'écart des personnes, des arbres, des fils électriques, des immeubles de grande hauteur, des aéroports et des tours de transmission de signaux lorsque vous volez.

1. Drones à fréquence

Placez le drone sur le sol horizontal et allumez l'alimentation, puis allumez l'alimentation de la télécommande, à ce moment les lumières de l'avion clignotent rapidement, les lumières de la télécommande clignotent. Ensuite, poussez le joystick gauche de la télécommande vers le haut et tirez vers le bas, à ce moment-là sur les feux avant et arrière du drone, des flashes lents avant et arrière cohérents aux flashes lents alternés avant et arrière pour indiquer le succès de la fréquence. (Après la deuxième comparaison de fréquence après-calibrage à la même position, le phare clignote lentement puis la lampe s'allume pendant une longue période pour entrer directement dans l'état de recherche d'étoiles)

2. Opération d'étalonnage du gyroscope

Placez le drone en position horizontale, appuyez et maintenez enfoncé le bouton « calibrage du gyroscope » sur la télécommande (Figure 1), et maintenez enfoncé pendant 3 secondes, le voyant du drone clignote lentement et la télécommande envoie un « Di », un son pour indiquer que l'étalonnage est réussi.

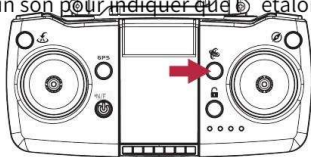
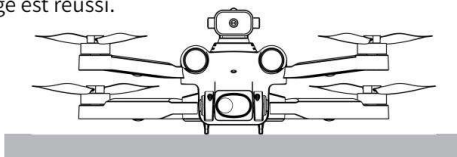


FIG. 1



3. Opération d'étalonnage géomagnétique

Comme le champ géomagnétique est facile à perturber par d'autres appareils électroniques, ce qui entraîne des données anormales et affecte le vol. Il est donc nécessaire d'étalonner le magnétisme du sol pour la première fois. Vous pouvez suivre les étapes ci-dessous pour calibrer le magnétisme du sol. Appuyez sur le bouton de la télécommande (Figure 2) pendant 3 secondes, la télécommande émettra un son « Di » et la lumière du drone passera du clignotement lent au clignotement rapide, vous pourrez alors calibrer-le. Tenez le drone dans votre main, appuyez sur (Figure 3) pour tourner lentement dans le sens des aiguilles d'une montre pendant 3 tours dans le sens horizontal, le voyant du drone passe du flash au flash lent et la télécommande envoie un son « Di », indiquant que l'étalonnage horizontal est réussi. En ce moment, elle peut être réalisée dans le sens vertical (figure 4). Le nez tourne lentement dans le sens des aiguilles d'une montre pendant 3 tours vers le bas, le voyant rouge à l'arrière du drone clignote lentement et s'allume normalement, et la télécommande envoie un son « Di » pour indiquer que l'étalonnage est réussi.

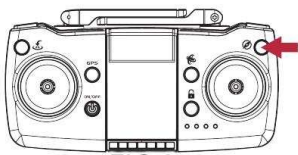


FIG.2

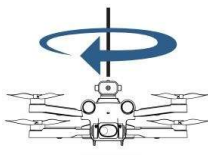


FIG.3



FIG.4

4. Recherche de signaux GPS :

Après un étalonnage réussi, le voyant vert devant le drone clignote lentement et le voyant rouge à l'arrière est toujours allumé. Mettez le drone en position horizontale pendant environ 30 secondes. Le voyant vert devant l'avion passe d'un clignotement lent à une lumière constante, et la télécommande envoie un son « Di » pour indiquer que la recherche d'étoiles est réussie. À ce moment-là, appuyez et maintenez enfoncé le « bouton de déverrouillage » de la télécommande (Figure 5) pour voler.

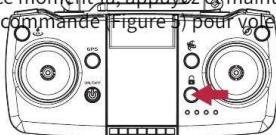


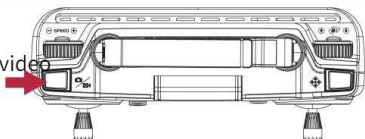
FIG.5

Note spéciale:

1. Une fois l'étalonnage du drone terminé, placez le drone horizontalement dans un large endroit extérieur, le feu vert devant l'avion clignote lentement, attendez environ 30 secondes que le feu vert devant le fuselage du drone s'allume normalement et envoyez « Di » pour indiquer que la recherche d'étoiles est réussie.
2. Veuillez emmener le drone dans une zone ouverte pour l'étalonnage.
3. La longitude et la latitude de chaque région sont différentes et les nouveaux clients doivent calibrer une fois. Pour Par exemple, la différence entre le Guangdong et Pékin est de 28 degrés. Par conséquent, le non-étalonnage montre que le vol avant et arrière n'est pas un vol en ligne droite. L'étalonnage concerne la précision de la mesure de la hauteur du baromètre.

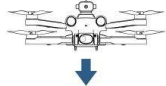
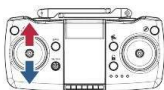
Instructions de prise de vue vidéo avec télécommande :

Enregistrement vidéo
Photographier

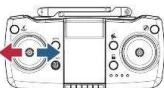


Touche vidéo de la télécommande, appuyez doucement pour prendre des photos, appuyez longuement pour enregistrer.

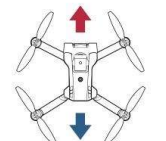
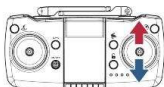
Méthode de manipulation



Lorsque le levier gauche (accélérateur) est poussé vers le haut, la vitesse de la pale principale augmente et l'avion monte. Lorsque le levier gauche (accélérateur) est poussé vers le bas, la vitesse de la pale principale ralentit et l'avion descend.



Lorsque le levier gauche (gouvernail de direction) est poussé vers la gauche, la tête de l'avion tourne vers la gauche, lorsqu'elle est poussée vers la droite, et la tête tourne vers la droite.



Lorsque le levier droit (gouvernail) est poussé vers le haut, l'avion avance. Lorsque le levier droit (gouvernail) est enfoncé, l'avion recule.



Lorsque le levier droit (gouvernail) est poussé vers la droite, l'avion vole vers la droite. Lorsque le levier droit (gouvernail) est poussé vers la gauche, l'avion vole vers la gauche.

Attention : Lorsque le Drone est à 30 cm du sol, le Drone deviendra instable sous l'influence de ses propres courants de Foucault, appelés « réaction à effet de sol ». Lorsque la hauteur du drone est inférieure, l'effet de réaction au sol est le plus important.

Description du fonctionnement de la fonction de télécommande :

1. Déverrouillage du drone

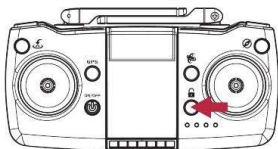


FIG. 1

Lorsque le drone s'est positionné avec succès à l'extérieur, le drone doit être déverrouillé pour démarrer, appuyer et maintenir la télécommande. Appuyez sur le bouton « déverrouiller » (Figure 1). A ce moment, les quatre hélices tournent à la même vitesse, indiquant que le déverrouillage est réussi. Une fois le déverrouillage terminé, le drone peut fonctionner et voler normalement.

2. réglage de la vitesse

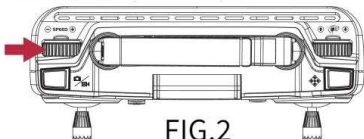
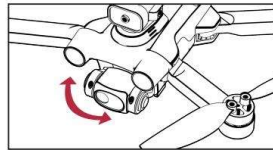
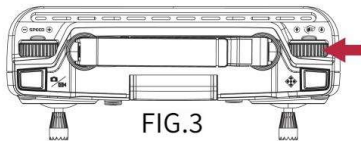


FIG.2

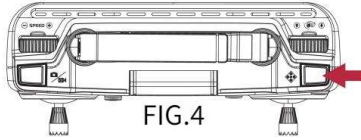
La vitesse de décollage du drone est par défaut sur la vitesse lente. Lorsque le drone vole dans les airs, la vitesse peut être réglée via le bouton (Figure 2). Tournez le bouton de vitesse vers la droite. Le la télécommande "tombe" deux fois, ce qui indique qu'elle passe en deuxième vitesse. Lorsque la télécommande est tournée, la télécommande « tombe » trois fois, indiquant qu'elle entre en mode haute vitesse de troisième vitesse. Sinon, le virage à gauche indique qu'il passe en deuxième vitesse et en première vitesse à basse vitesse.

3. Réglage de l'angle de la caméra



L'angle de la caméra peut être ajusté via la caméra bouton de réglage (Figure 3) pendant le vol du drone. L'angle de la caméra en tournant à droite diminue, l'angle de la caméra en tournant à gauche augmente

4. mode sans tête

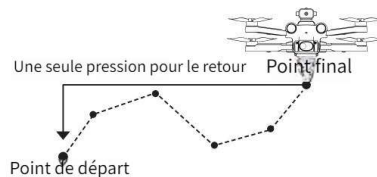
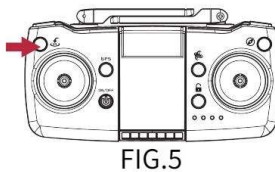


Placez le drone directement devant la télécommande, avec le nez du drone tourné vers l'avant, calibrez et décollez horizontalement après l'alignement de la fréquence, appuyez sur le bouton du mode sans tête (Figure 4). pendant le vol, et la télécommande "tombe" trois fois, indiquant que le drone passe en mode sans tête. À ce moment-là, les voyants avant du drone clignotent lentement. Pour quitter le mode sans tête, appuyez sur le bouton appuyez à nouveau sur le bouton du mode sans tête et la télécommande revient pour quitter le mode sans tête.

Assurez-vous que l'opérateur est orienté dans la même direction du début à la fin, dans la même direction que celle dans laquelle l'avion a décollé. À ce moment-là, quelle que soit la direction dans laquelle l'avion fait face, l'opérateur actionne la bascule de direction pour reculer, et l'avion reculera vers l'opérateur.

5. Une seule pression pour le retour

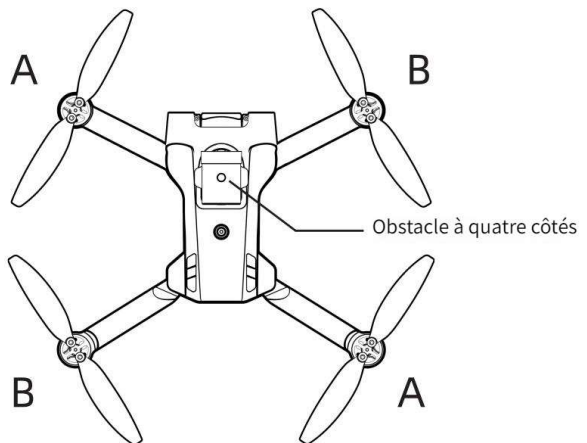
Lorsque le drone vole dans les airs, appuyez sur ce bouton de fonction de la télécommande (Figure 5), il montera ou descendra automatiquement jusqu'à une hauteur de 50 mètres, reviendra tout droit et atterrira au lieu de décollage. Suggestion spéciale : il est suggéré que lorsque le voyant LED devant le corps clignote lentement pendant le vol du drone, cela indique que le drone n'a pas assez de puissance. Lorsque la puissance du drone est insuffisante ou perd le signal pendant le vol, l'avion entre automatiquement en mode retour et revient selon l'itinéraire d'origine.



