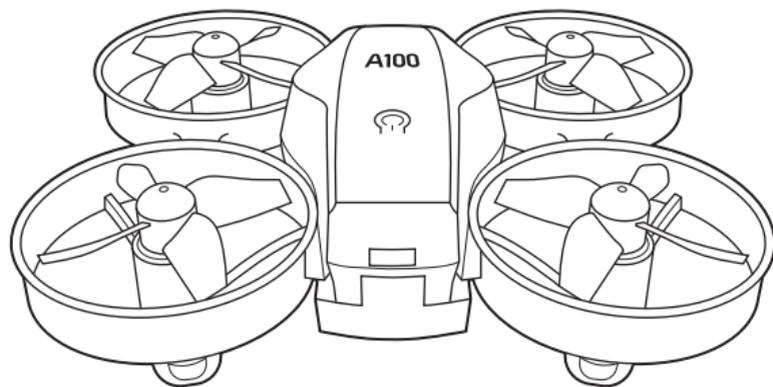


Airbotek



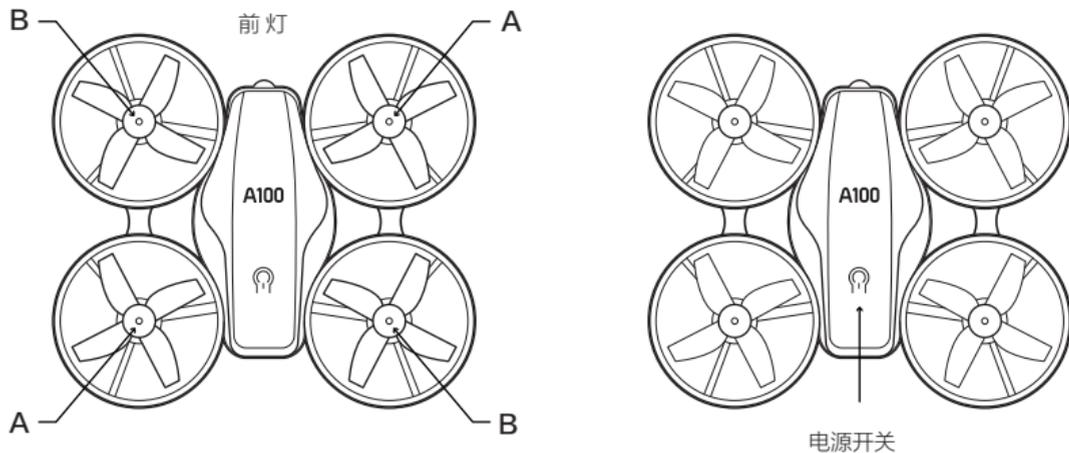
A100 使用指南

配件清单

| 编号 | 产品名称 | 数量 |
|----|----------|----|
| 1 | 飞行器 | 1 |
| 2 | 2.4G 遥控器 | 1 |
| 3 | USB 充电线 | 1 |
| 4 | 扳手 | 1 |
| 5 | 桨叶 | 4 |
| 6 | 螺丝刀 | 1 |
| 7 | 使用指南 | 1 |
| 8 | 包装盒 | 1 |

产品规格

| | | |
|-----------|--------|-------------|
| 飞行器 | 重量 | 32 g |
| | 温度范围 | 0 至 40 °C |
| | 尺寸 | 90*80*34 mm |
| 遥控器 | 工作频率 | 2.4 GHz |
| | 最大传输距离 | 约 50-60 m |
| 飞行器 电池 | 容量 | 500 mAh |
| | 电压 | 3.7 V |
| | 电池类型 | Lipo |
| | 能量 | 1.85 Wh |
| | 充电温度范围 | 0 至 40 °C |
| | 充电时间 | 约 60-80 分钟 |

