

四轴飞行手册


www.ouravr.com

pitolan

WWW.OURAVR.COM

安全第一

重要声明:

 遥控模型不是玩具

遥控模型不是玩具，会对人身造成伤害，应放在儿童接触不到的地方。在操作之前请仔细阅读操作手册，在操作中不要接近人群，防止伤害他人，注意自身安全。电池充电远离易燃物品，禁止 14 岁以下儿童操作。造成事故本人不负任何责任。

WWW.OURAVR.COM

四轴整机套件清单:

四轴机身 (包含了支架飞控板、四电调、四电机、RC 接收机等, 但不含桨的哦)



遥控发射机

(包含晶体一对)



11.1V 2200mAh 20C 花牌航模电池 (包含二条电池魔术扣带)

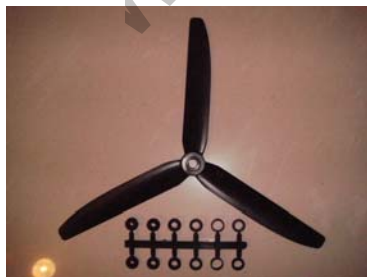


航模电池专用充电器+电源



HD9050 三叶正、反桨各 5 片

(包含桨适配器, 可转换成各种孔径的安装孔)



桨夹及马达安装座 4 个

(马达安装座在玩家以后改装时可能会用上)



收到套件后，请对四轴进行外观检查。

下面进行简单的组装与设置：（强调下，这时桨是不装的哦）

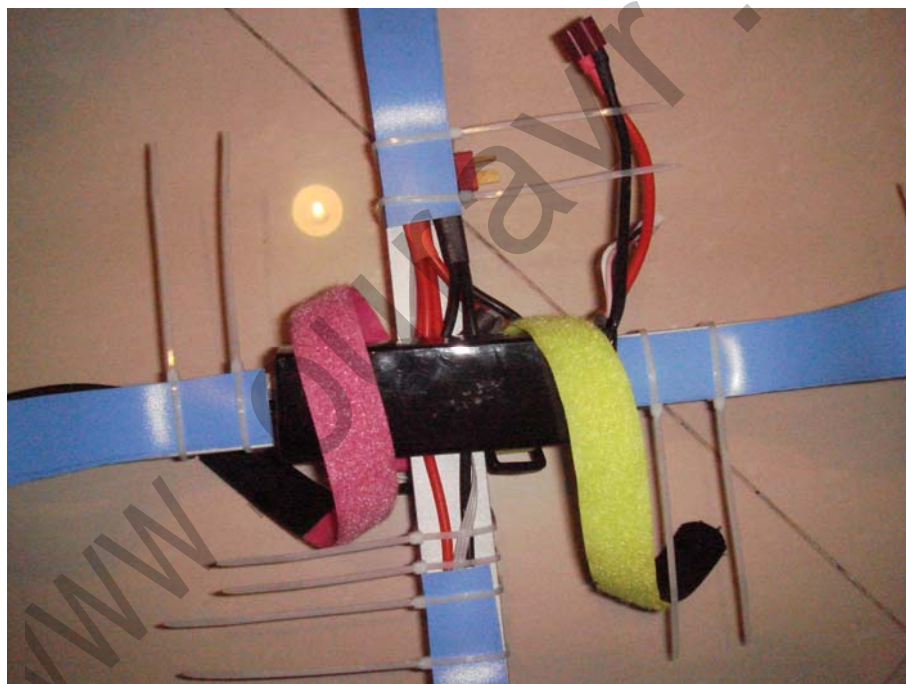
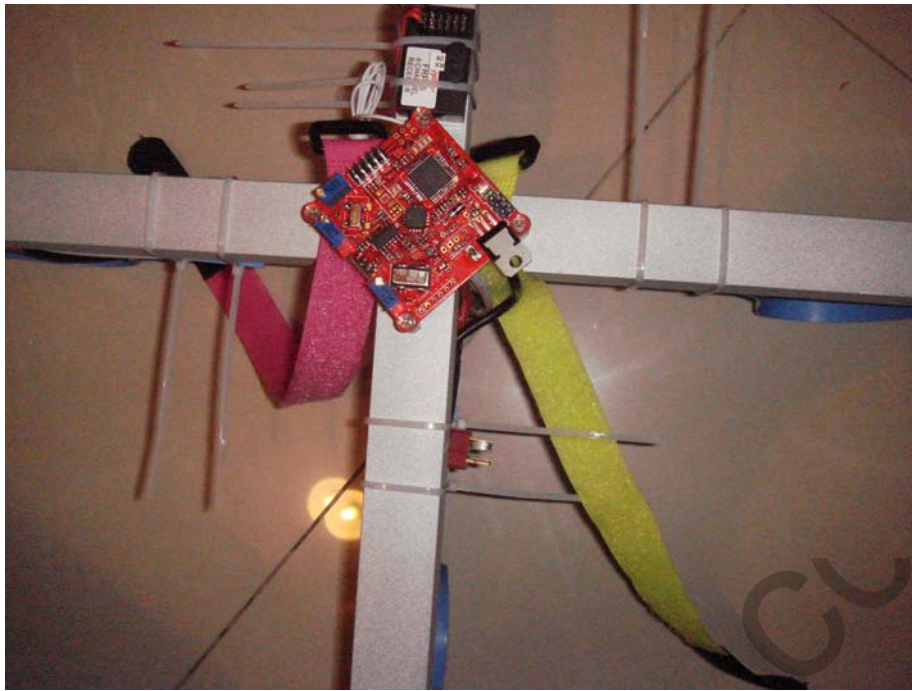
1、把接收机的晶体装到接收机上