Fonction d'évitement d'obstacles (doit être achetée séparément)

Précautions pour la fonction d'évitement

1. Veuillez installer la tête de barrière avant démarrage ;
2. La distance d'évitement des obstacles est environ 1 mètre, et la télécommande le contrôle coulera lorsque le l'obstacle est détecté ;
3. Lors de l'utilisation de l'évitement d'obstacles fonction, veuillez voler à l'intérieur ou à l'extérieur sans soleil (Une interférence avec les handicapés fonction de la lumière du soleil)

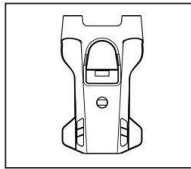


Veuillez vous assurer de l'installation correcte, l'erreur d'installation l'empêchera de voler normalement

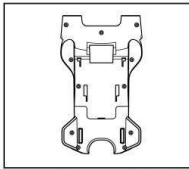
Guide de résolution des problèmes courants

Problèmes	causes	Résolutions
L'indicateur du drone clignote sans répondre lors du fonctionnement	1. Soumission GPS du drone infructueuse 2. Faible puissance du drone	1. Déplacez le drone vers un endroit vide pour effectuer à nouveau le souxing 2. Charger la batterie
Les pales du drone tournent mais ne peuvent pas voler	1. Batterie faible 2. Déformation de la lame	1. Charger la batterie 2. Remplacement de la lame
Le drone a été fortement secoué	Déformation de la lame	Remplacement de lame
Impossible de maintenir le drone stable après un réglage fin vers le bas	1. Déformation de la lame 2. Mauvais moteur	1. Remplacement de la lame 2. Remplacement du moteur
Après impact, vol incontrôlé du Drone au redémarrage	Capteur d'accélération triaxial déséquilibrés dus à l'impact	Arrêtez le drone pendant 5 à 10 secondes

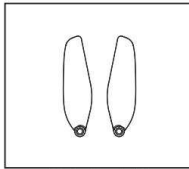
Accessoires



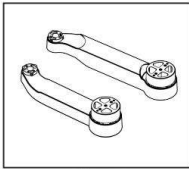
Couche supérieure



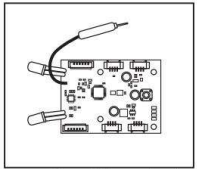
Couvercle inférieur



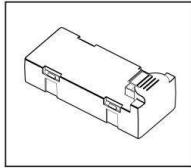
Palette A/B



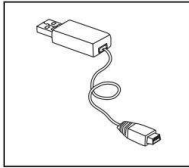
Bras



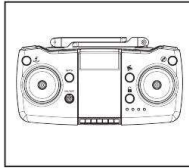
Circuit imprimé



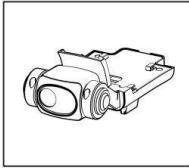
Batterie



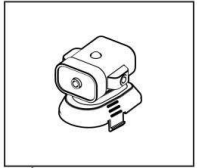
Câble de chargement USB



Télécommande



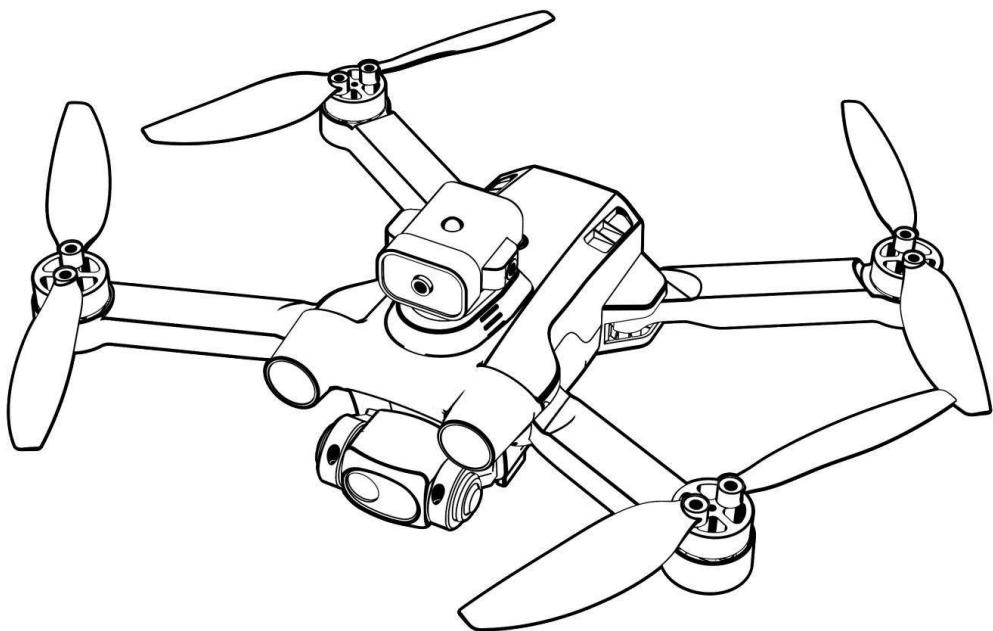
Caméra



Évitateur d'obstacles

无刷GPS四轴航拍无人机

使用说明书



安全防范:

1. 为保证航空无线电台(站)电磁环境的要求:禁止在以机场跑道中心点为圆心、半径5000M的区域内使用各类模型遥控器。在国家有关部门发布无线电台管制命令的期间、区域,应按要求停止使用模型遥控器。选择温暖晴朗无风的天气飞行,切勿在过热、过冷、强风、暴雨等恶劣天气条件下飞行;选择室内或户外空旷地方,并与人、宠物、空架电线及其他障碍物保持安全距离,确认无其他使用相同频率;不能让飞机离开视线;
2. 飞行器发动后,请不要接触飞行器的高速旋转部分与高速旋转的螺旋桨保持距离,以免发生绞伤危险。(包括齿轮、旋翼等)。
3. 飞行器使用中和使用后,电池及电机将会产生高温,请勿触摸,以免发生烫伤的危险。
4. 请勿直视发光二极管的光束,以免影响眼睛。

温馨提示: 建议初学者在空旷无人的地方低空练习飞行3天左右,熟悉飞行后再向高空飞行

预飞行准备

飞行环境



室内：宽敞的空间远离障碍，人群或宠物是首选。



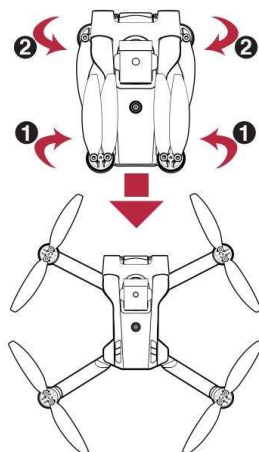
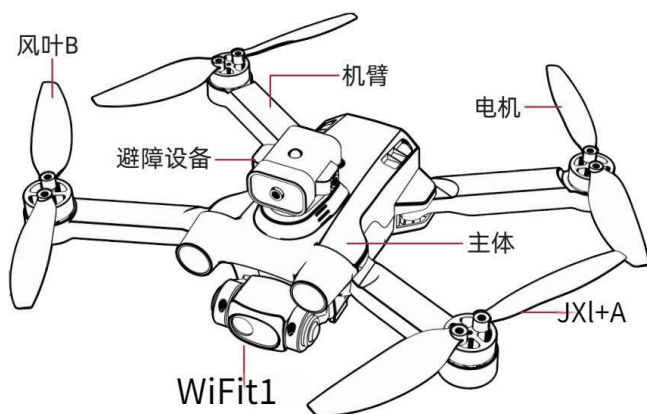
户外：晴朗，风和晴朗天气是首选。



请在飞行期间将无人机保持在视线范围内，并远离障碍物，高压电缆，树木和人员。



不要在极端的环境中飞行，如炎热，寒冷，强风或暴雨。



叶片更换事宜

1. 将要更换的风叶必须对应机上相对的位置更换。风叶A需安装在A的位置上，风叶B需安装在B的位置上，如更换风叶错误将无法操控。
2. 飞行时风叶A往顺时针方向转动，风叶B往逆时针方向转动。

1.重要说明

本产品不是玩具。错误的使用会造成的损害。

请在使用此产品前请按照说明书使用。不要自己拆卸此产品。否则，造成任何损伤制造商不负责。

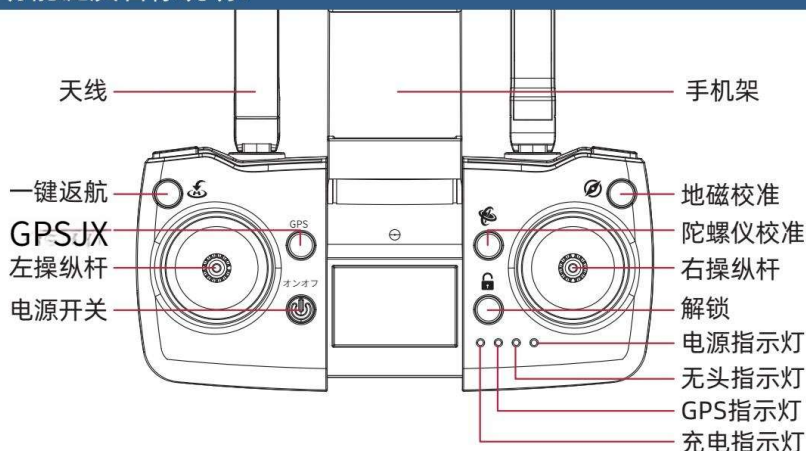
2.警告

警告：要在安全的区域内或远离他人飞行。不要在密集人群上方操控飞行器，遥控飞行器飞行时由于飞行员操作过程中操作错误或无线干扰，很容易发生事故、故障，容易对人群造成损害或伤害。

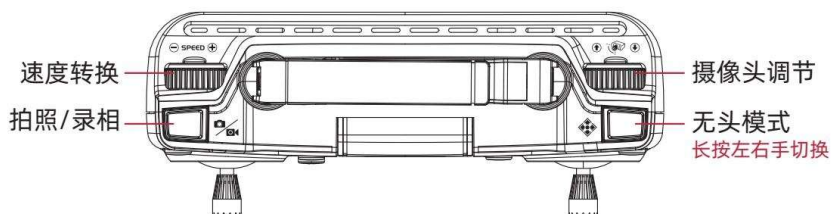
禁止：特别室内和室外飞行时，请远离障碍物此产品适合室内和室外飞行（风级不超过4级），请选择一个，没有障碍物、人群和宠物。路人的地方，例如，加热源、热源、电线或电子电源不会受到碰撞着陆，纠缠，导致的火灾、触电和造成的生命和财产损失的地方。

警告：请一位飞行经验丰富的飞行员帮助产品主要适合14岁以上，在开始学习时有一定的难度，建议请一位飞行经验丰富的飞行员指导。

遥控器功能键及名称说明：

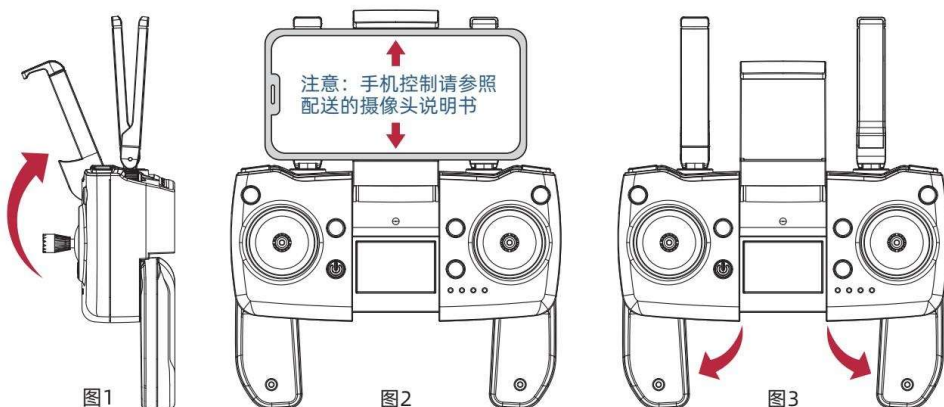


注意：在室内或者室外搜不到卫星的时候，如果要启动飞行器需关闭GPS，长按“GPS”按键3秒，遥控器“滴”一声，按解锁按键，飞行器机翼开始旋转，准备起飞。



左右手切换：默认左手油门，对频前长按“左右手切换键”切换为右手油门

遥控器手把/手机架使用说明：



手机架：将遥控器中间手机架向上掀开(图1)，向上拉伸可放置手机(图2)。
遥控器手把：将遥控器底部手把从中间位置向下拉，旋转至到位。

无人机飞行教程：

1. 无人机对频

将无人机放在水平地面上并打开电源，再打开遥控器电源，此时飞行器上灯光快速闪烁，遥控器上的灯光闪烁，遥控器左操纵杆向上推后往下拉，此时无人机上前后指示灯由前后一致慢闪变成前后交替慢闪表示对频成功。

(在同一位置校准以后第二次对频后，前灯慢闪后灯长亮直接进入搜星状态)

2. 陀螺仪校准操作

将无人机放在水平位置，长按遥控器上“陀螺仪校准”按键（图示1），按住3秒后，无人机灯光快闪变慢闪，同时遥控器发出“Di”一声，表示校准成功。

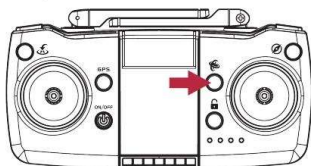
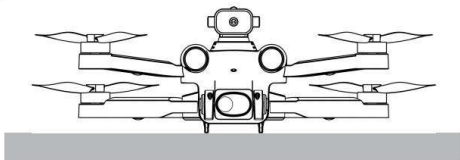


