

UdiRC<sup>®</sup>  
优迪玩具

优迪科技<sup>®</sup>

# i151HW

# 操作指南

可航拍和实时传输的无人机  
建议室内使用

- ▲ 本产品适应14岁以上用户使用。
- ▲ 请远离旋转中的桨叶。
- ▲ 详细阅读《免责声明及安全操作指引》。



## 锂电池的弃置与回收利用

废弃的锂电池不能随意扔在垃圾桶。请与环境部门，废品代理或者模型的供应商联系，或者离你最近的锂电池回收利用中心联系。

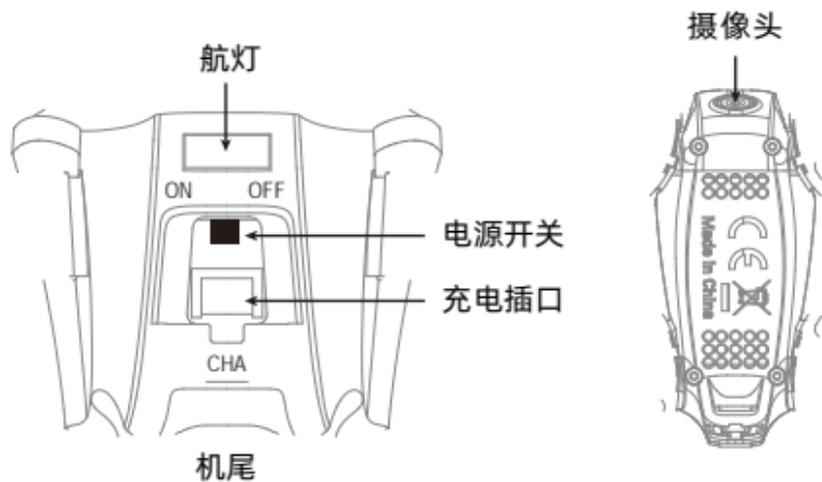
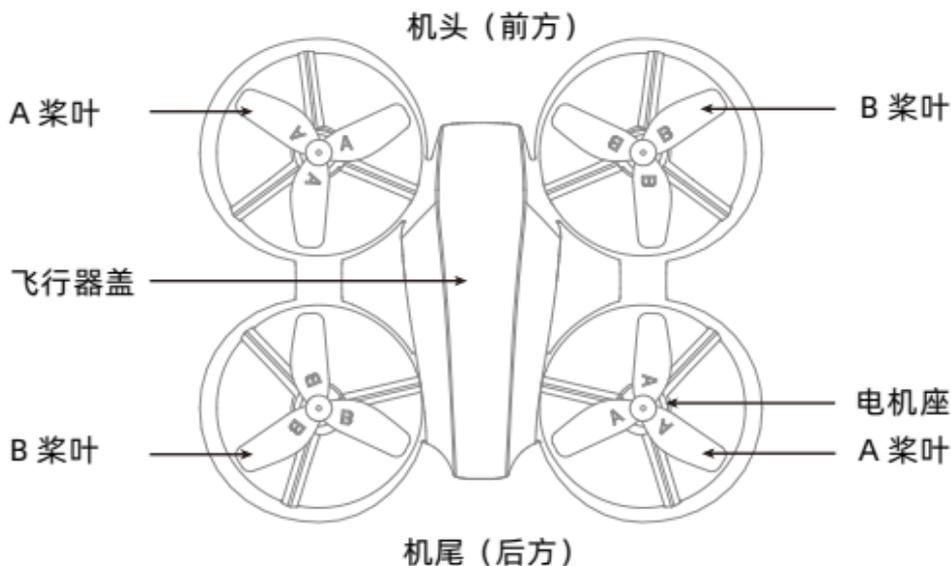


