

UDIRC®

i38 / i38S

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。

注意

- ▲ 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》。
<https://udirc.cn/disclaimer-safety>

最新操作
指南下载



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，
请联系我们改正。本公司保留最终解释权。

警告

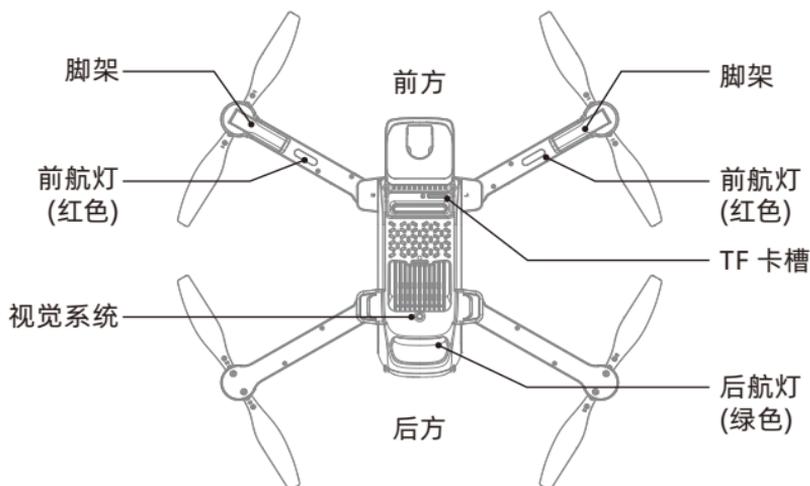
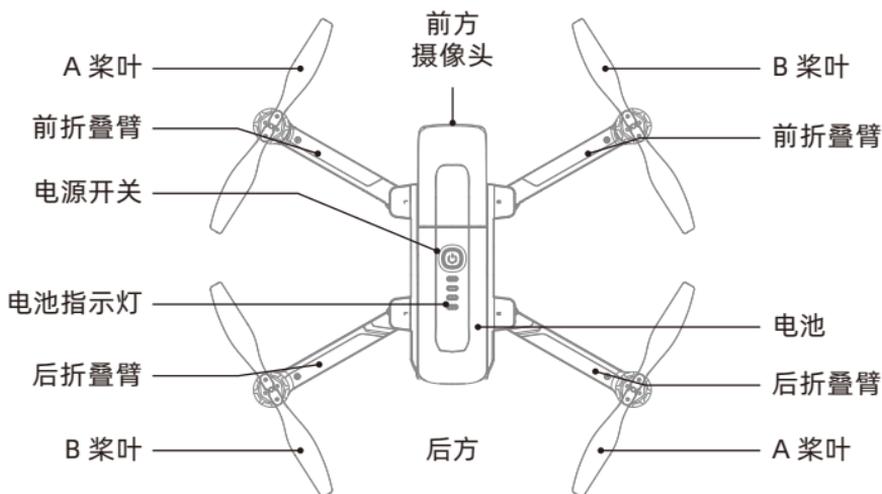
无人机实名登记:

- 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。

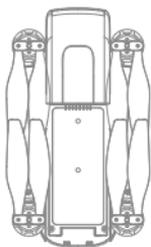


<https://uas.caac.gov.cn/login>

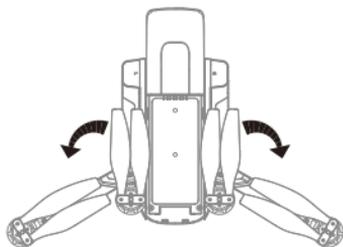
飞行器准备



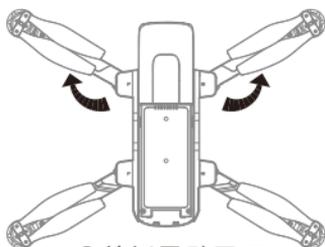
展开折叠臂



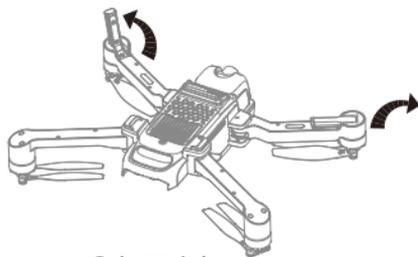
① 折叠状态



② 后折叠臂展开

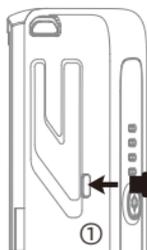


③ 前折叠臂展开



④ 打开脚架

飞行电池充电



设备出厂时含有较少电量，须充电饱和后再使用。

将飞行器电池与随附USB充电线正确连接，再连接其它USB输出端口。

充电时，飞行器电池指示灯闪烁；

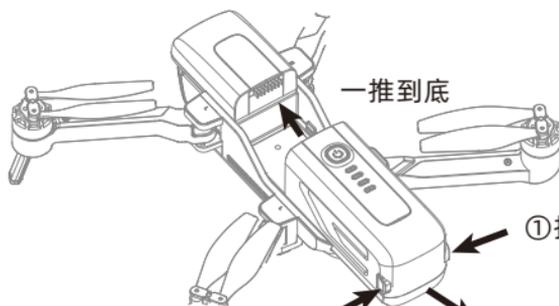
充电完成，飞行器电池指示灯长亮。



▲ 请使用设备随附的USB充电线并确保连接正确

电源适配器 (不包含)

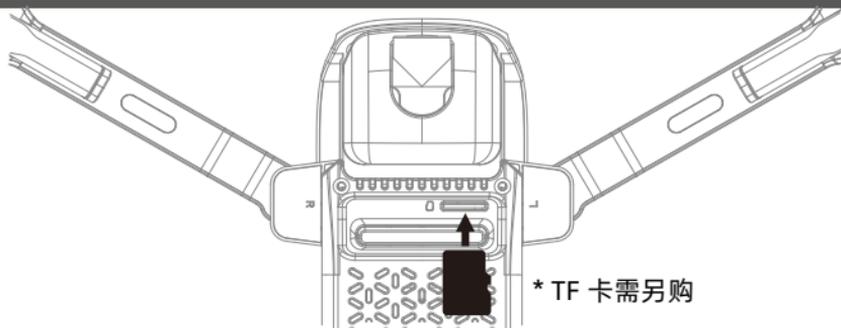
电池安装



① 按压解锁锁扣

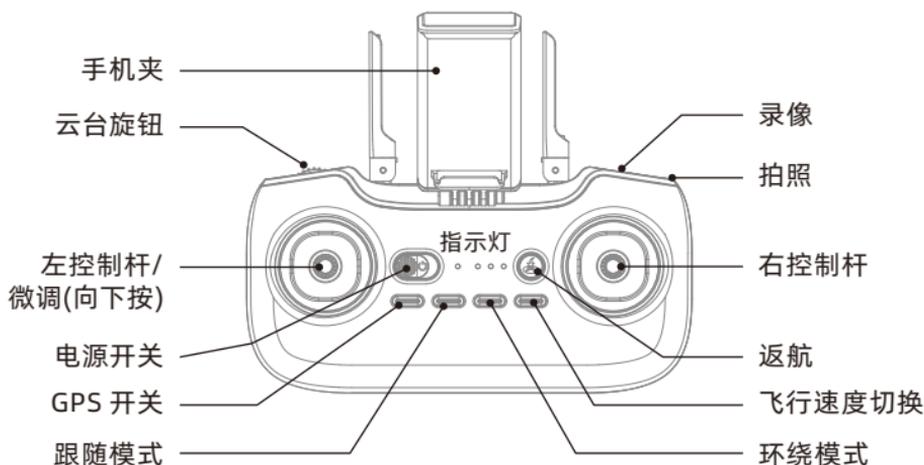
② 拉出电池

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



遥控器充电

设备出厂时含有较少电量，须充电饱和后再使用。

将遥控器与随附USB充电线正确连接，再连接其它USB输出端口。

充电时，遥控器指示灯循环闪烁；充电完成，指示灯长亮。



▲ 请使用设备随附的USB充电线并确保连接正确

安装手机夹

安装

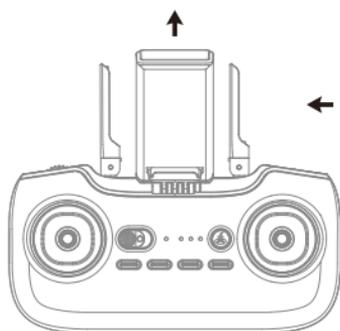


拆卸



安装手机

① 向上拉出手机夹上夹口



* 注意手机侧面的按键不要被夹到。



② 将手机放置到上下夹口中间，夹口会自动夹紧手机。



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 9.0或更高版本、Android 4.4或更高版本系统的手机。
详细使用请阅读APP里面的“帮助”。