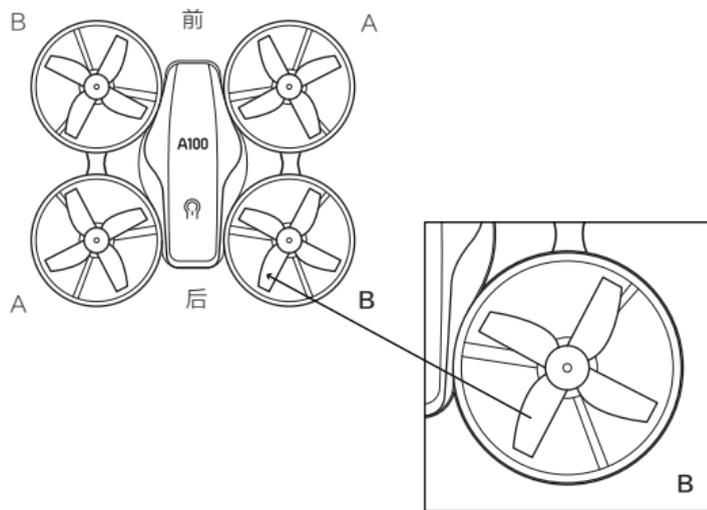
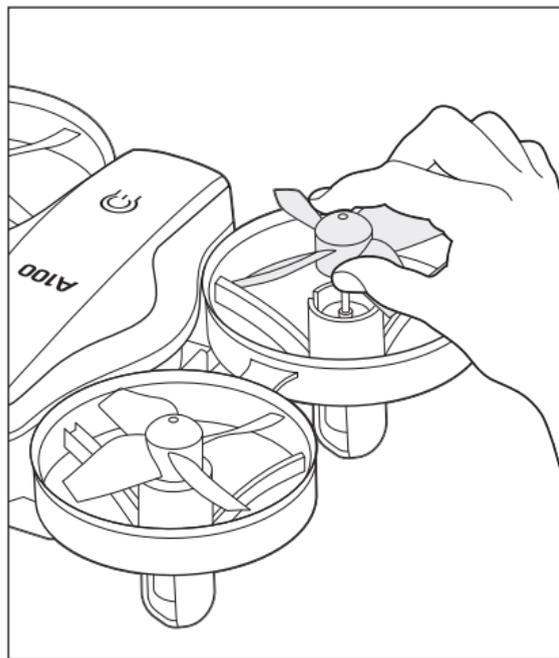