图1



3. 校准地磁操作

地磁容易受到其他电子设备干扰，将导致数据异常影响飞行，首次使用，必须进行地磁校准，根据下面的步骤校准地磁：

长按遥控器（图示2）按键3秒后，遥控器发出“Di”一声，无人机指示灯由慢闪变为快闪，此时就可以校准。

把无人机拿在手上，按（图示3）水平方向顺时针缓慢转动3圈，无人机上指示灯由快闪变慢闪，遥控器发出“Di”一声，表示水平校准成功。此时可以进行（图示4）垂直方向，机头向下顺时针缓慢转动3圈，无人机后红色指示灯慢闪变为常亮，遥控器发出“Di”一声表示校准成功。

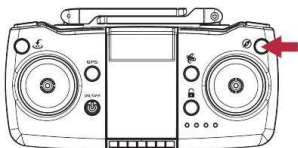


图2

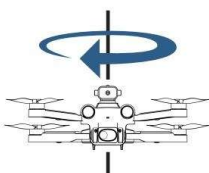


图3



图4

4. GPS1

校准成功以后无人机前面绿色指示灯慢闪，后面的红色指示灯常亮，把无人机放在水平位置约30秒左右，飞行器前绿色指示灯由慢闪变常亮，遥控器发出“Di”一声，表示搜星成功，此时长按遥控器“解锁按键”（图示5）可以飞行。

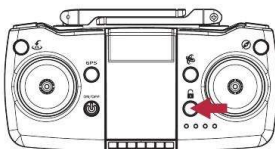


图5

特别提示：

- 1.当无人机校准完成时，将无人机水平放在室外宽广的地方，飞行器前面绿灯慢闪，等待30秒左右无人机机身前面绿灯变成常亮，同时发出“Di”表示搜星成功。
- 2.请把无人机拿到室外空旷地方校准。
- 3.每个地区经纬度不同，新客户必须校准一次，比如广东和北京相差28度，所以不校准表现为前进后退不是直线飞行，校准是为了气压计测量高度的准确。

3.摄像头角度调节

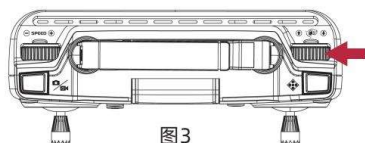
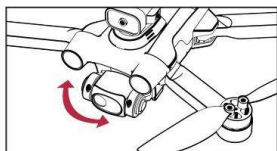


图3



无人机飞行过程中可通过摄像头调节旋钮(图示3)调节摄像头的角度。旋钮右转摄像头角度降低, 旋钮左转摄像头角度升高。

4.T#1

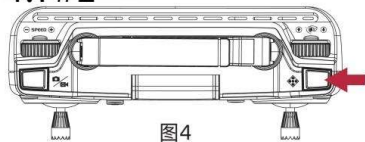


图4

把无人机放在遥控器正前方, 无人机的机头方向朝前, 对频后水平校准起飞, 飞行过程中按无头模式按键(图示4), 遥控器“滴滴滴”三声, 表示无人机进入无头模式, 此时无人机的前指示灯慢闪, 若要退出无头模式, 再按下无头模式按键, 遥控器滴一声, 则退出无头模式。

请确保操作者从始至终都面对同一个方向, 与飞行器起飞时的方向一致。

此时无论飞行器朝向哪个方向, 操作者拨动方向摇杆后退, 飞行器就会朝操作者后退。

5.一键返航

当无人机在空中飞行时, 按下遥控器(图示5)此功能键, 会自动升高或下降至50米高度直线返回并降落到起飞地点。

特别提示: 当无人机飞行中, 机身前LED灯慢闪时, 表示无人机电量不足。当飞行中无人机电量不足或失去信号时, 飞机会自动进入返航模式, 返回起飞地点。

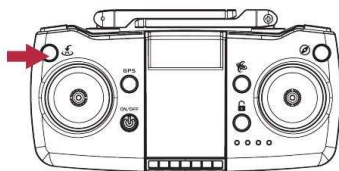
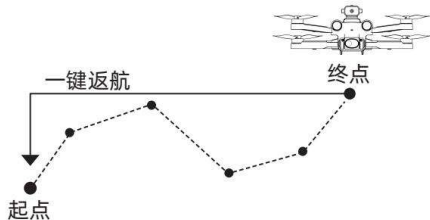


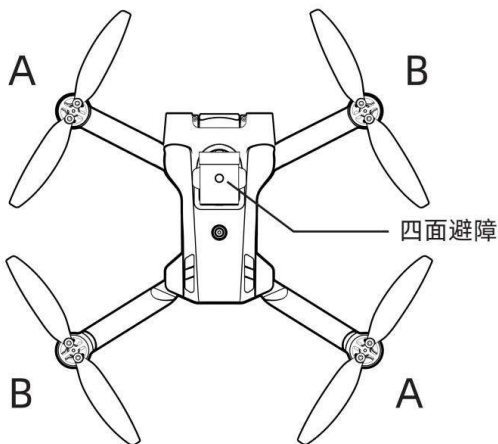
图5



避障功能 (需另外购买)

避障功能注意事项:

- 1.请在开机前安装好避障头;
- 2.避障距离1米左右, 感应到有障碍物时遥控器会滴滴响;
- 3.使用避障功能时请在室内或没有阳光的室外飞行 (太阳光对避障功能有干扰)

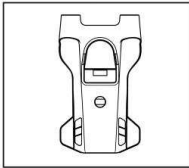


请确保正确安装, 安装错误将导致不能正常飞行

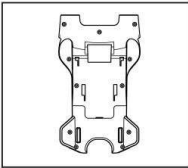
常见问题解决指引：

问题	原因	解决方法
无人机指示灯闪烁操作无反应	1. タグス#1 2.T	1.将无人机移至空旷地方重新搜星 2.3t
无人机桨叶转动但飞不起来	1.+#t#2.+	1.>TB3 2.更换桨叶
无人机震动得厉害	桨叶变形	更换桨叶
微调调到底了但仍不能使无人机平稳	1.桨叶变形 2.马达不良	1.更换桨叶 2.更换马达
撞击后再次启动无人机不受控制乱飞	三轴加速度传感器因撞击失去平衡	将无人机静放5-10秒后就可以了

配件清单



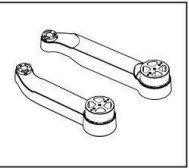
上盖



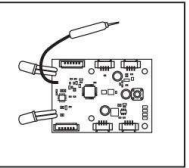
下盖



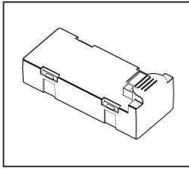
风叶



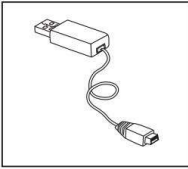
机臂



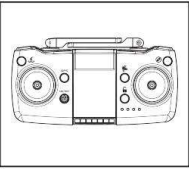
接收板



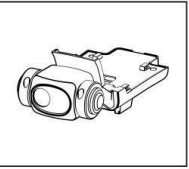
电池



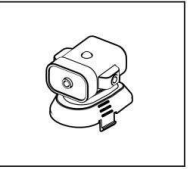
USB3t8



遥控器

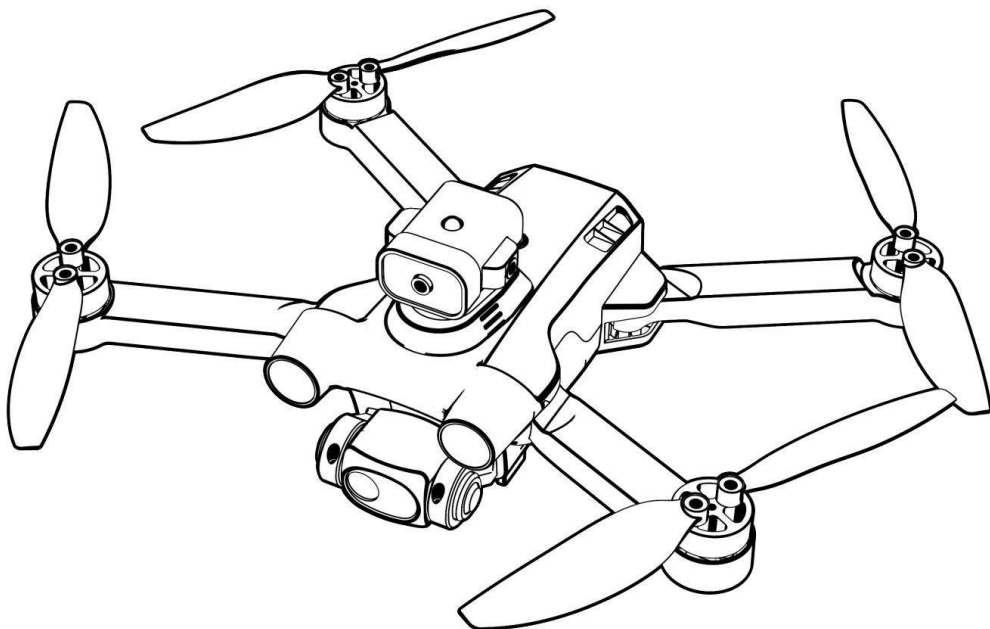


摄像头



避障器

取扱説明書



1 航空無線局（ステーション）の電磁環境要件を確保するため、さまざまなモデルの使用を禁止します

「本誌の企画記事は、必ずしも「いま」に限定されず、過去の出来事や人物、あるいは未来の展望など、幅広いテーマを取り扱っています。また、本誌の企画記事は、必ずしも「いま」に限定されず、過去の出来事や人物、あるいは未来の展望など、幅広いテーマを取り扱っています。」

- 暖かいヒント: 初心者は、開けた無人の場所で低空飛行を約3日間練習し、飛行に慣れてから高高度に飛行することをお勧めします。

飛行前の準備

飛行環境



屋内: 障害物から離れた広々とした空間。
群衆またはペットが好ましい



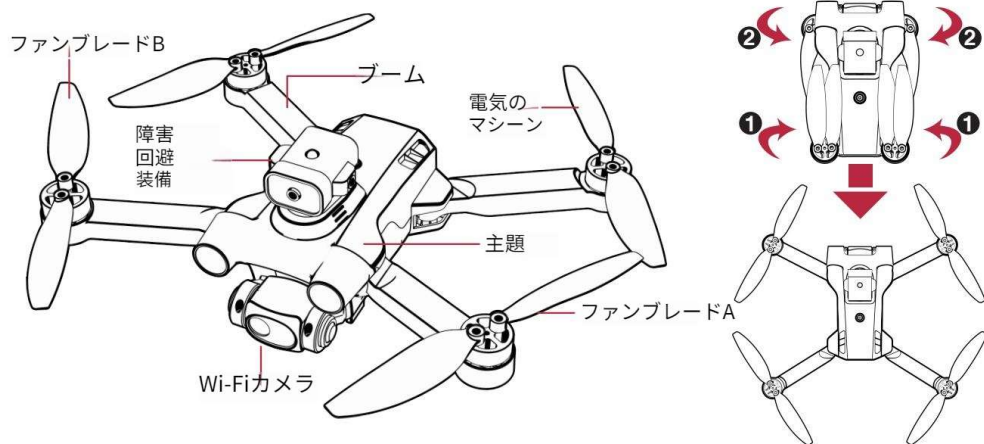
屋外: 晴れ、風が強く晴れた天気
が好まれます。



飛行中は、UAV
を視界内に保ち、障害物、高圧ケーブル、樹木、人員から遠ざけてください。



暑さ、寒さ、強風、大雨などの極端な環境で飛行させないでください。



刃の交換:

1. 交換するファンブレードは、機械上の相対位置に応じて交換する必要があります。
ファンブレード A は A 位置、ファンブレード B は B 位置に取り付ける必要があります。ファンブレードを誤って交換すると、制御できなくなります
2. 飛行中、ファンブレード A は時計回りに回転し、ファンブレード B は反時計回りに回転します。

1. 重要な注意事項

この製品はおもちゃではありません。誤った使用は破損の原因となります

この製品を使用する前に、指示に従ってください。お客様ご自身で製品を分解しないでください。それ以外の場合、メーカーはいかなる損害についても責任を負いません。

2. 安全上の注意事項

警告:

安全な場所または他の人から離れた場所で飛行する必要があります。密集した群衆の上で機体を制御しないでください。操縦者の操作ミスや運航過程における無線通信などにより、事故や故障が発生しやすく、また群衆への被害や負傷も発生しやすくなります。