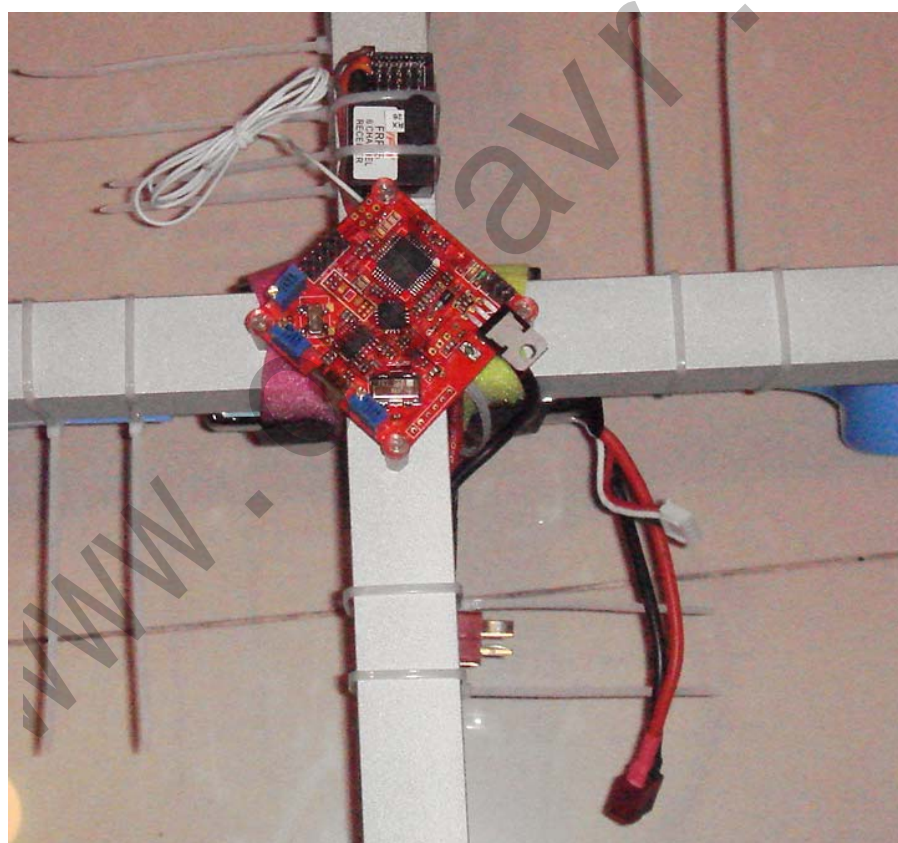
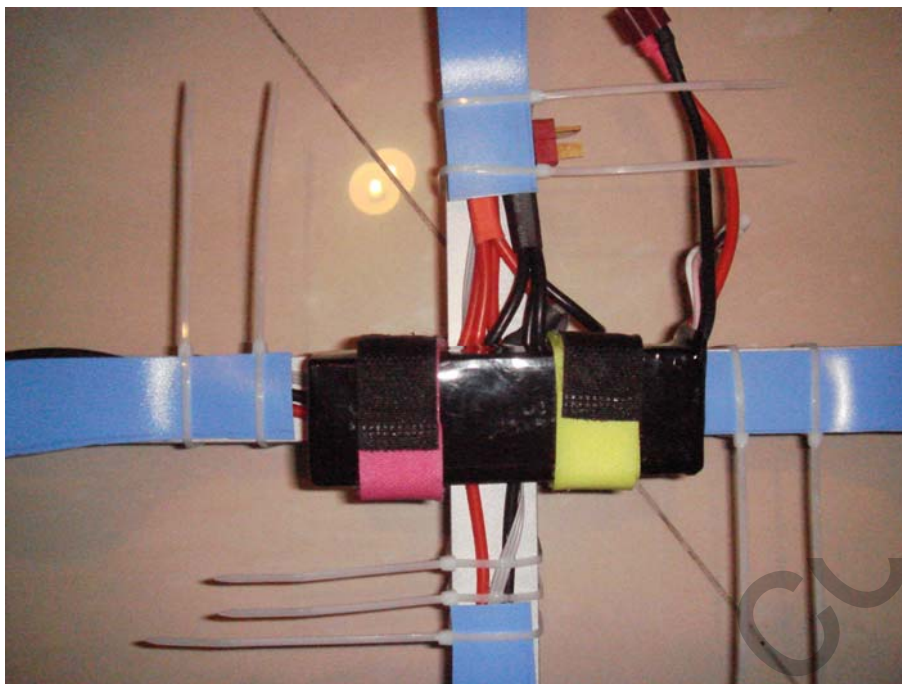