郑重  
声明

本公司产品不断改进，设计与参数如有变更，恕不另行通知。本手册上所有资料经过仔细校对，力求准确无误，如有任何错漏，本公司保留最终解释权。

# 起飞前准备

## 飞行器准备



## 电池充电

原厂配置飞行器电量不足，须充电饱和后再使用。

将原厂配置USB充电线与飞行器连接，再连接其它USB充电插口。

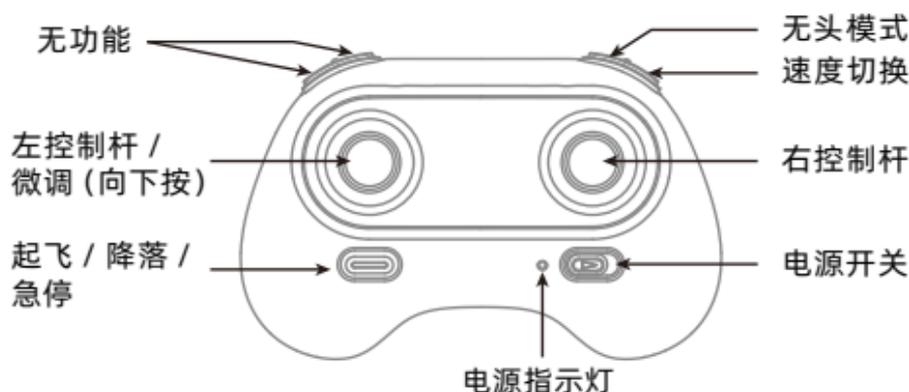
充电时USB充电线指示灯为红色，充电完成为绿色。

充电时必须关闭飞行器电源。



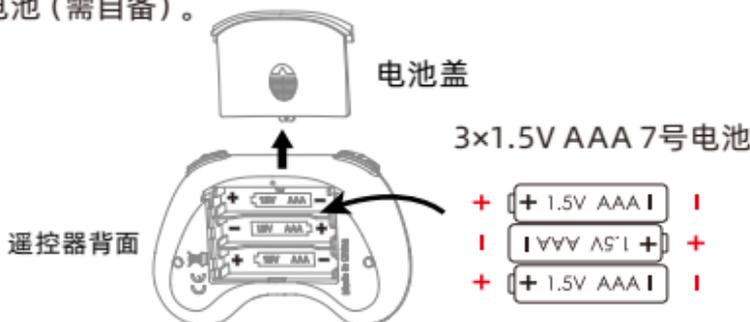
▲ 仅使用原厂配置USB充电线

## 遥控器准备



## 安装电池

打开遥控器电池盖，按照电池槽中“+”电极指示，安放同型号电量饱和的电池（需自备）。



# 飞行操作

## 手机与飞行器连接

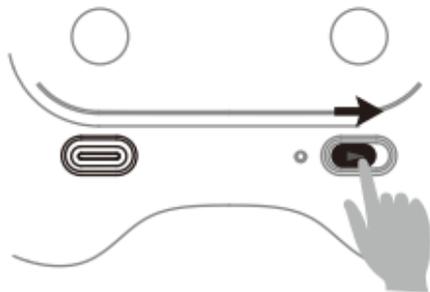
手机扫描下载安装APP：优迪FPV

此软件适用于iOS和Android系统的手机。  
详细使用请阅读APP里面的“帮助”。



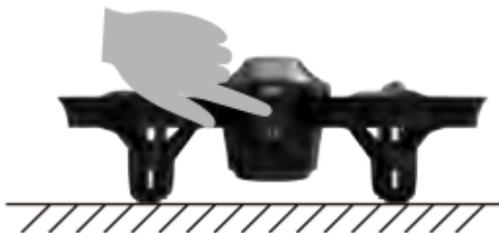
## 遥控器与飞行器连接

### 对频



① 打开电源，遥控器的指示灯快闪。

② 将左控制杆推到最底位后松手，遥控器的指示灯变为慢闪，进入对频状态。



放置在水平地面上

③ 开启飞行器电源，航灯从快闪变为长亮，对频成功。

## 控制杆操作

### 左控制杆



上升



下降



逆时针转向



顺时针转向

### 右控制杆



前进



后退



向左侧飞