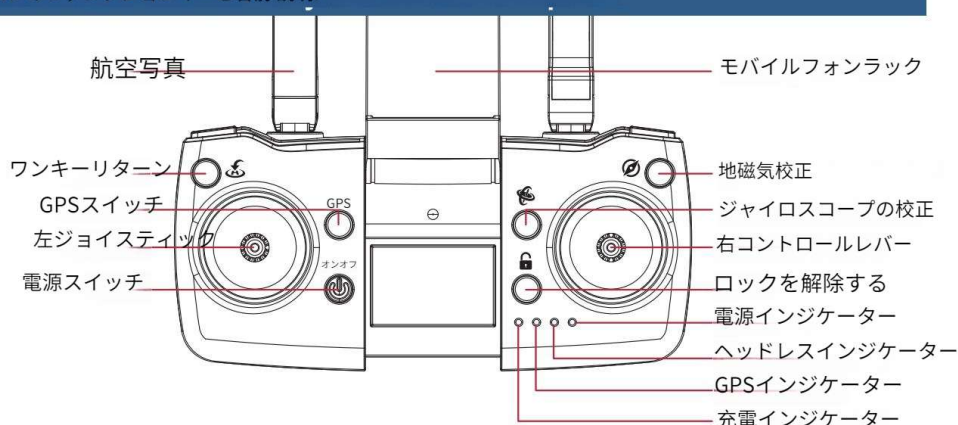
禁止事項: 特に屋内および屋外での飛行の場合は、障害物から遠ざけてください。

本製品は屋内および屋外の飛行（風力強度4以下）の両方に適しています。障害物、人混み、ペット、通行人、熱源、電源、電子電源などがドローンに衝突、着陸、巻き込まれたり、火災、感電、損傷の原因にならない場所を選んでください。生命と財産

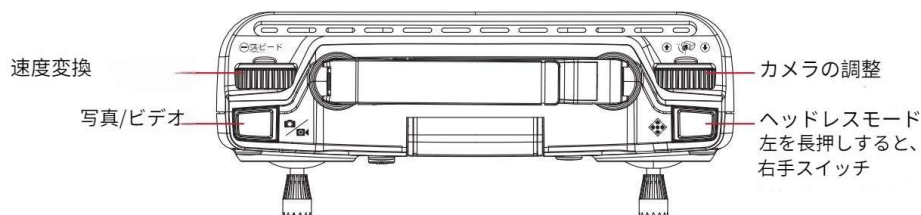
警告: この製品は主に

14 歳以上の人に適しているため、最初は習得が難しいかもしれません。経験豊富なパイロットに指導を求めることをお勧めします。

リモコンのファンクションキーと名前 説明:



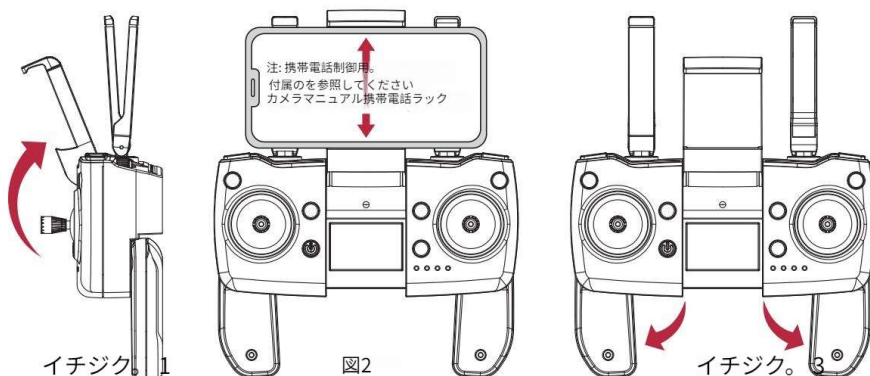
注: 屋内または屋外で衛星を検索できない場合、機体を始動するにはGPSをオフにする必要があります。「GPS」ボタンを3秒間長押しすると、リモコンが「下がり」、ロック解除ボタンを押すと、航空機の翼が回転を始め、離陸の準備が整います。



左手スイッチ:

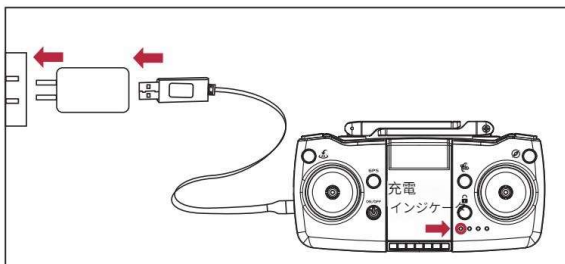
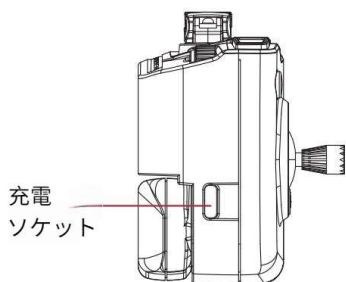
デフォルトの左手スロットル。リンクする前に「左手切り替えキー」を長押しして右手スロットルに切り替えます。

リモコンハンドル/携帯電話ラックの説明書:



リモコンの中央にある携帯電話ラックを上を持ち上げ(図1)、上に伸ばして携帯電話を置きます(図2)。
リモコンのハンドル: リモコンの下部ハンドルを中央の位置から引き下げ、所定の位置に回転させます(図3)。

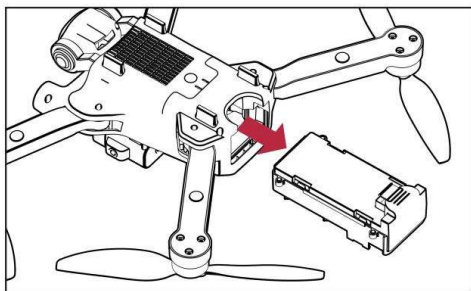
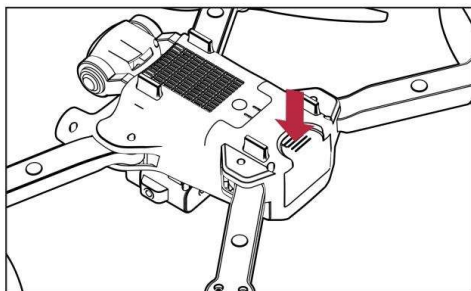
コントローラーの充電手順:



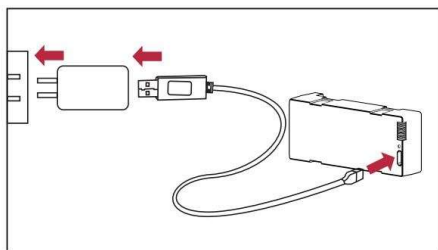
充電ワイヤーの充電プラグをリモコンの充電ソケットに差し込み、USB充電プラグをパソコンまたは携帯電話の充電器に接続して充電します。充電中は充電インジケータが点灯し、満充電になるとインジケータが消灯します。(充電時間は約60分)

注: 充電中に充電インジケータが変化しない場合は、バッテリーが完全に充電されていることを示します。充電されており、再充電する必要はありません。

ドローンのリチウムバッテリーを充電する手順:



ドローンのバッテリーを取り出す: 矢印の位置を押してバッテリーを後方に引き抜きます



バッテリーの充電手順:

USB Android ヘッドをバッテリーに接続し、USB 充電器を接続します コンピューターまたはモバイルを接続します 携帯電話の充電器を充電します。充電中はバッテリーの Android ヘッドライトが点灯し、完全に充電されると赤色のライトが消えます。(充電時間は約90分)

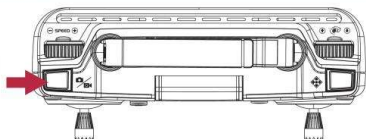
注: バッテリーが充電器に接続されており、バッテリーの Android ヘッドライトが点灯していない場合は、再充電する必要はありません。

飛行前の環境要件:

飛行するには雨や雪、風力がレベル4以下のない屋内または屋外の開放的な環境を選択してください。飛行中は人、木、電線、高層ビル、空港、電波塔などから離れてください。

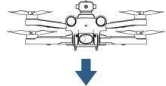
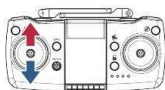
リモコンビデオ撮影手順:

ビデオ録画
写真

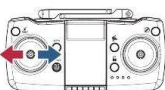


リモコンのビデオキー、軽く押して写真を撮り、長押しして録画します。

操作方法



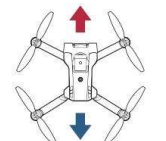
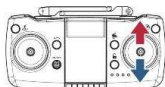
左レバー（アクセル）を上へ倒すと主風翼の速度が上がり、機体が上昇します。



左レバー（アクセル）を下に押すと主風速ブレードの速度が低下し、機体が降下します。

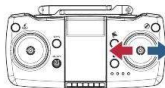


左レバー（舵）を左に押すと機体の頭部は左に回転し、右に押すと機体の頭部は右に回転します。



右レバー（舵）を押上げると機体は前進します

右レバー（舵）を下げると機体は後進します。



右レバー（舵）を右に押すと飛行機は右に飛びます

右レバー（舵）を左に押したとき、
飛行機は左に飛んでいきます。

警告: ドローンが地面から
30 cm

離れると、「地面効果反力」と呼ばれる、ドローン自身のブレード渦電流の影響により、ドローンは不安定になります。ドローンの高度が低いほど、地面効果反力の影響が最も大きくなります。

リモコン機能の動作説明:

1.UAVロック解除

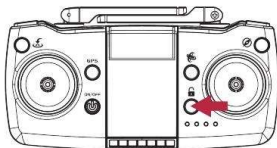


図1

ドローンが屋外に正常に配置されたら、ドローンのロックを解除して起動し、リモコンを長押しする必要があります。

「ロック解除」ボタンを押します（図1）。このとき、4つのプロペラが同じ速度で回転し、ロック解除が成功したことを示します。ロック解除が完了すると、UAVは正常に動作し、飛行できるようになります。

2. 速度ギア調整

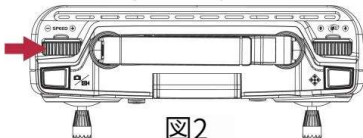
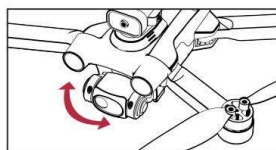
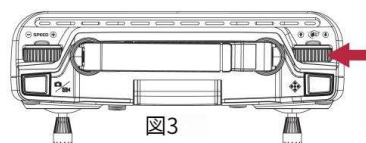


図2

UAVの離陸速度ギアはデフォルトで低速ギアに設定されています。
UAVが空中を飛行するときは、ノブを介して速度ギアを調整できます
(図2)。スピードノブを右に回します。の

リモコンが2
回「バロック」すると、2速に入ったことを示します。リモコンを回すとリモコンが3回「下がり」ます。3速高速モードに入ります。それ以外の場合は、左折は
2速ギアおよび
1
速低速ギアに入ります。

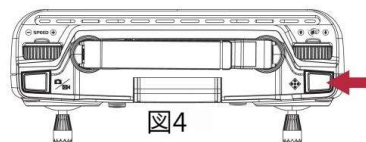
3. カメラアングル調整



カメラの角度はカメラから調整できます

UAV 飛行中に調整ノブ
(図
3)
を調整します。ノブを右に回すとカメラ角度が減少し、ノブを左に回すとカメラ角度が増加します

4. ヘッドレスモード



UAV の機首を前方に向けて UAV を送信機の真正面に置き、周波数調整後に水平に離陸し、ヘッドレス モード ボタンを押します (図 4)。

飛行中に送信機が 3 回「ドロップ」し、UAV がヘッドレス モードに入ったことを示します。このとき、UAV の前面インジケータライトがゆっくり点滅します。ヘッドレス モードを終了するには、ヘッドレス モード ボタンをもう一度押すと、リモコンが下がってヘッドレス モードが終了します。

オペレーターが最初から最後まで同じ方向、航空機が離陸したときと同じ方向を向いていることを確認してください。このとき、航空機がどの方向を向いていても、オペレーターが方向ロッカーを後退にダイヤルすると、航空機はオペレーターに向かって後退します。

5. ワンプッシュで戻る

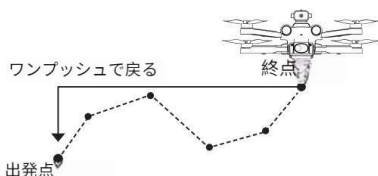
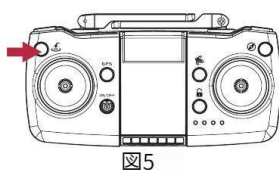
ドローンが空中を飛行しているときに、リモコンのこの機能ボタンを押すと (図