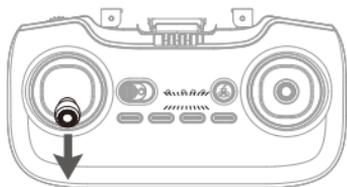


遥控器与飞行器连接

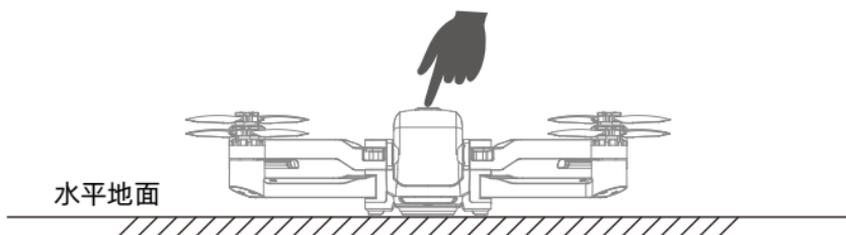
对频



① 开启遥控器电源



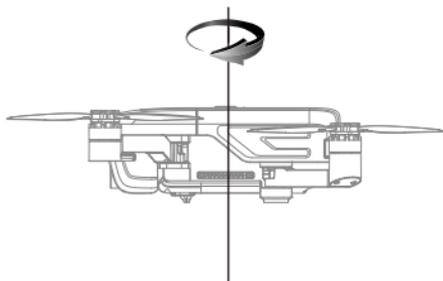
② 将左控制杆向下拉到最低位后松手，指示灯变为慢闪。遥控器进入对频状态。



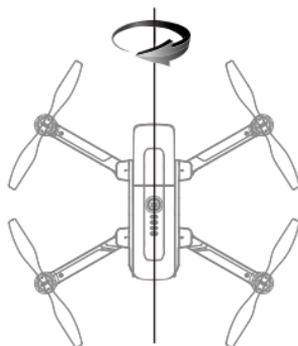
③ 飞行器放置于水平地面上，长按电源键2秒开机，航灯长亮2秒后，前航灯闪烁，后航灯熄灭，遥控器发出“di”声音，表示对频成功，进入指南针水平校正。

指南针校正

水平旋转飞行器，直到遥控器发出“di.....”声音，水平校正完毕。前航灯变为长亮，后航灯闪烁时，进入垂直校正。垂直旋转飞行器，直到遥控器发出“di.....”声音，垂直校正完毕，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。

陀螺仪校正



指南针校正后，遥控器右控制杆推向右下角45°，遥控器发出“di”声音，飞行器航灯快闪后松开，表示陀螺仪校正完毕。（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，