向右侧飞

## 起飞

对频成功后，短按“起飞/降落”键，遥控器发出“di”一声，飞行器自动上升并在1.2米左右高度飞行。

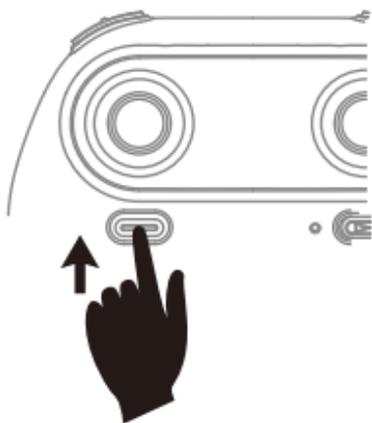
## 降落

飞行中，短按“起飞/降落”键，遥控器发出“di”一声，飞行器缓缓降落直至着落。

在降落的过程不要操作左摇杆，否则当前指令自动失效。

急停：飞行中，长按“起飞/降落”键大约2秒，遥控器发出“di.di...”一声，飞行器直接坠机。

注意：除非出现紧急情况，否则不要使用此功能。



## 拍照/录像

请在APP上操作。详见APP上的“帮助”。

## 飞行速度切换

短按“H/L”键，发出“di.di.di”三声，进入高速模式“H”；再次短按，发出“di”一声，进入低速模式“L”；再次短按，发出“di.di”二声，进入中速模式“M”。

开机默认中速模式

低速：适合于初学者在无风状态下练习。

中速：适合熟练者在微风状态下操作。

高速：适合专业者在户外抗风状态下操作。

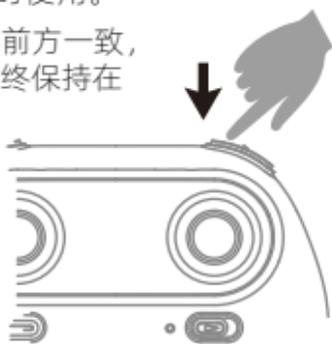


## 无头模式

默认设置为非无头模式。

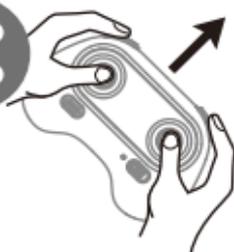
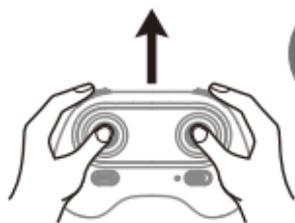
无头模式指的是使用者可以无需区分方向即可操作飞行器。该模式适合初学者，或在较难区分飞行器的前后方向时使用。

- ① 无头模式需确保飞行器的前方同操控者的前方一致，操控者不改变遥控器方向，并使飞行器始终保持在操控者前方。
- ② 飞行器的前方与操控者的前方不一致时，飞行器会失控或丢失。

