

udirc[®]
优迪玩具
优迪科技™



本企业已通过
ISO9001:2008
质量体系认证



本产品已由中国太平洋财产
保险公司承保产品责任保险

1350HW HD

720P 探索者
高清航拍无人机 

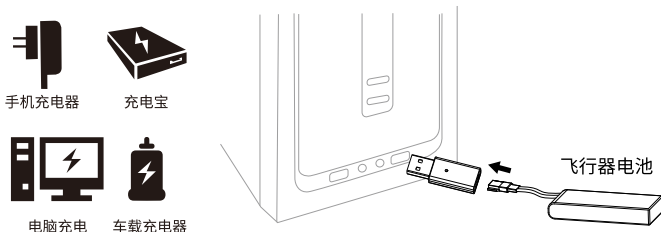


操作指南

锂电池的充电方式

1. 先将飞行器电池与USB线连接，再连接下图任何一种方式充电USB插口。
2. 飞行器电池充电时USB红色指示灯长亮，充电完成时USB绿色指示灯长亮。

※建议选择输出为5V2A电流的适配器，充电更快。



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。

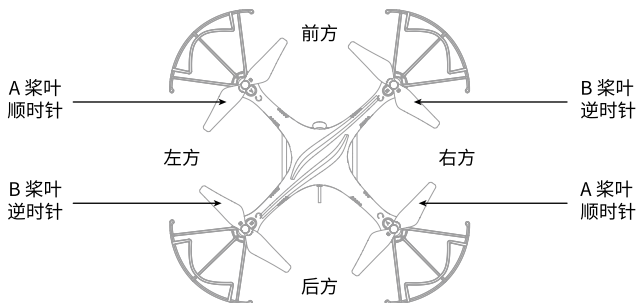


飞行前注意事项

1. 确定遥控器与飞行器的电池电量处于饱和状态。
2. 开机前确认遥控器的左控制杆处于中间位置。
3. 开机时必须遵守电源开、关机的顺序。开机时应先开启遥控器电源，再接通飞行器电源；关机时应先断开飞行器电源，再关闭遥控器。不正确的开关顺序可能会造成飞行器失控的现象，影响自身与他人的安全。请养成正确的开、关机习惯。
4. 确认电池、电机等部件之间的接头连接是否牢固、可靠。飞行中的持续震动，都可能造成电源接头松脱，可导致飞行器失控。
5. 操作不当造成坠机，可能使电机或桨叶运转不顺畅、产生噪音，从而导致飞行状态受到影响或无法飞行，建议到当地经销商购买新配件及时更换，从而让飞行器重新恢复最佳状态。

飞行器和遥控器概述

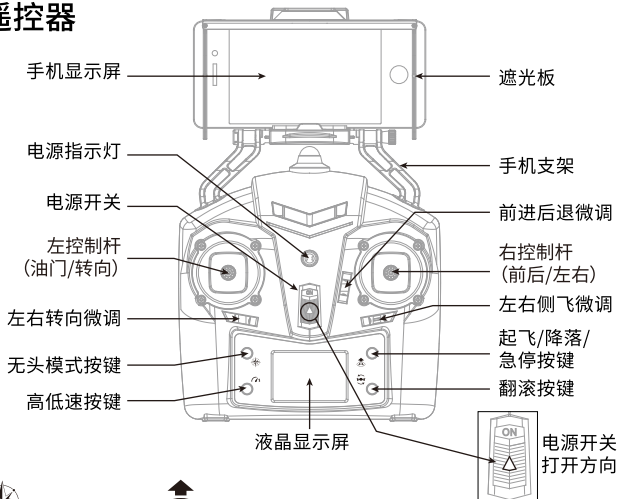
飞行器



主要参数

飞行器尺寸	361*355*107mm	飞行器电池	3.7V 500mAh
飞行器重量	130g	飞行器电池充电时间	100~110mins
桨叶直径	146mm	最大飞行距离/半径	100 m
飞行时间	7~8mins	摄像头像素	1280x720P