5)、ドローンは自動的に高さ 50

メートルまで上昇または下降し、まっすぐに戻り、離陸場所に着陸します。特別な提案:

ドローンの飛行中に機体の前の

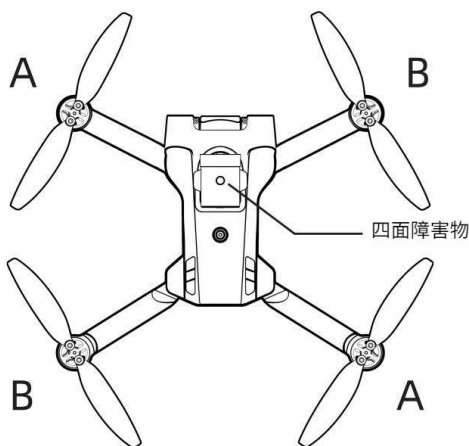
LED ライトがゆっくり点滅する場合は、ドローンの電力が不足していることを示していると考えられます。ドローンの電力が不十分な場合、または飛行中に信号が失われた場合、航空機は自動的に帰還モードに入り、元のルートに従って飛行します。



障害物回避機能 (別途購入が必要)

回避機能に関する注意事項

1. 事前にバリアヘッドを取り付けてください。
起動中。
2. 障害物回避距離は
約1メートルとリモコン
コントロールは次のときに滴下されます。
障害物が感知しています:
3. 障害物回避機能を使用する場合
機能がある場合は、屋内で飛行させるか、
日光のない屋外
(障害者への妨害
太陽光の働き)

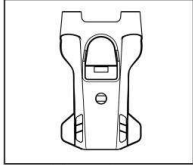
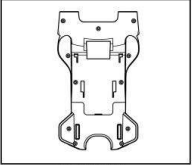
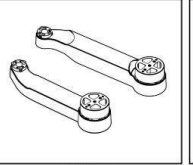
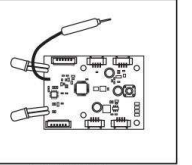
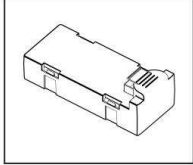
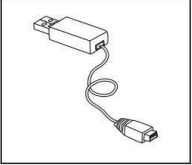
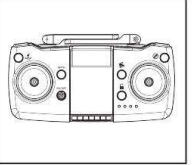
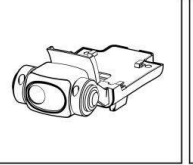
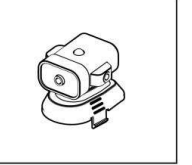


正しい取り付けを確認してください。取り付けに誤りがあると正常に飛行しなくなります。

一般的な問題の解決ガイド

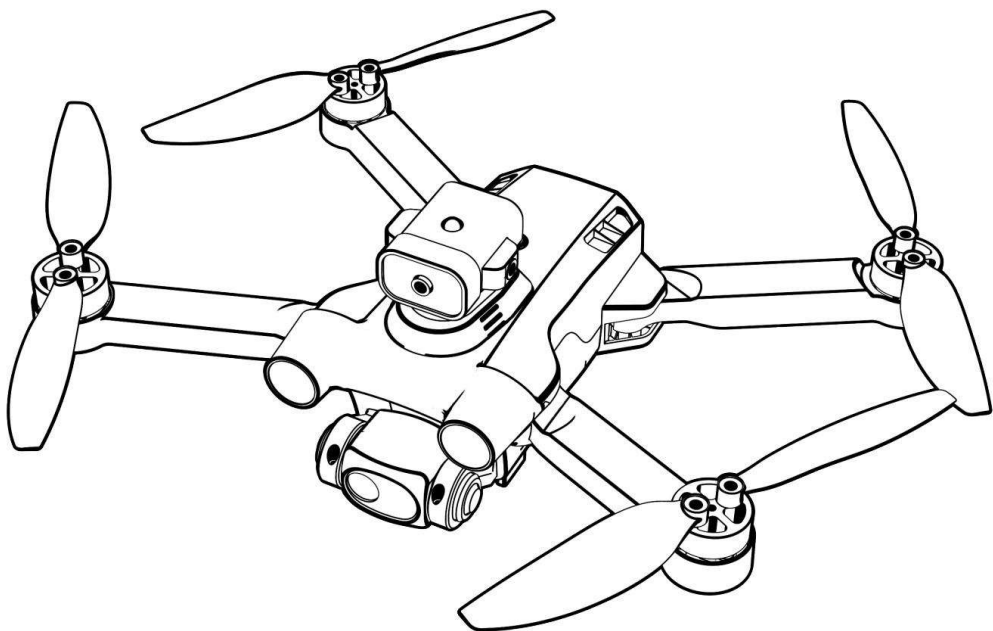
問題点	原因	決議
ドローン操作時にインジケータが点滅して反応しない	1. ドローン GPS ソーシングの失敗 2. ドローンの低出力	1. ドローンを空いた場所に移動し、再度ソーシングを実行します2. バッテリーを充電する
ドローンの刃は回転するが飛行できない	1. バッテリー残量が少ない 2. 刃の変形	1. バッテリーを充電する 2. 刃の交換
ドローンは大きく揺れた	刃の変形	刃の交換
底まで微調整した後、ドローンを安定に保つことができません	1. 刃の変形 2. モーターの不良	1. 刃の交換 2. モーターの交換
衝撃後、再起動時にドローンが制御不能に飛行する	3軸加速度センサー 衝撃によるオーバーバランス	ドローンを 5 ～ 10 秒間停止させます

アクセサリ

				
上部カバー	下まぶた	パドルA/B	腕	回路基板
				
バッテリー	USB充電ケーブル	リモコン	カメラ	障害物回避装置

无刷GPS四轴航拍无人机

使用说明书



安全防范：

1. 为保证航空无线电台（站）电磁环境的要求：禁止在以机场跑道中心点为圆心、半径5000M的区域内使用各类模型遥控器。在国家有关部门发布无线电台管制命令的期间、区域，应按要求停止使用模型遥控器。选择温暖晴朗无风的天气飞行，切勿在过热、过冷、强风、暴雨等恶劣天气条件下飞行；选择室内或户外空旷地方，并与人、宠物、空架电线及其他障碍物保持安全距离，确认无其他使用相同频率；不能让飞机离开视线；
2. 飞行器发动后，请不要接触飞行器的高速旋转部分与高速旋转的螺旋桨保持距离，以免发生绞伤危险。（包括齿轮、旋翼等）。
3. 飞行器使用中和使用后，电池及电机将会产生高温，请勿触摸，以免发生烫伤的危险。
4. 请勿直视发光二极管的光束，以免影响眼睛。

温馨提示：建议初学者在空旷无人的地方低空练习飞行3天左右，熟悉飞行后再向高空飞行

预飞行准备

飞行环境



室内：宽敞的空间远离障碍，人群或宠物是首选。



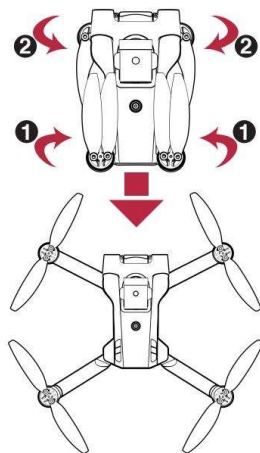
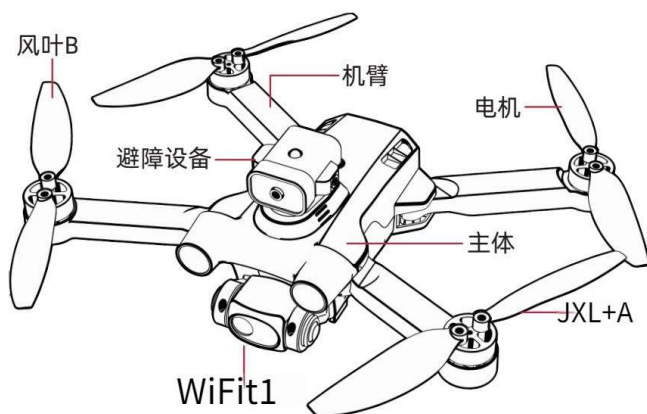
户外：晴朗，风和晴朗天气是首选。



请在飞行期间将无人机保持在视线范围内，并远离障碍物，高压电缆，树木和人员。



不要在极端的环境中飞行，如炎热，寒冷，强风或暴雨。



叶片更换事宜

1. 将要更换的风叶必须对应机上相对的位置更换。风叶A需安装在A的位置上，风叶B需安装在B的位置上，如更换风叶错误将无法操控。
2. 飞行时风叶A往顺时针方向转动，风叶B往逆时针方向转动。

1.重要说明

本产品不是玩具。错误的使用会造成的损害。

请在使用此产品前请按照说明书使用。不要自己拆卸此产品。否则，造成任何损伤制造商不负责。

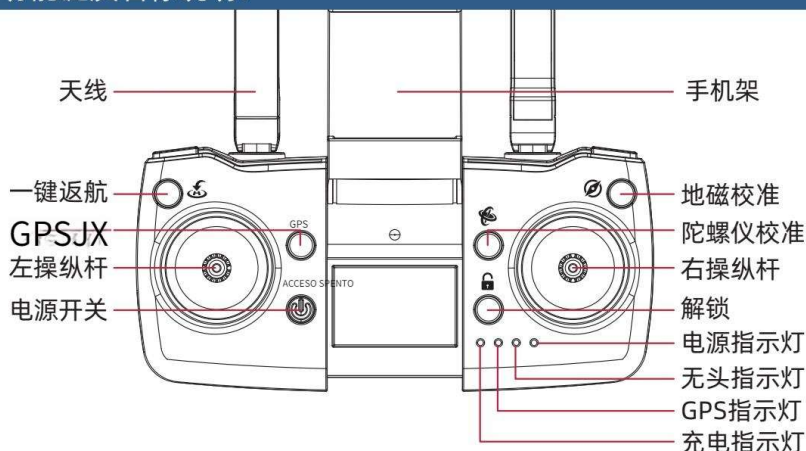
2.警告

警告：要在安全的区域内或远离他人飞行。不要在密集人群上方操控飞行器，遥控飞行器飞行时由于飞行员操作过程中操作错误或无线干扰，很容易发生事故、故障，容易对人群造成损害或伤害。

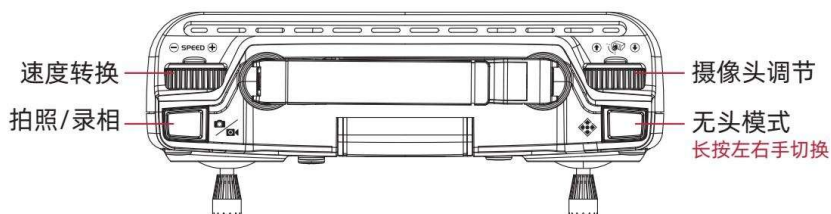
禁止：特别室内和室外飞行时，请远离障碍物此产品适合室内和室外飞行（风级不超过4级），请选择一个，没有障碍物、人群和宠物。路人的地方，例如，加热源、热源、电线或电子电源不会受到碰撞着陆，纠缠，导致的火灾、触电和造成的生命和财产损失的地方。

警告：请一位飞行经验丰富的飞行员帮助产品主要适合14岁以上，在开始学习时有一定的难度，建议请一位飞行经验丰富的飞行员指导。

遥控器功能键及名称说明：

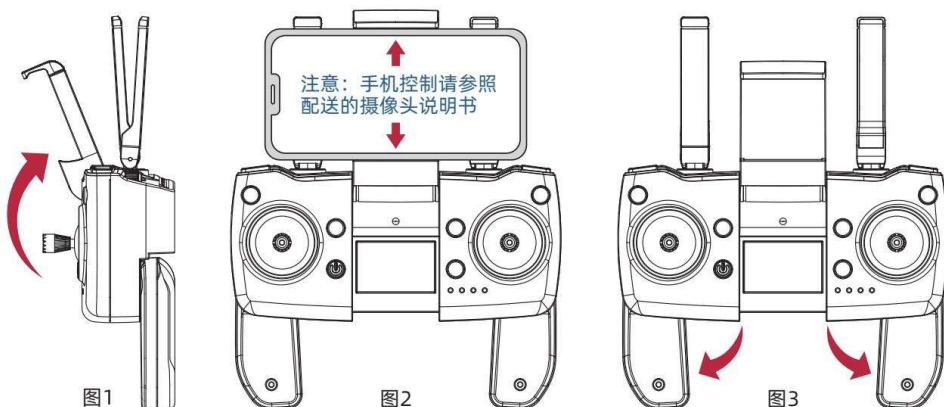


注意：在室内或者室外搜不到卫星的时候，如果要启动飞行器需关闭GPS，长按“GPS”按键3秒，遥控器“滴”一声，按解锁按键，飞行器机翼开始旋转，准备起飞。



左右手切换：默认左手油门，对频前长按“左右手切换键”切换为右手油门

遥控器手把/手机架使用说明：



手机架：将遥控器中间手机架向上掀开(图1)，向上拉伸可放置手机(图2)。
遥控器手把：将遥控器底部手把从中间位置向下拉，旋转至到位。

无人机飞行教程：

1. 无人机电对频

将无人机放在水平地面上并打开电源，再打开遥控器电源，此时飞行器上灯光快速闪烁，遥控器上的灯光闪烁，遥控器左操纵杆向上推后往下拉，此时无人机上前后指示灯由前后一致慢闪变成前后交替慢闪表示对频成功。