2、同样把发射晶体装到发射机上，注意收发晶体应该同一频率，同一信道的。



3、装上主电池，先将魔术扣带从飞控板下方绕支架穿过，把电池放到中间的位置，用魔术扣带扎紧（注意不要太暴力，别把陀螺的竖直安装板搞坏了）





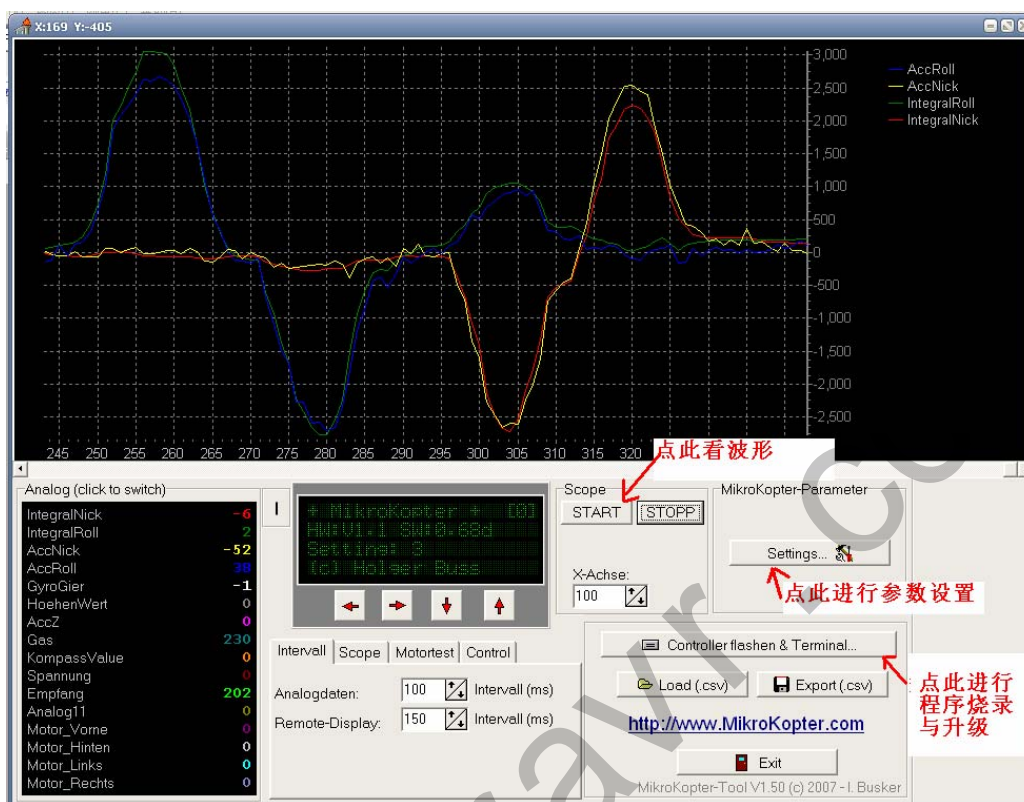
在上电前应当测量四轴的电源输入，确认没有短路，把电池插到 T 插上电，上电后会听到四个电机相继进行自检的“吱、吱、吱”声，电机也会相应的转动一下，四电调上的绿色 LED 亮，红 LED 不亮。飞控板上三个 LED 都亮，其中黄 LED 闪（黄 LED 是原来德国人的蜂鸣器）。