GPS信号搜索

对频成功，飞行器自动搜索GPS信号。当遥控器蓝色指示灯从闪烁变为长亮，同时发出“di”声音，表示GPS连接成功。

（当GPS信号弱或在室内飞行时，飞行高度默认为4米左右）

解锁 / 上锁电机



左右控制杆同时向内推到45°斜角。

- ① 待命状态的飞行器，电机旋转，飞行器解锁。
- ② 飞行器未起飞状态，电机停止旋转，飞行器上锁。

电机解锁状态下，飞行器才能起飞。

起飞

解锁电机后，左控制杆缓慢向上推，飞行器缓缓上升。



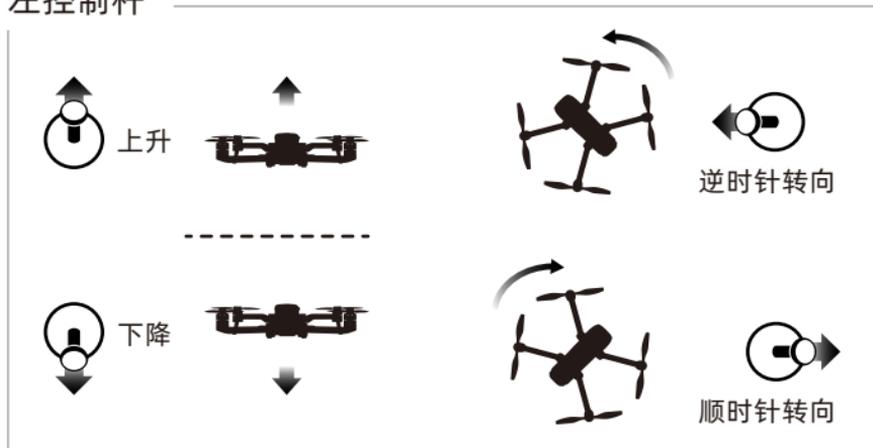
降落

飞行过程中，左控制杆缓慢向下拉，飞行器缓缓降落至着陆。

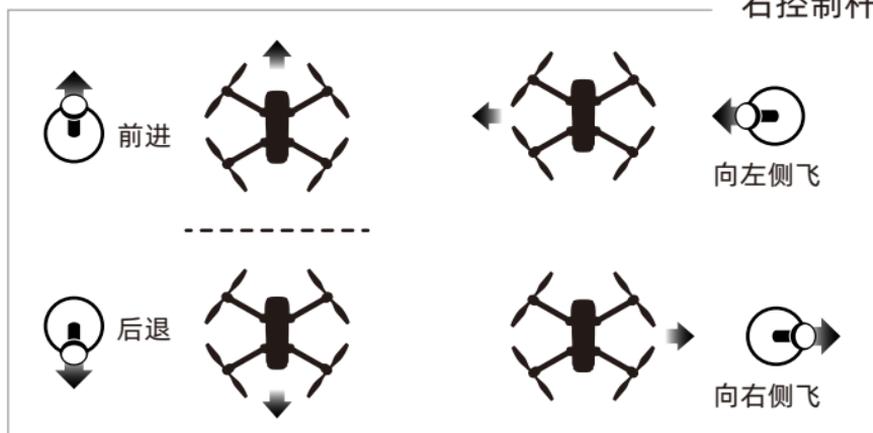


控制杆操作

左控制杆



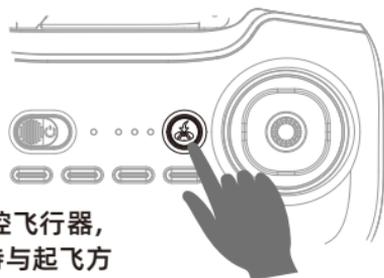
右控制杆



返航

飞行过程中，按一下“”键，遥控器发出“di”声音，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“di”声音。停止返航，只需再次按一下此键。）

注意：返航过程中，遥控器右控制杆将无法操控飞行器，必须等到飞行器回到起飞点上空，并保持与起飞方向一致，右控制杆才能操控飞行器。



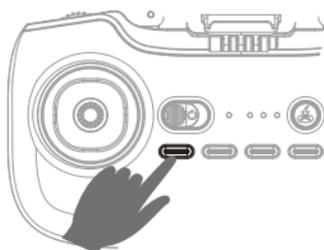
GPS 开启 / 关闭

GPS默认为开启。

GPS关闭：按一下“”键，遥控器发出“di”声音，遥控器蓝色指示灯灭，GPS关闭。

GPS开启：按一下“”键，遥控器蓝色指示灯长亮，GPS 重启。

注意：此功能仅在电机上锁状态时使用。

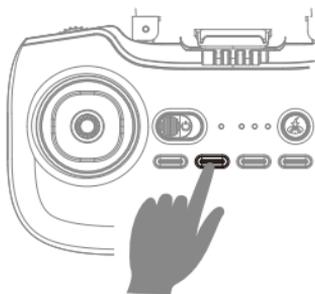


跟随模式

飞行中，按一下“”键，遥控器发出“di”声音，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。

注意：跟随最大范围距离，起飞点1000m内。



环绕模式

飞行中，按一下“”键，遥控器发出“di”声音，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。通过操作右摇杆来调节飞行器环绕的速度和方向。默认环绕半径为最小值，飞行器仅在此范围外飞行。

A line drawing of a hand pressing the Orbit mode button on the remote control. The button is located on the right side of the remote, between the mode selector and the power button. The remote control has a large circular dial on the left and several buttons on the right.