(在同一位置校准以后第二次对频后，前灯慢闪后灯长亮直接进入搜星状态)

2. 陀螺仪校准操作

将无人机放在水平位置，长按遥控器上“陀螺仪校准”按键(图示1)，按住3秒后，无人机灯光快闪变慢闪，同时遥控器发出“Di”一声，表示校准成功。

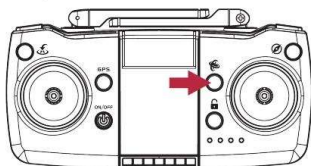
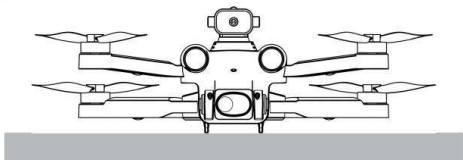


图1



3. 校准地磁操作

地磁容易受到其他电子设备干扰，将导致数据异常影响飞行，首次使用，必须进行地磁校准，根据下面的步骤校准地磁：

长按遥控器(图示2)按键3秒后，遥控器发出“Di”一声，无人机指示灯由慢闪变为快闪，此时就可以校准。

把无人机拿在手上，按(图示3)水平方向顺时针缓慢转动3圈，无人机上指示灯由快闪变慢闪，遥控器发出“Di”一声，表示水平校准成功。此时可以进行(图示4)垂直方向，机头向下顺时针缓慢转动3圈，无人机后红色指示灯慢闪变为常亮，遥控器发出“Di”一声表示校准成功。

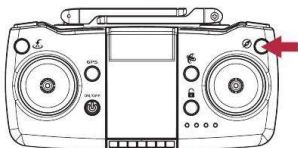


图2

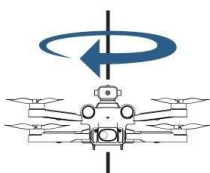


图3



图4

4. GPS1

校准成功以后无人机前面绿色指示灯慢闪，后面的红色指示灯常亮，把无人机放在水平位置约30秒左右，飞行器前绿色指示灯由慢闪变常亮，遥控器发出“Di”一声，表示搜星成功，此时长按遥控器“解锁按键”(图示5)可以飞行。

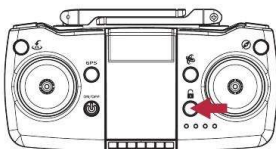


图5

特别提示：

- 1.当无人机电校准完成时，将无人机水平放在室外宽广的地方，飞行器前面绿灯慢闪，等待30秒左右无人机机身前面绿灯变成常亮，同时发出“Di”表示搜星成功。
- 2.请把无人机拿到室外空旷地方校准。
- 3.每个地区经纬度不同，新客户必须校准一次，比如广东和北京相差28度，所以不校准表现为前进后退不是直线飞行，校准是为了气压计测量高度的准确。

3.摄像头角度调节

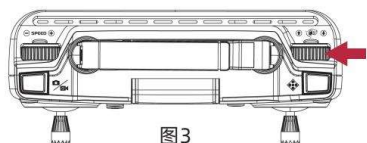
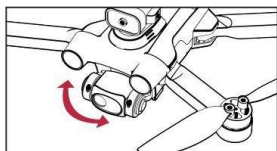


图3



无人机飞行过程中可通过摄像头调节旋钮(图示3)调节摄像头的角度。旋钮右转摄像头角度降低, 旋钮左转摄像头角度升高。

4.T#1

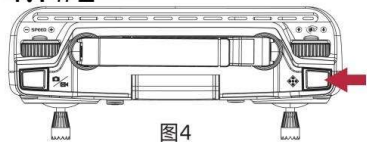


图4

把无人机放在遥控器正前方, 无人机的机头方向朝前, 对频后水平校准起飞, 飞行过程中按无头模式按键(图示4), 遥控器“滴滴滴”三声, 表示无人机进入无头模式, 此时无人机的前指示灯慢闪, 若要退出无头模式, 再按下无头模式按键, 遥控器滴一声, 则退出无头模式。

请确保操作者从始至终都面对同一个方向, 与飞行器起飞时的方向一致。

此时无论飞行器朝向哪个方向, 操作者拨动方向摇杆后退, 飞行器就会朝操作者后退。

5.一键返航

当无人机在空中飞行时, 按下遥控器(图示5)此功能键, 会自动升高或下降至50米高度直线返回并降落到起飞地点。

特别提示: 当无人机飞行中, 机身前LED灯慢闪时, 表示无人机电量不足。当飞行中无人机电量不足或失去信号时, 飞机会自动进入返航模式, 返回起飞地点。

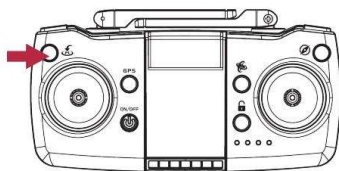
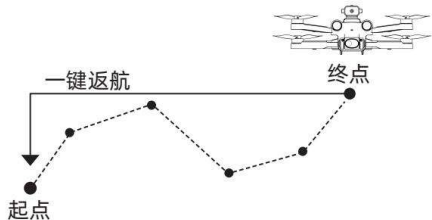


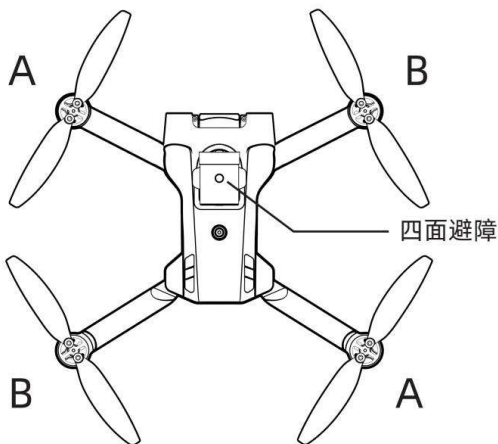
图5



避障功能 (需另外购买)

避障功能注意事项:

- 1.请在开机前安装好避障头;
- 2.避障距离1米左右, 感应到有障碍物时遥控器会滴滴响;
- 3.使用避障功能时请在室内或没有阳光的室外飞行 (太阳光对避障功能有干扰)

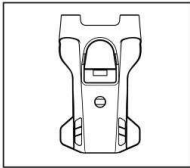


请确保正确安装, 安装错误将导致不能正常飞行

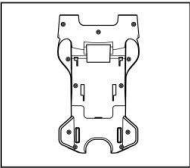
常见问题解决指引：

问题	原因	解决方法
无人机指示灯闪烁操作无反应	1.TAGPS#1 2.T	1.将无人机移至空旷地方重新搜星 2,3t
无人机桨叶转动但飞不起来	1.+#t#2.+	1.>tb3 2.更换桨叶
无人机震动得厉害	桨叶变形	更换桨叶
微调调到底了但仍不能使无人机平稳	1.桨叶变形 2.马达不良	1.更换桨叶 2.更换马达
撞击后再次启动无人机不受控制乱飞	三轴加速度传感器因撞击失去平衡	将无人机静放5-10秒后就可以了

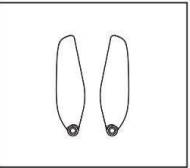
配件清单



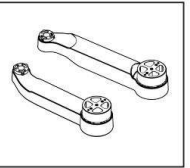
上盖



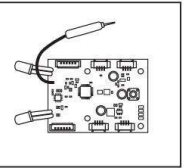
下盖



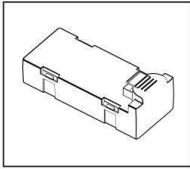
风叶



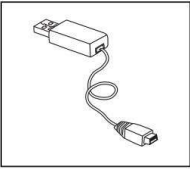
机臂



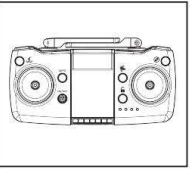
接收板



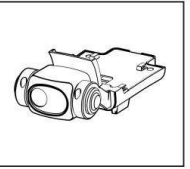
电池



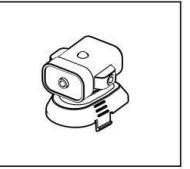
USB3t8



遥控器



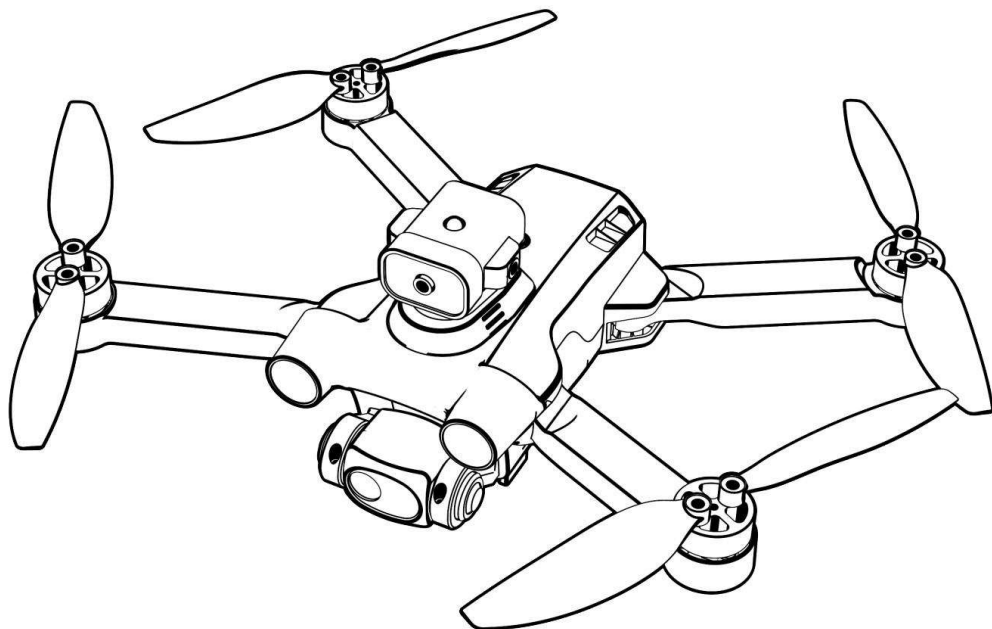
摄像头



避障器

UAV per fotografia aerea a quattro assi senza spazzole EPS

Istruzioni per l'uso



Misure di sicurezza:

- 1 al fine di garantire i requisiti dell'ambiente elettromagnetico della stazione radio aeronautica (stazione), è vietato utilizzare vari modelli telecomandi nell'area con il punto centrale della pista dell'aeroporto come punto centrale e il raggio di 5000 M. Durante il periodo in cui i dipartimenti competenti dello stato emettono ordini di controllo radio e nelle aree regionali, l'uso dei telecomandi modello deve essere interrotto come necessario. Si prega di volare con tempo caldo, sereno e senza vento. Non volare in condizioni meteorologiche avverse come surriscaldamento, vento forte, temporale, ecc. Scegliere un'area aperta interna o esterna e mantenere una distanza di sicurezza da persone, animali domestici, cavi aerei vuoti e altri ostacoli. Assicurati che nessun altro utilizzi la stessa frequenza. Non lasciare l'aereo fuori dalla vista
- 2 dopo l'avvio dell'aereo, non toccare la parte rotante ad alta velocità dell'aereo e mantenere una distanza dall'alta velocità elica rotante per evitare il rischio di strangolamento. (Inclusi ingranaggi, rotori, ecc.)
4. Durante e dopo l'uso dell'aereo, la batteria e il motore genereranno temperature elevate. Si prega di non toccarlo per evitare rischi di scottature.
- 4 non guardare direttamente il fascio luminoso del LED per evitare danni agli occhi

Suggerimento caldo: si suggerisce che i principianti si esercitino a volare a bassa quota in un luogo aperto e senza personale per circa 3 giorni, quindi a volare ad alta quota dopo aver acquisito familiarità con il volo

Preparazione pre-volo

ambiente di volo



indoor: spazio ampio lontano da ostacoli.
sono preferite folle o animali domestici



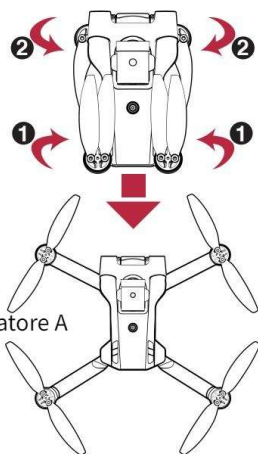
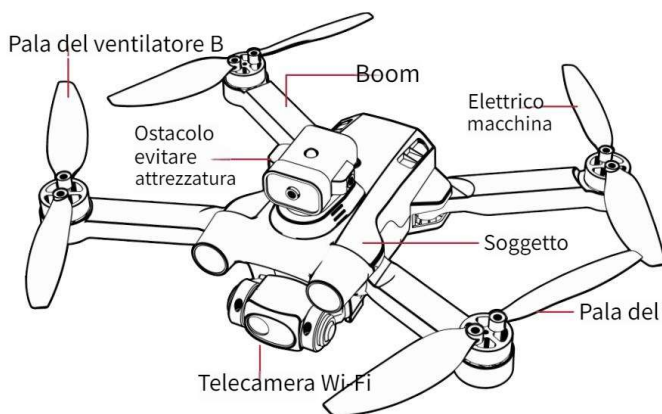
Si prega di tenere l'UAV in linea visiva
e lontano da ostacoli, cavi ad alta
tensione, alberi e personale durante il volo.