拉出发射机的天线，打开发射机后红灯及黄灯灭，绿灯亮。如果电池电压低，绿灯亮，

黄灯闪，红灯不亮。

下面连上调试板，接到 PC 上进行遥控器的通道配置

打开 MikroKopter-Tool 软件（V1.50）



点 Settings 按钮，点 channels 页面

Hier werden die vom Sender übertragenen Kanäle den MikroKopter-Funktionen zugeordnet. Poti1-3 sind per Sender frei einstellbare Werte.

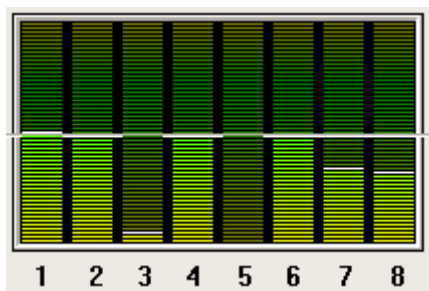
Function	Channel	Function	Channel
GAS:	3	POT11:	5
GIER:	4	POT12:	6
NICK:	2	POT13:	7
ROLL:	1	POT14:	8

油门 → GAS: 3
副翼 → GIER: 4
升降 (俯仰) → NICK: 2
方向 (横滚) → ROLL: 1

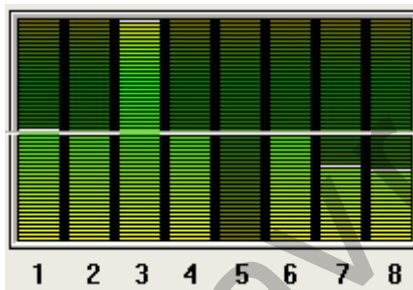
Parameterset: 3

Read Write
Load... Save...
OK

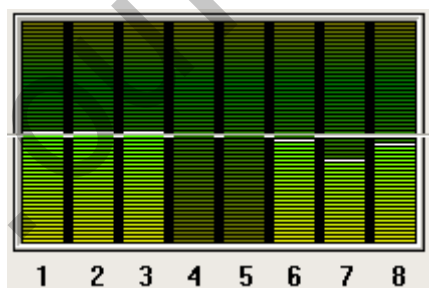
上面是遥控器上两个遥杆都在中间位置时的图形，把遥控器上的油门打到最小（最下方）应变成这样的图形：



这说明油门通道为第三通道，如果变成下面这样，说明是油门通道是反的，请把遥控器上右下方的拨码开关（正反向切换开关）的第3打到另一边（我们设图形上的控制条最小为0，中间为50，最大为100）

