udiR/C®

优迪科技®

i37

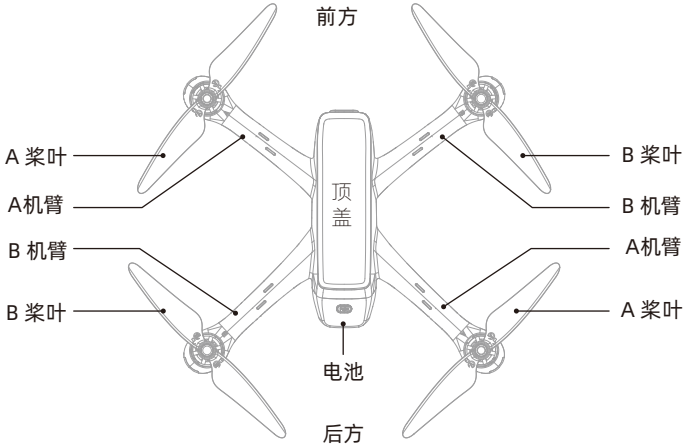
操作指南

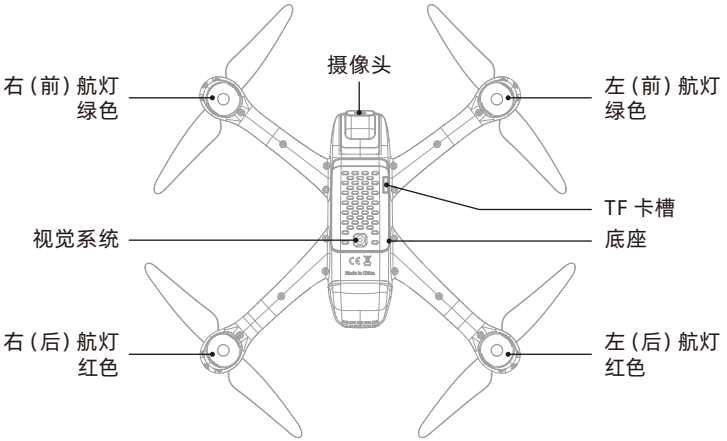
本产品支持GPS定位，建议在室外飞行使用！
* Wifi摄像头为5G图传，请确认手机是否支持。