-  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。

再次按一下此键，退出环绕模式。

飞行速度切换



按一下“H/L”键，发出“di.di.di”声音，进入高速模式“H”；再次按一下，发出“di”声音，进入低速模式“L”；再次按一下，发出“di.di”声音，进入中速模式“M”。

开机默认中速。

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

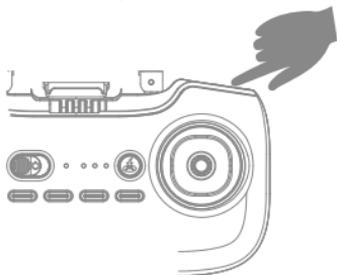


倾斜 -90° 至 0°



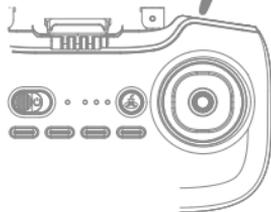
拍照

按一下“”键一次，遥控器发出“di”声音，拍下一张照片。



录像

按一下“”键，遥控器发出“didi”声音，开始录像。重复此动作，停止录像，保存视频。



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 TF卡取出前须断开飞行器电源。
- ④ 航拍视频在电脑读取时，必须有相应的播放软件。

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，遥控器会发出“di...di...di... ..”的声音，此时须尽快返航，为遥控器充电。

自动返航

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

注意：自动返航后的可控范围将缩小到20米半径内。

弱信号报警

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

卡死保护

当桨叶卡住不转动时，启动自动保护功能，电机停止转动。

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。

飞行微调



前/后微调

飞行时，飞行器朝前偏移，按住微调键，右控制杆向后调整，反之向前调整。



左/右侧飞微调

飞行时，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

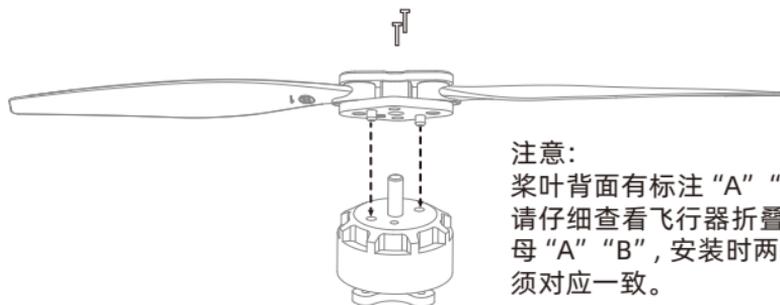
飞行时，飞行器头部朝左转向，按住微调键，左控制杆向右调整，反之向左调整。

配件更换

桨叶更换

拆卸：拧开桨叶夹两侧的螺丝，拔出桨叶组件。

安装：将桨叶组件对准电机轴放入，固定到电机上，在桨叶夹两侧锁上螺丝。



注意：
桨叶背面有标注“A”“B”区分，请仔细查看飞行器折叠臂上的字母“A”“B”，安装时两处字母必须对应一致。

安全使用事项

- 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。
- ③ 飞行器闲置时电池必须取出。

参数

飞行器

总重(包括电池和螺旋桨): 约530g
尺寸: 折叠: 173.5x93x70mm
 对角线: 297mm(对角电机轴心距)
桨叶半径: 79.5mm
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: 25分钟(无风)
最大抗风速: 3级
最大倾斜角度: 35°
GNSS: GPS / GLONASS
工作频率: 2.4Ghz / 5G wifi

飞行器电池

容量: 2600mAh
电压: 11.1V
电池类型: LiPo
能量: 28.86 Wh
净重: 约220g
充电温度范围: 5°C 至 40°C

APP

应用程序名称: 优迪GPS
图像传输系统: 5G wifi
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

云台

稳定: 参照实物
可控范围: 参照实物

照相机

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压缩格式
 H.264
TF卡: 支持Class 10 Micro
 TF卡, 最高支持64G。
 ≥10级Micro TF卡

遥控器

工作频率: 2.4Ghz
最大传输距离: 1公里
电池: 3.7V, 1200mAh
移动设备支架: 适用于智能手机

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。

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	按照说明给电池充电
		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
3	动力不足或飞不起	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
		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	电调板损坏	更换相同规格的新电调板
		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
		附近有其它信号干扰	拔掉排线再接上
7	手机模式难以控制	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。
8	无法定高	桨叶严重变形	更换新桨叶
		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
		光流板损坏	更换相同规格的新光流板
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