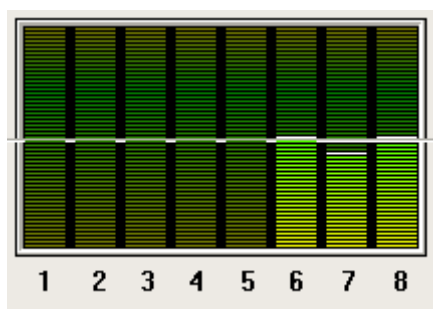


把与油门处于同一遥杆的副翼杆打到最右边（油门回中），图形应变成如下

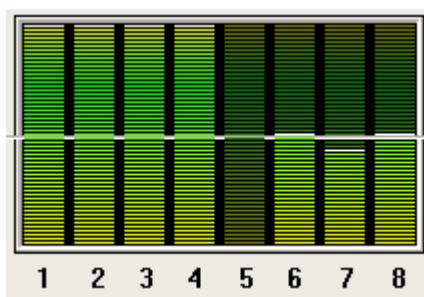


由此判断出副翼通道为4通道，如图形条为100，则同样把通道4的拨码开关打到另一边，用同样的方法把第一和第二通道进行设置，最后的设置应该如下

把两个遥杆都打到右下角，四个通道全为0，如下：



把两个摇杆都打到左上角，四个通道全为 100，如下：



下图为四轴所接受的遥控器指令：

其中

油门摇杆为 100, 100 时，即打到左上角时，为 校正陀螺

油门摇杆为 100, 0 时，即打到右上角时，为 校正所有 也即设置传感器归零

油门摇杆为 0, 0 时，即打到右下角时，为 马达启动

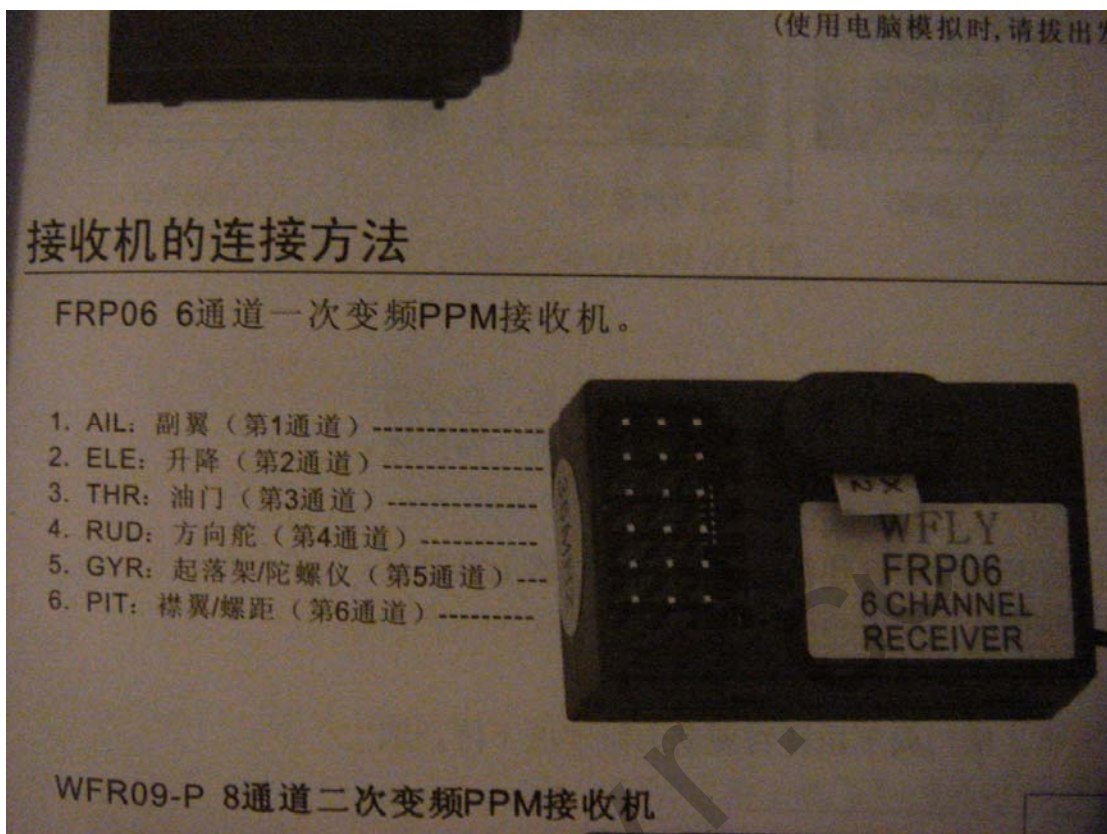