▲ 本产品适用于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》。

起飞前准备

飞行器准备

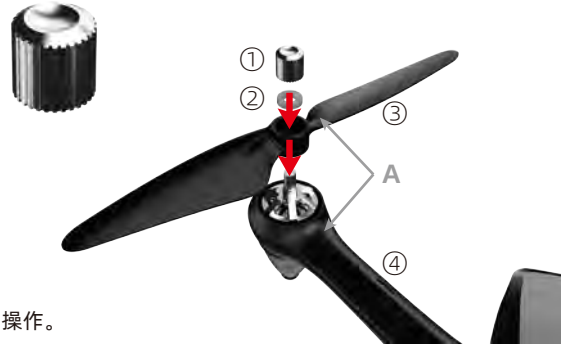

前方
A 桨叶
A机臂
B 机臂
B 桨叶
顶盖
B 桨叶
B 机臂
A机臂
A 桨叶
电池
后方


摄像头
右（前）航灯
绿色
左（前）航灯
绿色
TF 卡槽
视觉系统
底座
右（后）航灯
红色
左（后）航灯
红色

安装桨叶

A桨叶：按图示将配件顺序安装，逆时针拧紧锁帽。

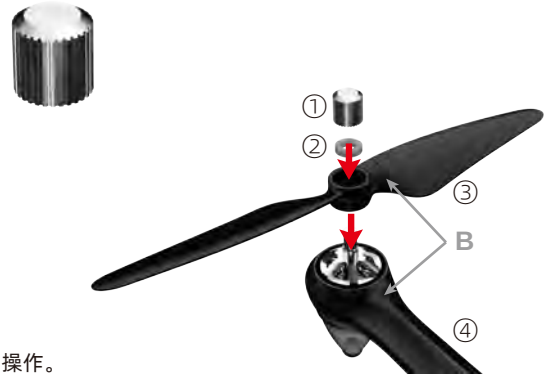
①凹型锁帽
②硅胶垫圈
③A桨叶
④A机臂



拆卸：按顺序反向操作。

B桨叶：按图示将配件顺序安装，顺时针拧紧锁帽。

①平型锁帽
②硅胶垫圈
③B桨叶
④B机臂

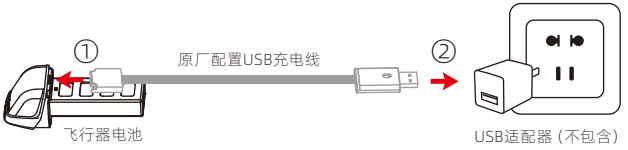


拆卸：按顺序反向操作。

电池充电

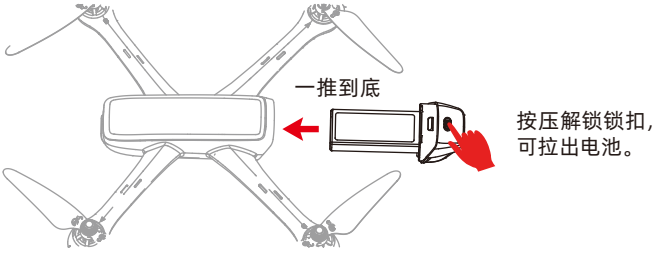
原厂配置飞行器电量不足，须充电饱和后再使用。

将飞行器电池与原厂配置充电线连接，再连接其它USB充电插口。
充电时配置充电线上的灯为红色，充电完成为绿色。

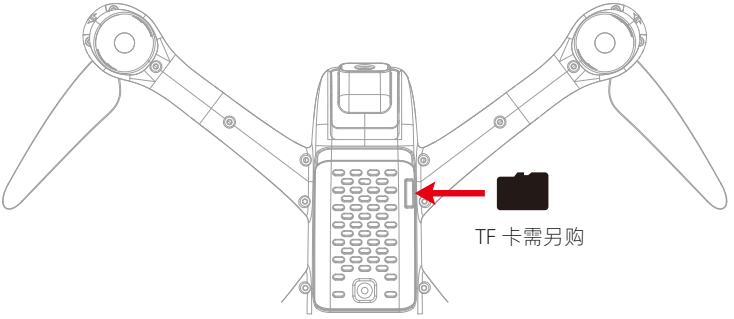


▲ 仅使用原厂配置充电线，建议选择输出为5V 2A 电流的适配器。

安装电池

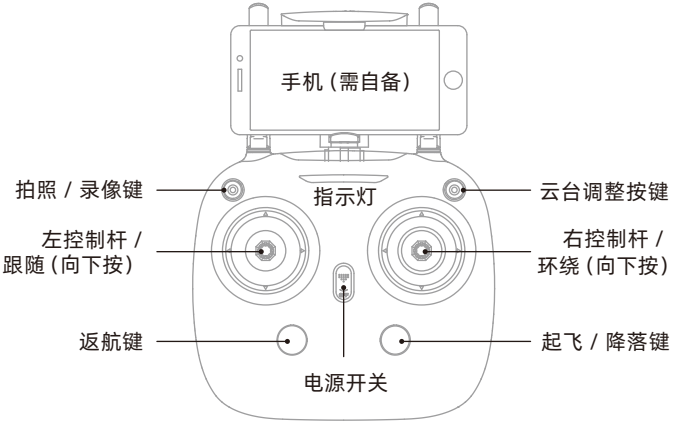


安装TF卡



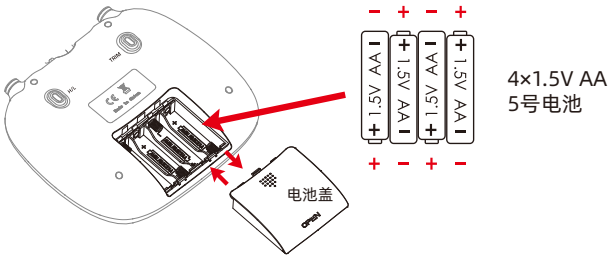
将TF卡插入机身腹部的卡槽内，注意TF卡金属接触面的朝向。

遥控器准备

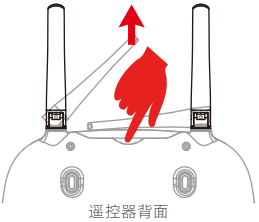


安装电池

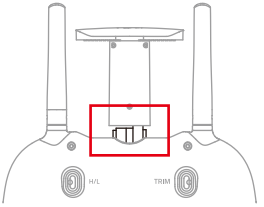
打开遥控器电池盖，按照电池槽中“+-”电极指示，安放同型号电量饱和的电池（需自备）。