遥控器



无头模式图标



起飞/降落/急停模式图标

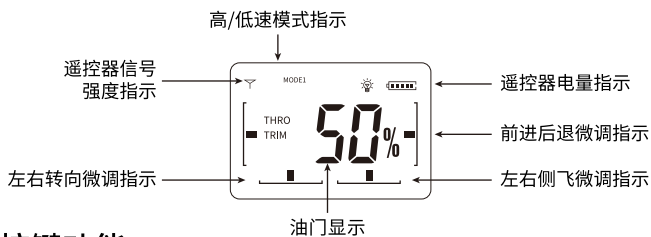


高/低速图标



翻滚模式图标

注: 不含智能手机。

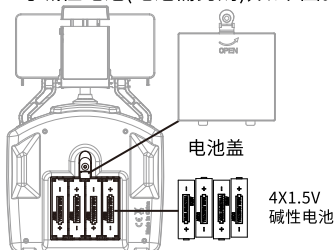


按键功能

左控制杆	控制飞行器上升、下降、左转、右转。
右控制杆	控制飞行器前进、后退、左侧飞、右侧飞。
左右转向微调	点击此键调整飞行器在飞行过程中的左/右转向误差。
前进后退微调	点击此键调整飞行器在飞行过程中的前进/后退误差。
左右侧飞微调	点击此键调整飞行器在飞行过程中的左/右侧飞误差。
电源开关	向上推动电源开关按键开启遥控器, 返回关闭遥控器。
无头模式按键	点击此键, 进入无头模式, 再次点击, 退出无头模式。
高/低速按键	点击此键, 进行高/低速模式的切换。
起飞/降落/急停按键	起飞前, 点击此键, 飞行器自动起飞; 飞行时, 点击此键, 飞行器自动降落长按此键, 飞行器直接降落地面。
翻滚按键	点击此键, 进行360°翻滚。

电池的安装方法

打开遥控器背面的电池盖,依照电池箱的电极指示正确的放入4粒(AA)5号碱性电池(电池需另购),如下图。



注意:

- ① 装电池时必须认准正负极与电池盒正负极,切不可装反;
- ② 请勿混合使用新旧电池;
- ③ 请勿混合使用不同类型的电池。
- ④ 非充电电池不能充电。

手机的安装方法

1. 按压旁边的自锁开关,让手机架打开到最大距离,图1;
2. 把手机放到合适的位置,压回手机架。尽量压紧,防止手机滑落(注意不要压住手机按键)图2;
3. 将遮光板插入卡槽中,让遮光板下沿紧贴手机,图3。

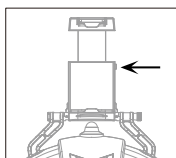


图1

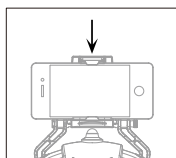


图2

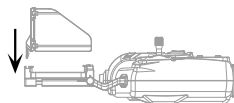


图3

飞行步骤

对频

1. 打开遥控器的电源开关(图4),遥控器的指示灯此时为快闪,将左控制杆推到底位后松手(图5/6),遥控器指示灯变为慢闪。遥控器进入对频状态。
2. 将电池安装到飞行器的电池座上,接通飞行器的电源并开启电源开关。
3. 将飞行器平稳的放在平整的地面上,让飞行器机身上指示灯从闪亮变成长亮状态,飞行器对频成功进入遥控状态。