All'aperto: tempo soleggiato, ventoso e soleggiato
sono preferiti.



Non volare in ambienti estremi, come caldo,
freddo, vento forte o pioggia battente.



Sostituzione lama:

1. La pala della ventola da sostituire deve essere sostituita in corrispondenza della relativa posizione sulla macchina
La pala della ventola A deve essere installata nella posizione A e la pala della ventola B deve essere installata nella posizione B Se la pala della ventola viene sostituita in modo errato, non può essere controllata
2. Durante il volo, la pala della ventola A ruota in senso orario e la pala della ventola B ruota in senso antiorario.

1. Nota importante

Questo prodotto non è un giocattolo, un uso errato causerà danni

Si prega di seguire le istruzioni prima di utilizzare questo prodotto. Non smontare il prodotto da soli. In caso contrario, il produttore non è responsabile per eventuali danni.

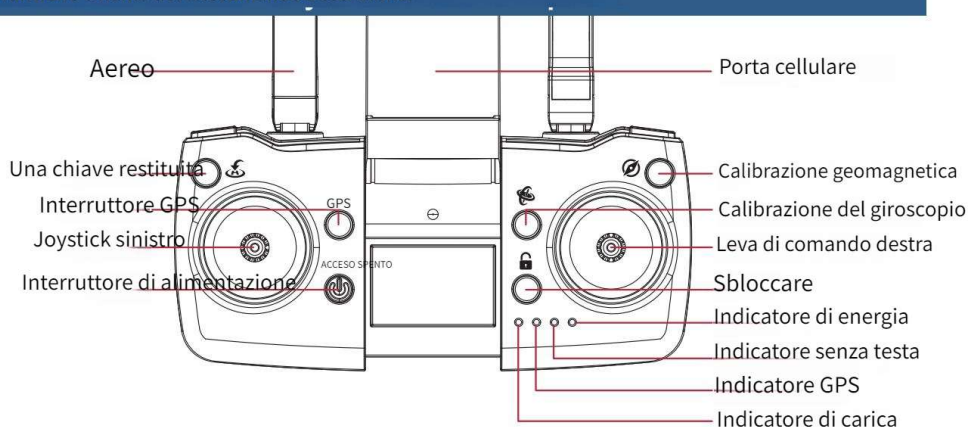
2. Istruzioni di sicurezza

Avvertenza: è necessario volare in un'area sicura o lontano da altri e non controllare l'aereo sopra una folla densa. A causa dell'errore operativo del pilota o dell'interferenza wireless nel processo operativo, è facile che si verifichino incidenti e guasti ed è facile che si verifichino danni o lesioni alla folla.

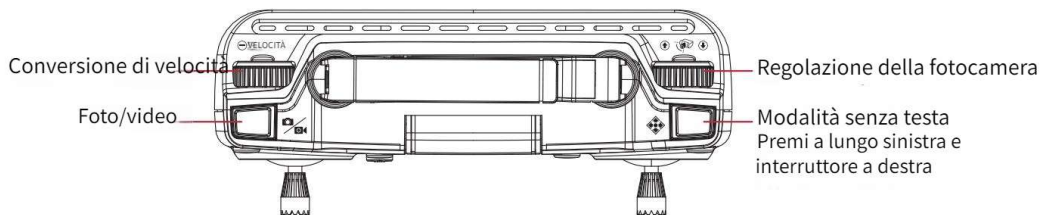
Divieto: soprattutto per il volo indoor e outdoor, tenere lontano dagli ostacoli. Questo prodotto è adatto sia per il volo indoor che outdoor (forza del vento non superiore a 4). Si prega di scegliere un luogo libero da ostacoli, folle e animali domestici, passanti, come fonti di calore, fonti di calore, cavi elettrici o fonti di alimentazione elettronica che non entrino in collisione con il drone, atterraggio, impigliamento o causino folgorazione e danni al drone. vita e proprietà

Avvertenza: poiché questo prodotto è adatto principalmente a persone di età superiore a 14 anni, all'inizio potrebbe essere difficile da imparare, ti consigliamo di chiedere consiglio a un pilota esperto.

Tasto funzione e nome del telecomando Descrizione:



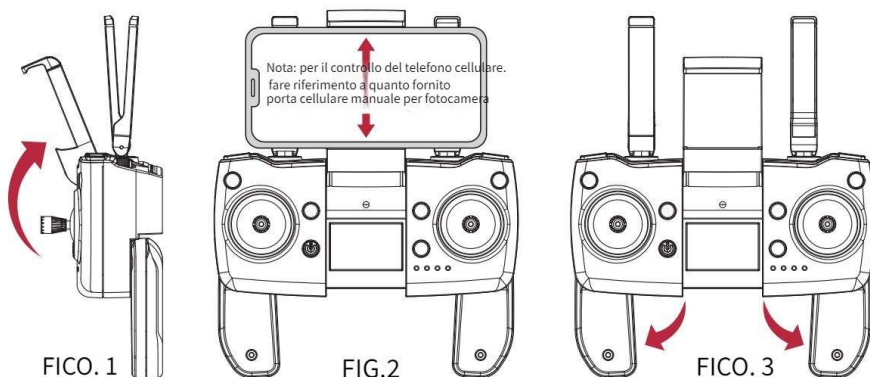
Nota: quando non è possibile cercare i satelliti in interni o esterni, è necessario spegnere i GPS se si desidera avviare l'aereo. Premere a lungo il pulsante "GPS" per 3 secondi, il telecomando "cade", premere il pulsante di sblocco, l'ala dell'aereo inizia a ruotare ed è pronta per il decollo.



Commutazione per mancini:

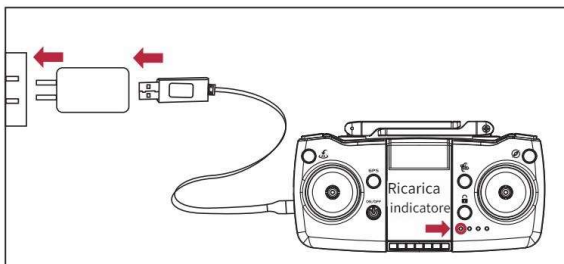
Acceleratore per mano sinistra predefinito, premere a lungo il "tasto di commutazione per mano sinistra" prima di collegarlo per passare all'acceleratore per mano destra

Istruzioni per l'impugnatura del telecomando/supporto per cellulare:



Sollevare il supporto del telefono cellulare al centro del telecomando verso l'alto (FIG. 1) e allungarlo verso l'alto per posizionare il telefono cellulare (FIG. 2). Maniglia del telecomando: tirare verso il basso la maniglia inferiore del telecomando dalla posizione centrale e ruotarla in posizione (FIG. 3).

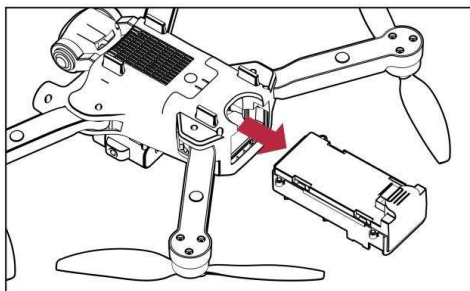
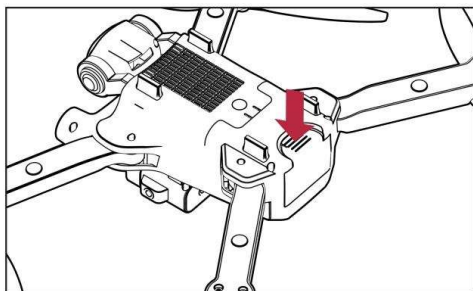
Istruzioni per il controller di ricarica:



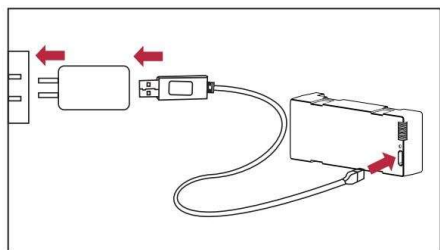
Inserire la spina di ricarica del cavo di ricarica nella presa di ricarica del telecomando, quindi collegare la spina del caricatore USB al computer o al caricatore del telefono cellulare per la ricarica. Durante la ricarica, l'indicatore di carica si accende e l'indicatore si spegne dopo la ricarica completa. (Il tempo di ricarica è di circa 60 minuti)

Nota: se l'indicatore di carica non cambia durante la ricarica, ciò indica che la batteria è completamente carica e non necessita di essere ricaricata

Istruzioni per caricare la batteria al litio del drone:



Estrarre la batteria del drone: premere la posizione mostrata nella freccia ed estrarre la batteria all'indietro



Passaggi di ricarica della batteria:

Collega la testina USB Android alla batteria e collega il caricatore USB. Collega il computer o il cellulare caricatore del telefono per caricare. Durante la ricarica, la luce frontale Android sulla batteria si accende e, quando è completamente carica, la luce rossa si spegne. (Il tempo di ricarica è di circa 90 minuti)

Nota: se la batteria è collegata al caricabatterie e la spia Android sulla batteria non è accesa, non è necessaria la ricarica

Requisiti ambientali pre-volo:

Si prega di scegliere un ambiente interno o esterno aperto senza pioggia e neve e una forza del vento inferiore al livello 4 per volare. Si prega di stare lontano da persone, alberi, cavi elettrici, edifici alti, aeroporti e torri di trasmissione del segnale durante il volo

1. Droni in frequenza

Metti il drone sul terreno orizzontale e accendilo, quindi accendi il telecomando, in questo momento le luci sull'aereo lampeggiano rapidamente, le luci sul telecomando lampeggiano. Quindi spingere verso l'alto il joystick sinistro del telecomando e abbassarlo, in questo momento le luci anteriori e posteriori del drone dalla parte anteriore e posteriore lampeggiano lentamente in modo coerente nella parte anteriore e posteriore in flash lento alternato per indicare il successo della frequenza. (Dopo il secondo confronto di frequenza dopo la calibrazione nella stessa posizione, il faro lampeggia lentamente e quindi la lampada si accende a lungo per accedere direttamente allo stato di ricerca stella)

2. Operazione di calibrazione del giroscopio

Posizionare l'UAV in posizione orizzontale, tenere premuto il pulsante "calibrazione giroscopio" sul telecomando (Figura 1) e tenerlo premuto per 3 secondi, la luce dell'UAV lampeggia lentamente e il telecomando emette un "Di" suono per indicare che la calibrazione è riuscita.