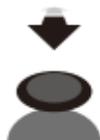


开启：短按“无头模式”键，遥控器发出“didi”声音，进入无头模式。

关闭：重复此动作，遥控器发出“dididi”声音，退出无头模式。



## 飞行微调



### 前/后微调

起飞时，飞行器朝前偏移，向下按左控制杆，同时右控制杆向下调整，反之向上调整。



### 左/右侧飞微调

起飞时，飞行器朝左偏移，向下按左控制杆，同时右控制杆向右调整，反之向左调整。



### 左/右转向微调

起飞时，飞行器头部朝左转向，向下按左控制杆，同时左控制杆向右调整，反之向左调整。

## 校准（此动作在飞行异常时使用）



对频成功后，遥控器右控制杆推向右下角45°，飞行器航灯快闪后变为长亮，表示陀螺仪校准完毕。松开右控制杆。

温馨提示：当飞行器出现无法使用微调修正飞行状态、或受到猛烈撞击（或不正常跌落），导致操控困难，此时需要重新进行对频和校正，飞行器必须放置在水平地面上。

## 解锁/上锁电机

解锁：将左/右控制杆同时向内推到45°斜角。

上锁：飞行器未起飞，电机运转过程中，此操作将使电机立即停止运转。



## 定高模式

智能飞控系统计算悬浮高度，具备更稳定控制性能，让新手也能轻松操控。放开遥杆，飞行器自动悬浮，满足单手操控需求。

注意：桨叶变形或电机受损，定高功能无法使用。  
大气压不稳定或台风天气，定高功能无法正常使用。

## 低电报警

遥控器：当遥控器的电量快耗尽时，遥控器会连续发出“di-di”的报警声音，此时须尽快返航，更换遥控器电池。

飞行器：当飞行器的电量快耗尽时，飞行器航灯会持续“闪一次停一秒”，此时必须返航。

## 卡死保护

1. 当桨叶卡住不转动时，启动自动保护功能，电机停止转动。
2. 将左控制杆归置最低位置后返回中间位置，自动解除卡死保护功能，飞行器可正常起飞。

## 超距离报警

当飞行器超出遥控范围时，飞行器航灯会持续“闪二次停一秒”，此时飞行器需尽快返回安全遥控范围。

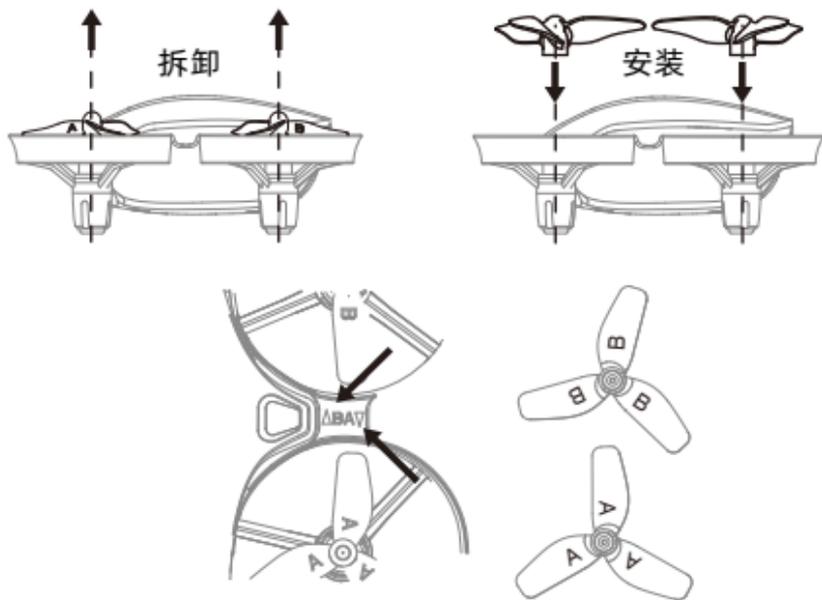
# 配件更换

## 桨叶更换

拆卸：握住桨叶，以垂直电机的方向向上拔出桨叶。

安装：桨叶的中心孔对准电机轴垂直电机方向向下压入桨叶。

区分桨叶：仔细查看桨叶上的字母A/B标注，须对应电机座上的字母A/B标注。



请确保正确安装桨叶，否则飞行器不能飞行。

## 注意事项

- ① 开关机顺序。开始时，先开启遥控器电源，再打开飞行器电源。结束后，先关闭飞行器电源，再关闭遥控器电源。
- ② 操作不当造成坠机。需检查确认飞行器电机、桨叶或电池等配件的连接情况，以及损坏程度，确认无误才能再次飞行。如有损坏请更换新配件，否则容易产生飞行事故。

# 常见问题解决方法

序号	问题现象	原因分析	解决方法
1	遥控器指示灯不亮	1. 电池电量不足	1. 更换相同类型的新电池
		2. 电池正负极装错	2. 参照说明书, 遥控器电池组装方法
		3. 接触不良	3. 清理电池同电池片之间的污垢
2	遥控器同飞行器无法连接	1. 指示灯不亮	1. 同上1.2.3解决
		2. 附近有其它信号干扰	2. 重启飞行器和遥控器电源
		3. 操作不当	3. 按说明书操作步骤进行
		4. 遥控器或飞行器受多次猛烈撞击致电子元件损坏	4. 到经销商购买相应配件及时更换
3	动力不足或飞不起	1. 桨叶严重变形	1. 更换相同规格新桨叶
		2. 电池电量不足	2. 按照说明给电池充电
		3. 桨叶装错	3. 按照说明更换正确的新桨叶
4	无法悬停, 偏向一边	1. 桨叶严重变形	1. 更换相同规格新桨叶
		2. 电机座变形后不垂直	2. 更换新的电机座配件
		3. 猛烈撞击后陀螺仪没复位	3. 飞行器平放水平地面约10秒或重启飞行器电源后照说明校正后飞行
		4. 电机损坏	4. 更换相同规格的新电机
5	飞行器指示灯不亮	1. 电池电量不足	1. 按照说明给电池充电
		2. 电池超过使用期限或电量过放保护	2. 到经销商购买新电池更换或按照说明给电池充电
6	无法看到图像	2. 附近有其它信号干扰	2. 拔掉排线再接上
		3. 摄像头损坏	3. 到经销商购买新摄像盒更换
7	手机模式难控制	1. 飞行不习惯	1. 仔细阅读手机控制功能简介及有关正确操作方法, 长时间练习。