⚠ 注意：每个桨叶都标明字母 A 或 B。请如上图所示将螺旋桨安装在正确位置。否则，飞行器将无法起飞。

低压保护

当飞行器指示灯开始闪烁时，表示飞行器电量不足，此时飞行器会启动限高功能，自动下降到一定的安全高度。

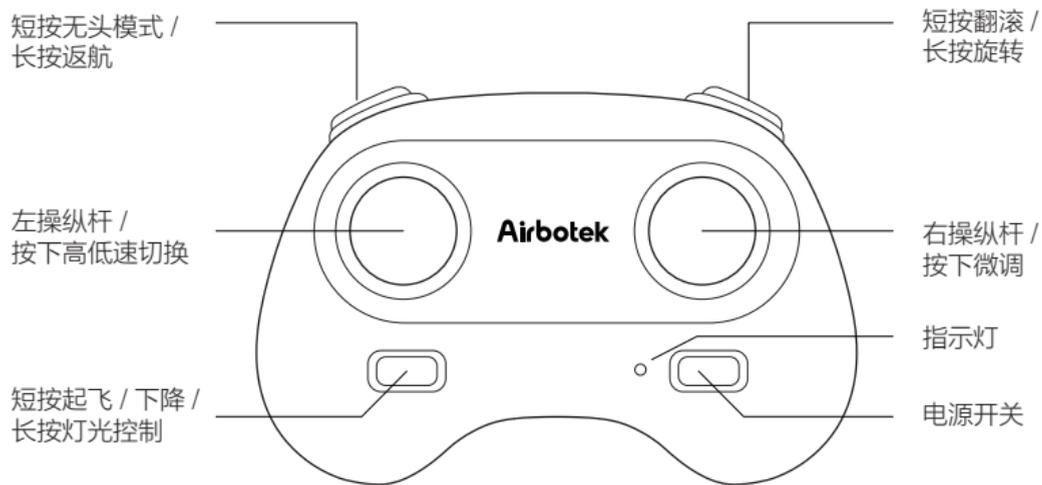
更换桨叶



更换方法

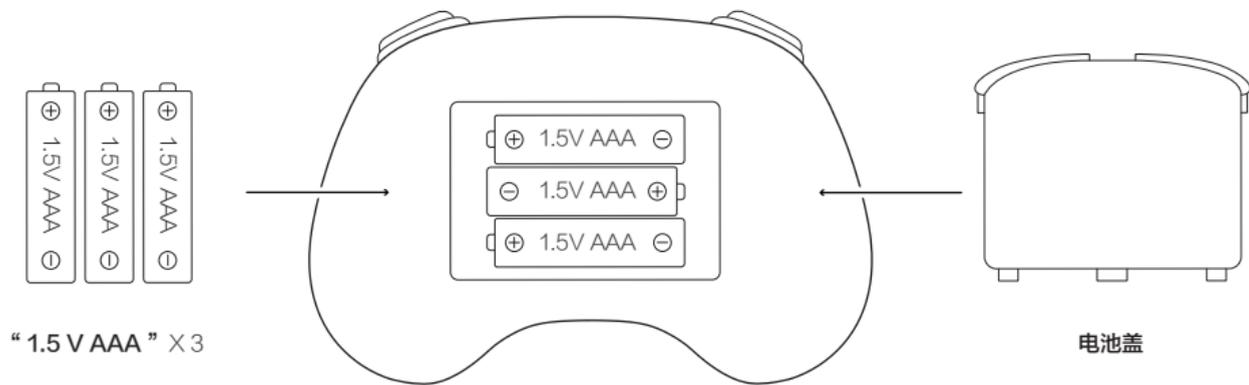
1. 向上拔出桨叶。
2. 将新的桨叶安装到对应的电机轴上。

遥控器概览



安装遥控器电池

打开遥控器背面的电池盖，依照电池箱的电极正确放入3节7号碱性电池。（电池需另购）

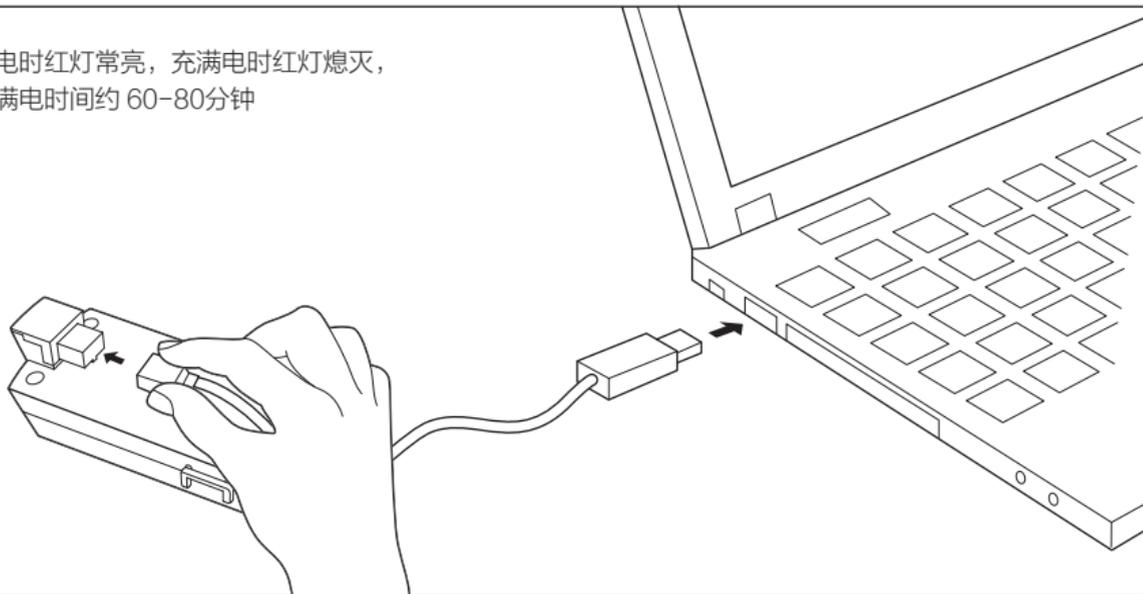


⚠ 注意：装入电池时必须认准电池箱的正负极与电池正负极，切不能装反。

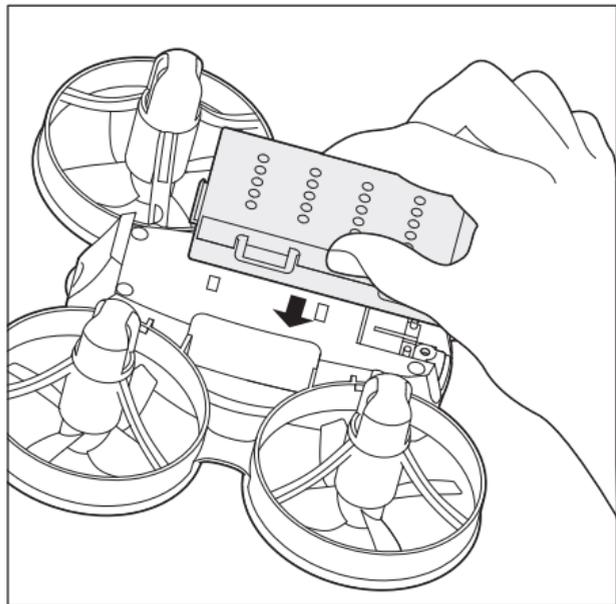
飞行器电池充电

将电池插口与充电线插口处连接，再把充电线的 USB 端口插入笔记本电脑的 USB 端口。