安装手机



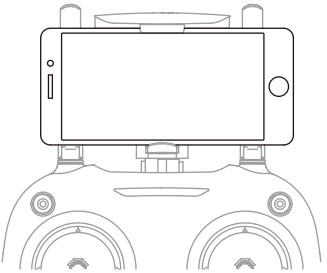
① 掰直天线。从缺口处向上轻轻拉出手机夹上夹口。



② 拉到底部出现金属轴停止。

③ 打开手机夹下夹口。

④ 将手机放置到上下夹口中间位置，夹口会自动夹紧手机。注意手机侧面的按键不要被夹到。



飞行操作

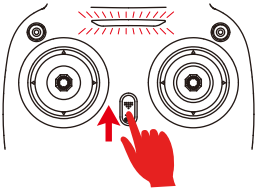
手机与飞行器连接

手机扫描下载安装APP：优迪GPS

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 开启遥控器，
指示灯快闪。

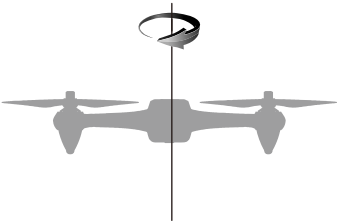
② 将左控制杆向下拉到最低位后松手，指示灯变为慢闪。遥控器进入对频状态。

放置在水平地面上

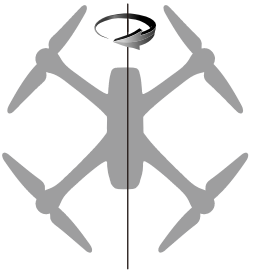
③ 飞行器安装电池后，放置于水平地面上。机身航灯长亮2秒后变为快闪，对频连接成功。当飞行器左航灯闪烁，右航灯不亮时，进入指南针水平校正状态。

指南针校正

水平旋转飞行器，直到遥控器发出声音“di.....”，水平校正完毕。左航灯变为长亮，右航灯闪烁时，进入垂直校正状态。垂直旋转飞行器，直到遥控器发出声音“di.....”，垂直校正完毕，四个航灯旋转闪烁。