重要提示: 因飞行器通电后接收板上的陀螺仪需要和水平校正,必须确保放置的地面是水平面,飞行器才能进入正常的遥控状态。

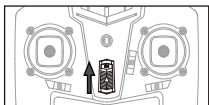


图4

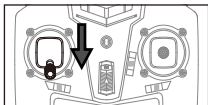


图5



图6

检查

1. 摄像头为前方。起飞前，操控者需远离飞行器的头部。
2. 检查桨叶旋转方向。左前方/右后方A桨叶顺时针方向旋转。右前方/左后方B桨叶逆时针旋转。
3. 启动（解锁）电机：将左/右控制杆同时向内推到45°斜角启动电机。电机上锁：电机启动后起飞前，再次将左/右控制杆同时向内推至45°角，电机上锁并停止转动。（图4）
4. 缓慢向上推动左控制杆，飞行器上升，再缓慢推动左控制杆最低位归零，飞行器着陆。
5. 可重复操作上述第4步骤，以适应左控制杆。
6. 飞行中若出现飞行器偏向一边，可通过遥控器微调进行调整。

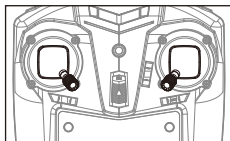


图7

校准

当飞行器起飞后，出现无法用微调修正飞行器悬停，导致操控较难时，请按以下步骤校准飞行器：

1. 先关闭飞行器机身电源，再关掉遥控器开关；
2. 开启遥控器开关，将左控制杆推至最低位后松手（图8），左控制杆自动回到中点位置（图9），此时遥控器进入待对频状态；

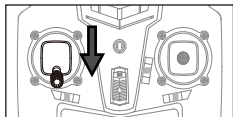


图8

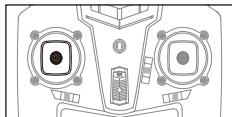


图9

3. 开启飞行器电源，并将飞行器放于水平面上，LED指示灯从闪亮变成长亮表示对频成功。
4. 将遥控器右控制杆推向右下角底45°（图10），此动作前不能推动左控制杆，此时飞行器机身灯闪亮再变回长亮，表示校准完毕，飞行器可正常飞行。

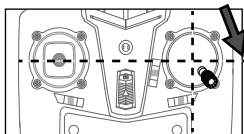
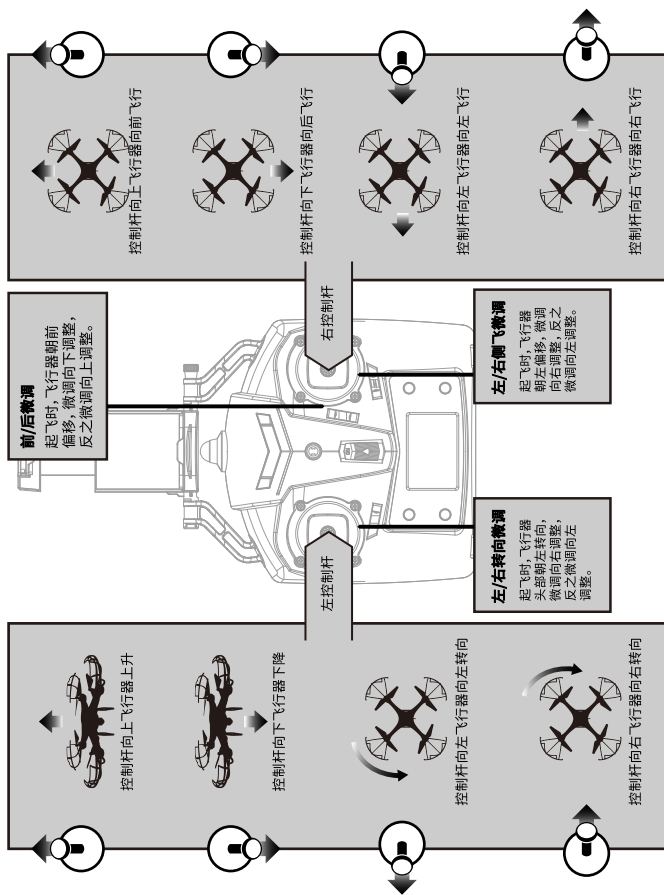