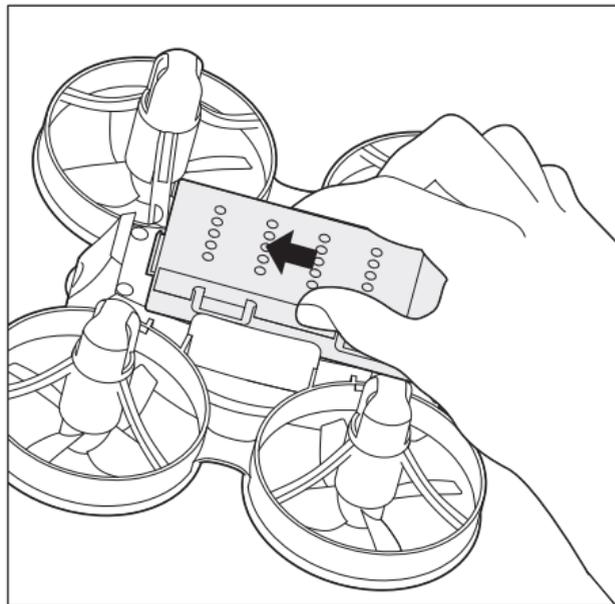
电池充电时红灯常亮，充满电时红灯熄灭，
电池充满电时间约 60-80分钟



安装飞行器电池



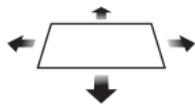
01. 将电池对准飞行器电池槽装入。



02. 将电池推进电池槽，确保安装到位。

飞行安全信息

基本的飞行指南对飞行员的安全和周围环境都很重要，请仔细阅读安全指南。



在室内空旷区域飞行



确保飞行器在视线范围内



飞行高度低于 50 米



避免飞越或靠近人群、树木、高压线、楼群、机场或水域，以及高强度的电源线或基站，为此，可能会影响飞行器自带的定位系统。



请勿在雨天、雪天、雾天和大风天等恶劣天气条件下使用飞行器。



远离旋转的螺旋桨或电机

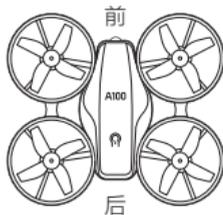
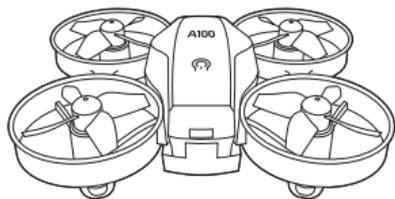