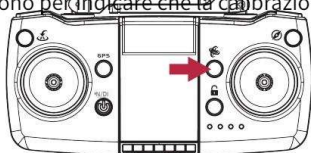
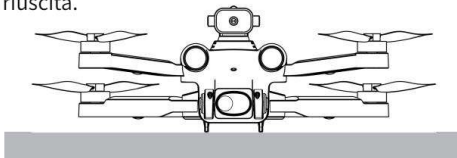


FIG. 1



3. Operazione di calibrazione geomagnetica

Poiché il campo geomagnetico è facile da interferire con altri dispositivi elettronici, il che porta a dati anomali e influisce sul volo. Pertanto

Se vuoi sapere calibrare il tuo drone in un'area aperta, premere il pulsante del telecomando (Figura 2) per 3 secondi, il telecomando emetterà un suono "Di" e la luce del drone cambierà da lampeggiante lento a veloce, quindi è possibile calibrarlo. Tenere l'UAV in mano, premere (Figura 3) per ruotare lentamente in senso orario per 3 giri in direzione orizzontale, la spia sull'UAV cambia da flash a flash lento e il telecomando emette un suono "Di", indicando che la calibrazione orizzontale ha avuto successo. In questo momento, può essere effettuata in direzione verticale (Figura 4). Il naso ruota lentamente in senso orario per 3 giri verso il basso, la spia rossa sul retro dell'UAV lampeggia lentamente e si accende normalmente e il telecomando emette un suono "Di" per indicare che la calibrazione ha avuto successo.

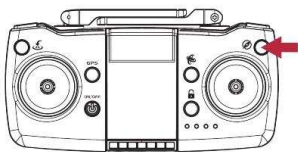


FIG.2

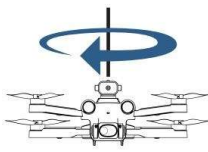


FIG.3



FIGURA 4

4. Cerca segnali GPS:

Dopo aver eseguito con successo la calibrazione, la spia verde davanti all'UAV lampeggia lentamente e la spia rossa nella parte posteriore è sempre accesa. Metti l'UAV in posizione orizzontale per circa 30 secondi. L'indicatore luminoso verde davanti al velivolo cambia da flash lento a luce costante e il telecomando emette un suono "Di" per indicare che la ricerca delle stelle ha avuto successo. A questo punto, tenere premuto il "pulsante di sblocco" del telecomando (Figura 5) per volare.

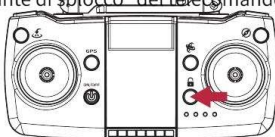


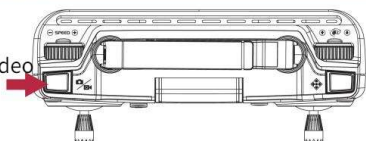
FIGURA 5

Nota speciale:

1. Una volta completata la calibrazione dell'UAV, posizionare l'UAV orizzontalmente in un ampio luogo all'aperto, il la luce verde davanti all'aereo lampeggia lentamente, attendere circa 30 secondi affinché la luce verde davanti alla fusoliera dell'UAV si accenda normalmente e inviare "Di" per indicare che la ricerca della stella ha avuto successo.
2. Portare il drone in un'area aperta per la calibrazione.
3. La longitudine e la latitudine di ciascuna regione sono diverse e i nuovi clienti devono calibrarsi una volta. Per Ad esempio, la differenza tra Guangdong e Pechino è di 28 gradi. Pertanto, la mancata calibrazione mostra che il volo in avanti e all'indietro non è un volo in linea retta. La calibrazione serve per la precisione della misurazione dell'altezza del barometro.

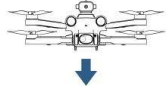
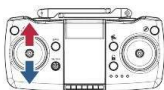
Telecomando Istruzioni per la ripresa di immagini video:

Registrazione video
Fotografia

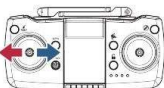


Tasto video del telecomando, premere delicatamente per scattare foto, premere a lungo per registrare.

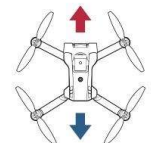
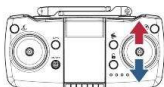
Metodo di manipolazione



Quando la leva sinistra (acceleratore) viene spinta verso l'alto, la velocità della pala elica principale aumenta e l'aereo sale.
Quando la leva sinistra (acceleratore) viene spinta verso il basso, la velocità della pala elica principale rallenta e l'aereo scende.



Quando la leva sinistra (timone) viene spinta a sinistra, la testa dell'aereo gira a sinistra, quando viene spinta a destra, la testa gira a destra.



Quando la leva destra (timone) viene spinta verso l'alto, l'aereo avanza.
Quando la leva destra (timone) viene spinta verso il basso, l'aereo va all'indietro.



Quando la leva destra (timone) viene spinta verso destra, l'aereo vola a destra.
Quando la leva destra (timone) viene spinta a sinistra, l'aereo vola a sinistra.

Avvertenza: quando il Drone si trova a 30 cm dal suolo, diventerà instabile a causa dell'influenza della corrente parassita della sua stessa lama, chiamata "reazione all'effetto suolo". Quando l'altezza del Drone è inferiore, l'effetto della reazione all'effetto suolo è maggiore.

Descrizione operativa della funzione di controllo remoto:

1. Sblocco UAV

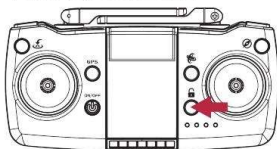


FIG. 1

Quando il drone si è posizionato con successo all'aperto, è necessario sbloccarlo per avviarlo, tenendo premuto il telecomando. Premere il pulsante "sblocco" (Figura 1). In questo momento, le quattro eliche ruotano alla stessa velocità, indicando che lo sblocco è avvenuto con successo. Una volta completato lo sblocco, l'UAV può funzionare e volare normalmente.

2. regolazione della velocità

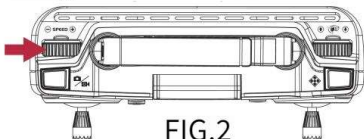


FIG.2

Per impostazione predefinita, la velocità di decollo dell'UAV è la marcia lenta. Quando l'UAV vola in aria, la velocità può essere regolata tramite la manopola (Figura 2). Ruotare la manopola della velocità verso destra. IL il telecomando "cade" due volte indica che entra nella seconda marcia. Quando si ruota il telecomando, il telecomando "cade" tre volte per indicare che entra nella modalità ad alta velocità della terza marcia. Altrimenti, la svolta a sinistra indica che si entra nella seconda marcia e nella prima marcia a bassa velocità.

3. Regolazione dell'angolazione della telecamera

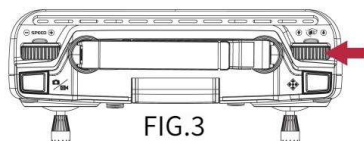
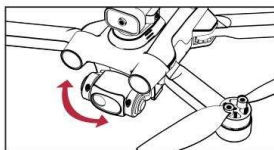


FIG.3



L'angolazione della telecamera può essere regolata tramite la telecamera manopola di regolazione (Figura 3) durante il volo dell'UAV. L'angolo della telecamera girata a destra della manopola diminuisce, l'angolo della telecamera girata a sinistra della manopola aumenta

4. modalità senza testa

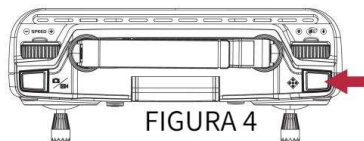


FIGURA 4

Posiziona l'UAV direttamente davanti al radiocomando, con il muso dell'UAV rivolto in avanti, calibra e decolla orizzontalmente dopo l'allineamento della frequenza, premi il pulsante della modalità senza testa (Figura 4) durante il volo e il telecomando "cade" tre volte, indicando che l'UAV entra in modalità headless. In questo momento gli indicatori luminosi anteriori dell'UAV lampeggiano lentamente. Per uscire dalla modalità headless, premere il tasto nuovamente il pulsante della modalità headless e il telecomando scende per uscire dalla modalità headless.

Assicurarsi che l'operatore sia rivolto nella stessa direzione dall'inizio alla fine, nella stessa direzione in cui l'aereo è decollato. A questo punto, indipendentemente dalla direzione in cui è rivolto l'aereo, l'operatore preme il commutatore di direzione per ritirarsi e l'aereo si ritirerà verso l'operatore.

5. One-press per il ritorno

Quando il drone vola in aria, premi questo pulsante funzione sul telecomando (Figura 5), si alzerà o scenderà automaticamente fino a un'altezza di 50

metri, tornerà dritto e atterrerà nella posizione di decollo. Suggerimento speciale: si suggerisce che quando la luce LED davanti al corpo lampeggia lentamente durante il volo del Drone, indica che il Drone ha energia insufficiente. Quando la potenza del Drone è insufficiente o perde il segnale durante il volo, l'aereo entrerà automaticamente nella modalità di ritorno e tornerà indietro secondo la rotta originale

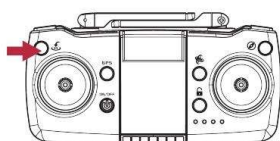
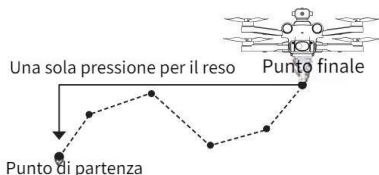


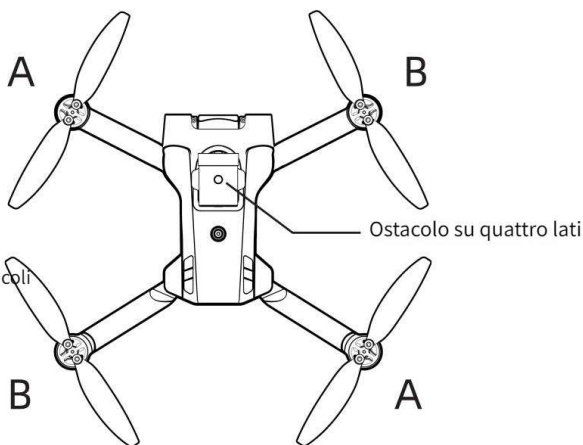
FIGURA 5



Funzione di evitamento degli ostacoli (deve essere acquistata separatamente)

Precauzioni per la funzione di evitamento

1. Installare prima la testa della barriera
avvio;
2. La distanza per evitare gli ostacoli è
circa 1 metro e il telecomando
il controllo verrà gocciolato quando il
l'ostacolo viene rilevato:
3. Quando si utilizza la modalità per evitare gli ostacoli
funzione, per favore vola in casa o
all'aperto senza luce solare
(Un'interferenza con i disabili
funzione della luce solare)



Assicurati che l'installazione sia corretta, l'errore di installazione ne impedirà il normale funzionamento

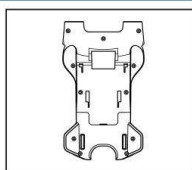
Guida alla risoluzione dei problemi comuni

I problemi	Cause	Risoluzioni
L'indicatore del drone lampeggia mentre non risponde durante il funzionamento	1. Souxing GPS del drone non riuscito 2. Bassa potenza del Drone	1. Sposta il drone in un luogo vuoto per eseguire nuovamente il souxing 2. Caricare la batteria
Le pale dei droni girano ma non possono volare	1. Batteria scarica 2. Deformazione della lama	1. Caricare la batteria 2. Sostituzione della lama
Il drone era molto scosso	Deformazione della lama	Sostituzione della lama
Impossibile mantenere stabile il drone dopo la messa a punto del fondo	1. Deformazione della lama 2. Motore scadente	1. Sostituzione della lama 2. Sostituzione del motore
Dopo l'impatto, volo incontrollato del Drone al riavvio	Sensore di accelerazione triassiale sbilanciamenti dovuti all'impatto	Fermare il drone per 5-10 secondi

Accessori



Copertura superiore



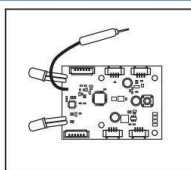
Coperchio inferiore



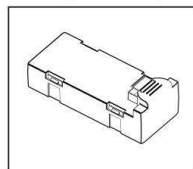
Pagaia A/B



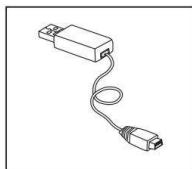
Braccio



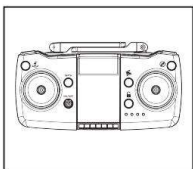
Scheda di circuito



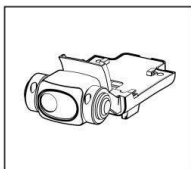
Batteria



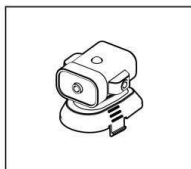
Cavo di ricarica USB



Telecomando



Telecamera



Evitatore di ostacoli