图10

飞行控制

注意：飞行器每次起飞前，请同时将左右控制杆内推，如图11所示，然后再推动左控制杆，让飞行器上升。或者按一下一键起飞按键。



飞行器功能简介

起飞及一键起飞/降落模式

1. 正常起飞: 启动电机, 将左/右控制杆同时向内推至45°斜角启动电机(图7), 向上推动左控制杆让飞行器飞到指定高度后松手。
2. 一键起飞: 对频成功或启动电机后, 点击按键(如图11), 飞行器自动飞行并悬停在1.2米左右高度。
3. 正常降落: 飞行过程中, 推动左控制杆到最低位(图5/8), 让飞行器缓慢降落到地面, 直至电机停止转动。
4. 一键降落: 飞行过程中, 点击按键(如图11), 飞行器自动缓慢下降到地面至电机停止转动。(此功能进行时请勿推动左控制杆, 否则功能失效)
5. 急停降落: 在飞行器出现紧急情况下(如遇行人或障碍物等)长按按键(如图11)大于1秒, 飞行器电机停止转动, 直接降落地面。

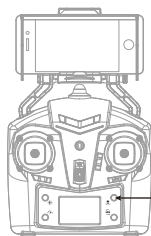


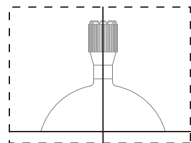
图11

起飞/降落/
急停按键

定高模式

飞行器按指定高度飞行的一种飞行模式。初学者易操控; 航拍更稳定。

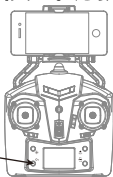
推动左控制杆控制飞行器上升/下降到指定高度, 迅速让左控制杆回到中点(图12), 飞行器在指定高度稳定飞行。如需调整飞行器高度, 重复以上动作(此为系统自带模式)。



定高中点

图12

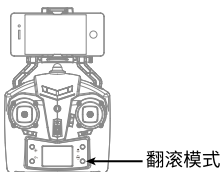
高/低速模式切换



高/低速按键
(向下按)

1. 低速模式(MODE 1)
适合于初学者在无风状态下飞行练习。
2. 高速模式(MODE 2)
适合于专业人员在户外抗风状态下体验特技飞行。

翻滚模式

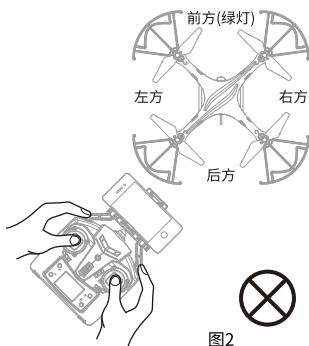
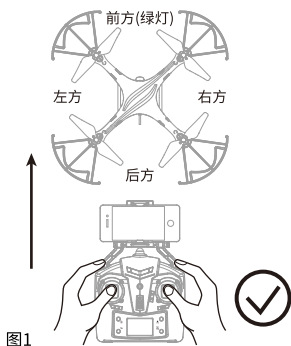


当飞行器在空中飞行时, 点击翻滚模式按键, 遥控器会发出“Di .Di.....”声音, 表示飞行器进入翻滚模式。右手向前/后/左/右推动右控制杆到最大, 然后松开, 飞行器会同步向前/后/左/右的方向360°翻滚。同时翻滚模式会自动关闭。

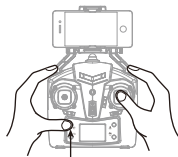
无头模式

- * 操控时不需要区分飞行器的前后左右方向的一种飞行模式。此模式适合初学者、日光下或远距离操控时使用。

进入无头模式时飞行器的前方必须同操控者前方一致(如图1);进入无头模式后, 切勿改变遥控器的方向, 且飞行器必须在操控者前方(如图1), 否则操控方向会错误(如图2)。