禁飞区禁止使用

准备好你的飞行器

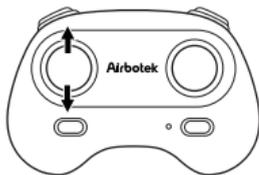
⚠ 注意：旋转螺旋桨可能很危险，附近有人时不要启动电机。如果电机仍在旋转，请始终将手放在遥控器上。

飞行器对频

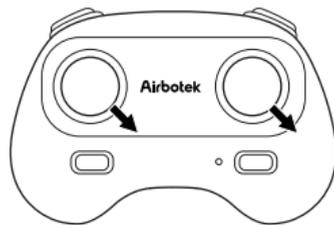


01. 打开飞行器电源开关，此时飞行器指示灯闪烁，将飞行器放置于水平位置上，飞行器后面朝向操控员。

02. 打开遥控器，将左操纵杆推到最高点，在复位至最低点，飞行器上的指示灯由快闪变成常亮时，此时飞行器进入预备飞行状态。



陀螺仪校正

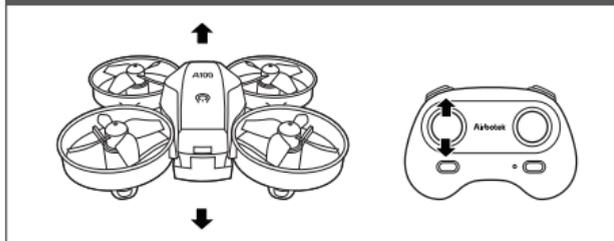


将左右摇杆同时推向右下角，此时前后指示灯快速闪烁，陀螺仪进入校正状态，指示灯由快闪变为常亮且遥控器发出“嘀”一声，校正完成。

⚠ 注意：飞行器必须放在水平面上进行陀螺仪校正。

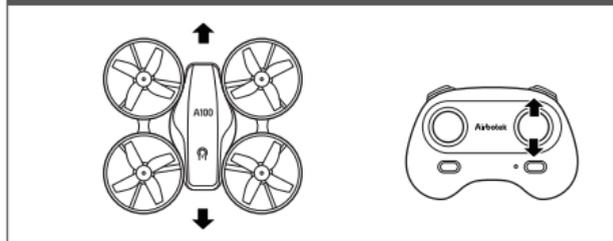
飞行控制

上升 / 下降



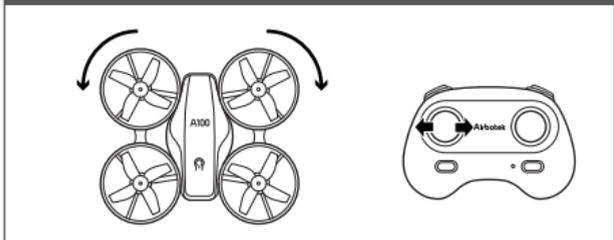
当左操纵杆向上或向下推，飞行器相应的上升 / 下降。

前进 / 后退



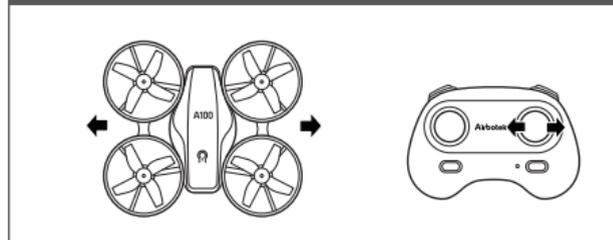
当右操纵杆向上或向下推，飞行器相应的前进 / 后退。

左转 / 右转



当左操纵杆向左或向右推，飞行器相应的左转 / 右转。

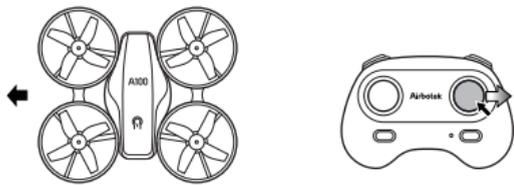
左侧飞 / 右侧飞



当右操纵杆向左或向右推，飞行器相应的向左侧飞 / 向右侧飞。

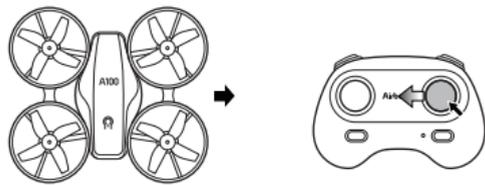
微调操作

当飞行器自动向左侧飞时



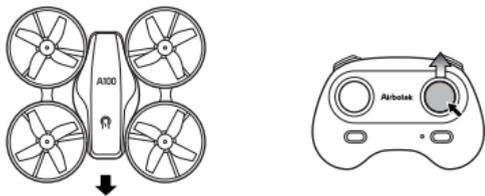
按下右操纵杆并向右推进行微调。