水平旋转



垂直旋转

注意：每次开机，必须进行指南针校正，否则飞行器不能飞行。

GPS信号搜索

对频成功，飞行器自动搜索GPS信号。当遥控器指示灯左边蓝色从闪亮变为长亮，表示GPS连接成功。没有连接GPS时，飞行器只能在3米高度内飞行。

陀螺仪校准

指南针校正后，遥控器右控制杆推向右下角45°，飞行器航灯快闪后松开，表示陀螺仪校准完毕。（飞行器须放置于水平地面）

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，

解锁飞行器

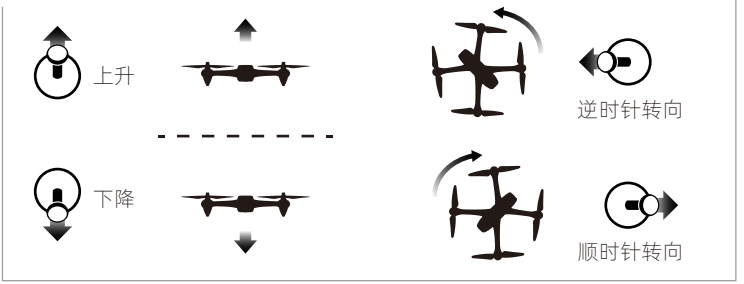
左右控制杆同时向内推到45°斜角。

待命状态的飞行器，电机旋转，飞行器解锁。飞行器未起飞的状态，电机停止旋转，飞行器锁定。

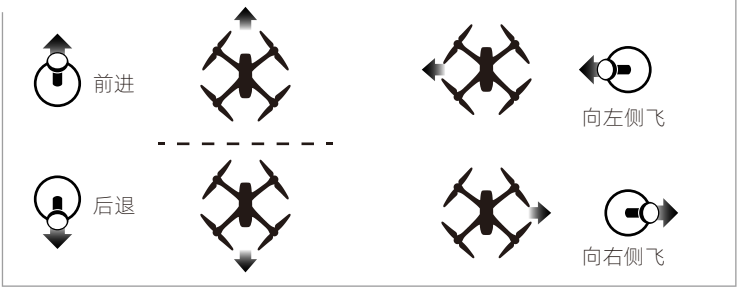
电机解锁状态下，飞行器才能起飞。

控制杆操作

左控制杆



右控制杆



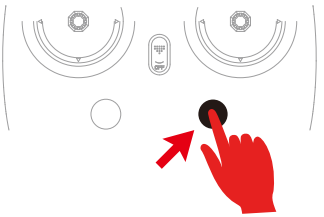
起飞

电机解锁后，短按“起飞/降落”键，飞行器自动上升并悬停在1.2米左右高度。

降落

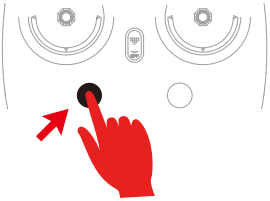
飞行过程中，短按“起飞/降落”键，遥控器发出声音“di”，飞行器缓缓降落直至着陆。

警告：在降落的过程不要操作左遥杆，否则当前指令自动失效。



自动返航

飞行过程中，短按“返航”键，遥控器发出声音“di”，飞行器将自动返回到起飞点。(返航过程中遥控器会持续发出声音“di”。停止返航，只需再次短按此键。)



自动返航过程中，遥杆处于锁死状态。当飞行器返回到起飞点上空，并与起飞方向一致后，遥杆自动解锁。

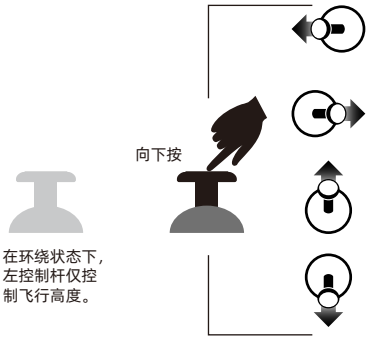
跟随模式

飞行中，左控制杆向下按一下，遥控器发出声音“di”，飞行器进入跟随模式，将跟随操控者进行飞行。

此功能是以手机APP信号为标准，必须使飞行器与APP正常连接，同时开启手机定位服务，否则无效。

环绕模式

飞行中，右控制杆向下按一下，遥控器发出“di”一声，飞行器进入环绕模式，将自动飞到一个默认位置等待环绕指示。通过操作右遥杆来调节飞行器环绕的速度和方向。默认的环绕半径为最小值，飞行器仅在此范围外飞行。



向左，飞行器顺时针环绕飞行；越往左，环绕速度越快

向右，飞行器逆时针环绕飞行；越往右，环绕速度越快

向上，缩小环绕半径。

向下，加大环绕半径；

在环绕状态下，左控制杆仅控制飞行高度。

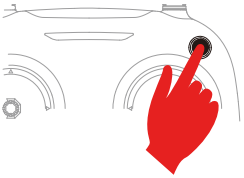
飞行速度切换

开机默认中速。
短按“H/L”键，发出声音“di”，进入低速模式“L”；
再次短按，发出声音“di.di”，进入中速模式“M”；
再次短按，发出声音“di.di.di”，进入高速模式“H”。

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。

云台调整

长按或短按云台调整键，调整摄像头航拍角度。



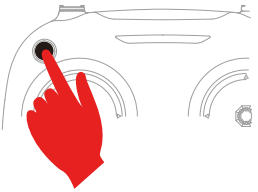
倾斜-45°至0°

拍照

短按“拍照/录像”键一次，拍照一张。拍照时，遥控器会发出声音“di”。

录像

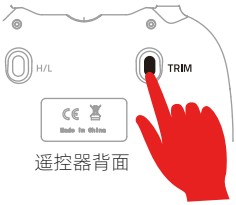
长按“拍照/录像”键1秒，进入录像状态。重复此动作，停止录相，保存视频。拍照时，遥控器会发出声音“di..”。



拍摄注意事项

① 拍摄的照片将保存到手机图库和飞行器TF卡；视频优先保存在TF卡，可以下载到手机图库查看，请按APP提示下载视频。下载时保持手机和飞行器正常连接，TF卡在卡槽内。
② APP必须获得授权许可读取手机图库，才能查看航拍的文件。
③ 断开飞行器电源后再取出TF卡。
④ 航拍视频在电脑读取时，必须有相应的播放软件。

飞行微调



遥控器背面

前/后微调

起飞时，飞行器朝前偏移，按住微调键，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，按住微调键，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，按住微调键，左控制杆向右调整，反之向左调整。