- * 点击无头模式按键, 飞行器左右LED灯交替闪烁, 表示飞行器已经进入无头模式, 再点击无头模式按键, 飞行器左右LED灯常亮, 表示退出无头模式。



低电压报警

当遥控器的电池电量快耗尽时遥控器会连续发出“di-di”声音进行报警, 此时须尽快降落飞行器, 更换遥控器电池, 否则会失控。

当飞行器电池电量不足时, 遥控器会发出di.di.....的声音进行提示报警, 飞行器需尽快返航着陆。低电压报警时飞行器关闭翻滚功能。

超出距离报警

当飞行器超出遥控范围时,遥控器会发出didi...didi...didi的声音进行提示报警,此时需要尽快操控飞行器返回到可控区域内,否则飞行器将会失控导致丢失。

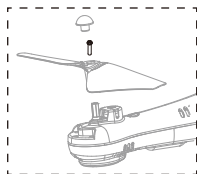
卡死保护

1. 当桨叶被卡住不转动时,飞行器LED灯快速闪烁,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,飞行器LED灯长亮,自动解除卡死保护功能,飞行器可正常起飞。

零件装卸示意图

桨叶的更换、安装

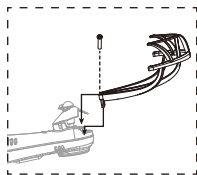
安装时将桨叶对准飞行器孔向下压到底,锁入附带的螺丝,盖上桨叶盖;拆卸时,将桨叶盖拔出,拧出螺丝,拔出桨叶。



保护架装卸示意图

安装时将保护架分别安装在飞行器四条机臂的末端锁紧附送的螺丝;
拆卸时拧出螺丝,用力拔出保护架。

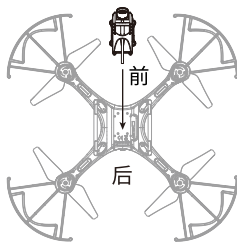
注:飞行熟练后去除保护架将获得额外的动力提升及飞行时间。



摄像盒装卸示意图

安装摄像盒时,将摄像盒上的锁扣对准飞行器的锁扣,用力推入即可;

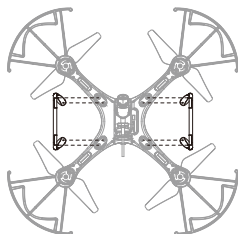
拆卸时,将摄像盒锁扣从飞行器的锁扣推出。



脚架装卸示意图

沿着示意图指示,脚架柱子对准机身孔插入到位,并锁紧脚架上的螺丝。
拆卸时,拧出螺丝,拔出脚架。

注:脚架与机身平面紧贴,否则脚架与地面不平稳,影响飞行稳定性。



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”。



飞行器常见问题分析及解决方法

序号	问题现象	原因分析	解决方法
1	遥控器指示灯不亮	电池电量不足	更换相同类型的新电池
		电池正负极装错	参照说明书,遥控器电池组装方法
		接触不良	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	指示灯不亮	参考上面的解决方法
		附近有其它信号干扰	重启飞行器和遥控器电源
		操作不当	按说明书操作步骤进行
		遥控器或飞行器受多次猛烈撞击致电子元件损坏	到经销商购买相应配件及时更换
3	动力不足或飞不起	桨叶严重变形	更换相同规格新桨叶
		电池电量不足	按照说明给电池充电
		桨叶装错	按照说明更换正确的新桨叶
4	无法悬停,偏向一边	飞行器校准不良	参照指南中的“校准说明”
		桨叶严重变形	更换相同规格新桨叶
		电机座变形后不垂直	更换新的电机座配件
		猛烈撞击后陀螺仪没复位	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
5	飞行器指示灯不亮	电机损坏	按照说明更换正确的电机
		电池电量不足	按照说明给电池充电
		电池超过使用期限或电量过放保护	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	接触不良	电源插头拔出再正确插进
		摄像盒排线未插或脱落或接触不好	检查插线,把排线插好
		附近有其它信号干扰	拔掉排线再插上
7	手机模式难控制	摄像头损坏	到经销商购买新摄像盒更换
		飞行不习惯	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。

郑重声明

本公司产品不断改进,设计与规格如有变更,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,如有任何印刷错漏,本公司保留最终解释权。