当飞行器自动向右侧飞时



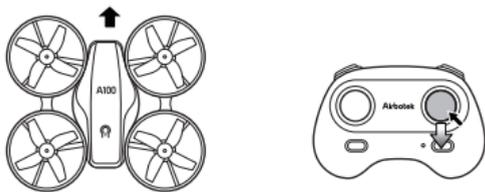
按下右操纵杆并向左推进行微调。

当飞行器自动向后退时



按下右操纵杆并向上推进行微调。

当飞行器自动向前进时



按下右操纵杆并向下推进行微调。

⚠ 提示：当调整微调后，需向下按一下右操作杆退出微调模式，方可正常控制飞行器方向。

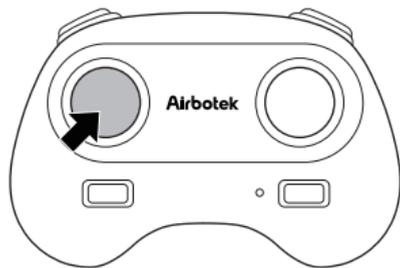
速度挡

按下遥控器上的左操纵杆，改变飞行器的速度。

低速：提供平稳和可预测的飞行器控制。

高速：最高性能设置。

提示：遥控“嘀”为低速模式，“嘀嘀”为高速模式



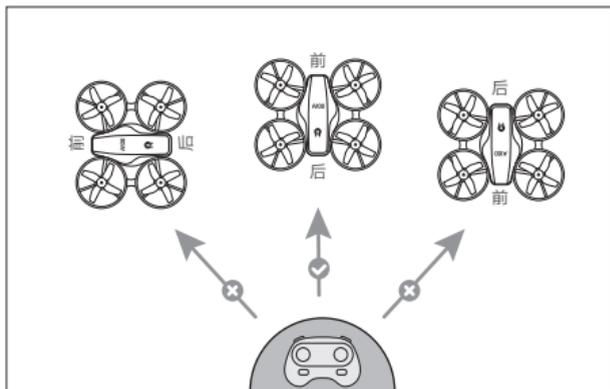
无头模式

短按无头模式键后，飞行器指示灯闪烁，飞行器进入无头模式状态。

无头模式将锁定启动无头模式时飞行器的方向，启动无

头模式后，无论飞行器如何转向，其前后左右均保持启动无头模式时飞行器的方向。

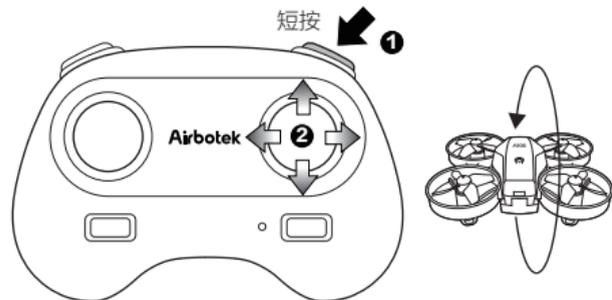
再次短按无头模式按钮，取消无头模式。



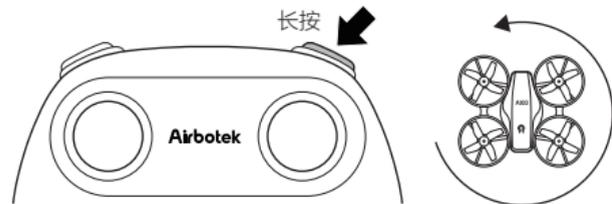
翻滚与旋转

翻滚：控制飞行器上升到2米或以上的高度，按下遥控器翻滚键，然后将右操纵杆推向任意方向，飞行器完成相应方向的360度翻滚动作。

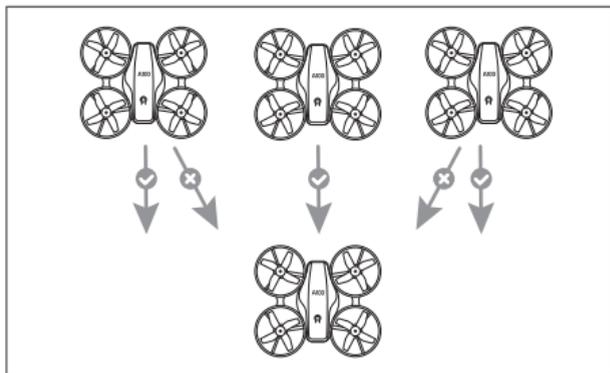
提示：飞行器电池电量不足时，无法翻滚。



旋转：飞行器在空中悬停时，长按旋转按键，飞行器将沿逆时针方向旋转，再次长按按键取消旋转。也可通过推动右摇杆任意方向取消旋转。



一键返航



飞行器在飞行过程中，长按一键返航键，飞行器便会朝着对频的方向飞（即后退），退出此功能只需推动右操纵杆任意方向便可以取消返航功能。

电池注意事项

1. 确保充电器的电压和插头符合你当地的标准。（电池需存放在阴凉处避免暴晒）