智能悬停

智能飞控系统计算悬浮高度，视觉系统定点地面位置，GPS定位坐标轴，使飞行器能很好稳定的停留在你预定的位置。飞行器就像固定在空中的摄像机，航拍和控制都很方便。

注意：飞行器必须正常连接GPS才能很好发挥定点悬停功能。大气压或风力会影响悬停的稳定性。

低电压报警

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

自动返航

当飞行器的电量快耗尽时，遥控器会发出声音“di..di..“，飞行器航灯会从长亮变成闪亮。此时飞行器将自动返航到起飞点上空。

注意：低电报警返航后的可控范围将缩小到20米半径内。

超距离报警

当飞行器超出遥控范围时，遥控器会发出声音“didi.didi.”，此时飞行器需尽快返回安全遥控范围。

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。

失控保护

失控保护是指飞行器与遥控器失去连接后，飞行器自动返航到起飞点（GPS连接成功后起飞点）的功能。
飞行器在失控返航途中不具备躲避障碍物的功能。用户可以通过设置返航高度值以躲避返航途中的障碍物。

可能进入失控保护模式的情况：

* 遥控器处于关闭状态。
* 飞行距离超出遥控信号传输的有效距离。
* 遥控器与飞行器之间有障碍物阻隔。
* 遥控器信号受到干扰。

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。

遥控器指示灯状态及描述

序号	遥控器指示灯状态	描述
1	蓝色灯灭，红色灯快闪	开机后的状态
2	蓝色灯灭，红色灯慢闪	进入等待对频
3	蓝色灯快闪，红色灯长亮	GPS信号搜索中
4	蓝色灯、红色灯长亮	GPS已定位

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。

参数

飞行器

重量	410g
尺寸	300mm (对角电机轴心距)
桨叶半径	94mm
最大上升速度	1.7m/s
最大下降速度	1.7m/s
最大速度	约24km/h
飞行高度限制	250m
最大飞行时间	18分钟(无风)
最大抗风速	3级
最大倾斜角度	35°
工作温度	0°C 至 40°C
GNSS	GPS / GLONASS
工作频率	2.4Ghz / 5G wifi

飞行器电池

容量	1800mAh
电压	7.4V
电池类型	LiPo
能量	13.32Wh
净重	约116.2g
充电温度	5°C 至 40°C
充电时间	约7小时

云台

稳定	单轴（倾斜）
可控范围	倾斜度：-45° 至 0°

照相机

图像分辨率	1920×1080p
静态摄影模式	单张拍摄
视频分辨率	1920×1080p
图像模式	RGB模式
帧速率	25
支持文件系统	FAT 32
照片格式	JPEG格式
视频格式	MP4，H.264
TF卡	≥10级Micro TF卡 最高支持64G
工作温度	0°C 至 40°C

遥控器

工作频率	2.4Ghz
最大传输距离	500m（室外无干扰无障碍）
移动设备支架	适用于智能手机
工作温度	0°C 至 40°C

APP

应用程序名称	优迪GPS
图像传输系统	WiFi 5 GHz
实时图像传输	720 p@20 fps
所需操作系统	iOS 9.0或更高版本； Android4.4或更高版本

充电器

输入	5V ⎓ 2A

温馨提示：以上数据为优迪玩具实验室测试数据，仅供参考。

无人机实名登记：
① 购买者需按照相关规定进行实名登记；
② 没有实名登记引起的法律责任，及非法飞行所造成的任何事故，我司和代理商不负任何责任。

https://uas.caac.gov.cn/login

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。

常见问题解析

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	遥控器与飞行器无法连接	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	动力不足或习不起	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
		电机损坏	按照说明更换正确的电机
		没校指南针	重新校准指南针
5	飞行器指示灯不亮	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
		接触不良	电源插头拔出再正确插进
6	无法看到图像	附近有其它信号干扰	拔掉排线再接上
		摄像头损坏	到经销商购买新摄像盒更换
7	手机模式难以控制	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。
8	无法定高	桨叶严重变形	更换新桨叶
		电机损坏	更换新电机
		大气压不稳定	参照指南中的定高模式
9	无法定点	GPS是否连上	重新搜索并连接GPS
10	无法搜星	GPS模块坏	请更换新的GPS模块
		GPS模块插头松脱	请检查插头是否连接正常