2. 在飞行器已出现低电压报警时，用户应迅速执行降落，关闭飞行器或取出电池，以避免过度放电对电池的使用寿命造成影响。
3. 充电时，如充电插头过热，表示过充分电，对电池有损害，严重时造成电池永久损坏，请立即停止充电。
4. 充电时，人员切勿离开。
5. 本充电方式采用 USB 充电方式，为安全充电，不要随便改用其他充电器为锂电池充电，以免发生爆炸的危险。
6. 在飞行器刚刚完成飞行时，电池的温度较高最好等候30分钟左右待电池冷却后再给锂电池充电，否则会损坏电池。（飞行器在不使用情况下需把电池取出，并以80%的电量存放以延长电池寿命）
7. 不要把电池投入火里，以免发生爆炸危险。
8. 不要将电池正负极短路，不要将电池与小金属零件放在一起，以免发生爆炸危险。

注意事项

1. 避免此产品在阳光下暴晒或受热。
2. 切勿将此玩具浸在水中，否则会令电子零件受损。
3. 定期检查插头及其他配件，如发现任何损坏，请马上停止使用，直到完全修复。

4. 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区域内使用各类模型遥控器。在国家有关部门发布无线电命令期间、区域内，应按要求停止使用模型遥控器。

故障排除

| 出现的问题 | 原因 | 解决方法 |
|---------|------------|--------------------|
| 飞行器不能控制 | 飞行器电量不足 | 更换新的电池 |
| | 电源插头接触不良 | 确保电池插头连接牢固 |
| 飞行器不能升高 | 旋翼转动速度太慢 | 动力操作杆向上推 |
| | 飞行器未完成充电 | 为飞行器安全充电 |
| 飞行器很快跌落 | 过快将动力操纵杆回拉 | 缓慢的回拉动力操纵杆让飞行器慢慢着陆 |
| 失控 | 超出有效遥控距离 | 保持在遥控范围内 |

免责声明：对于任何不正当充电行为造成的损失，本公司不承担任何责任。

Airbotek

版本号: V1.2