油门摇杆为 0, 100 时，即打到左下角时，为 马达关闭

美国手

日本手



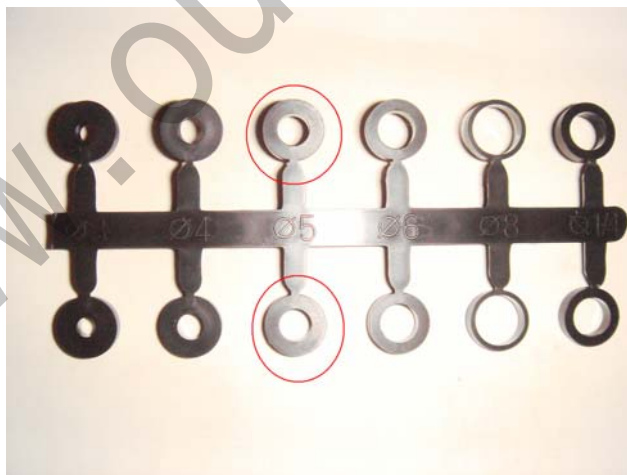
正常情况下，目前的程序是已经设置好了的，大家拿到机器后，只要把遥控器上的第三和第四通道设置为反（拨到下面），但我发现天地飞的控的通道顺序和通道正反并不是严格一样，通道顺序一般可以在遥控器的说明书上找到，上面的一到四通道分别是横滚、俯仰、油门、副翼，下面的说明书中显示这个的一到四通道分别是副翼、俯仰、油门、横滚。

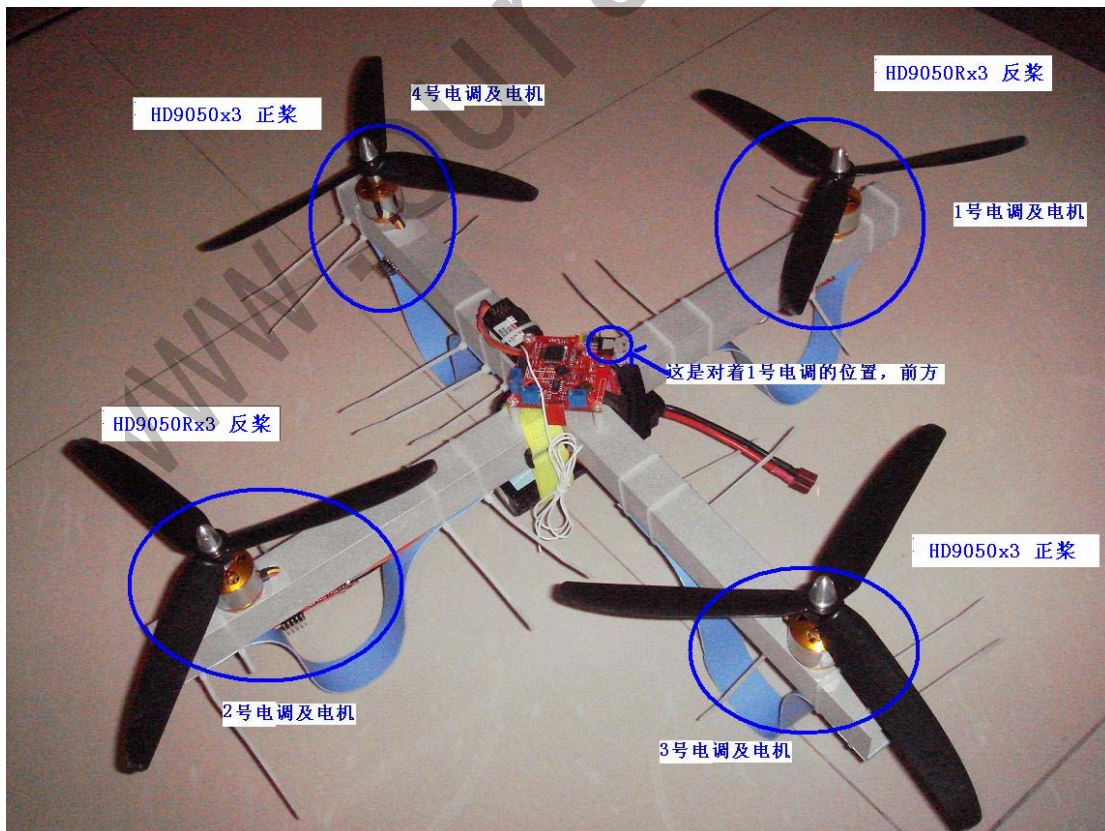


到此设置完成, 下面进行试飞前的最后安装与测试。

装桨:

把桨适配器上的 5mm 安装孔拿下来装到桨上, 并夹上桨夹, 上到电机上, 拧紧。





至此安装完毕，请检查所有东西都安装牢固，电机、电池等等。

下面把四轴拿手上，插上电池，设置传感器归零，开启马达，加一点点油门（注意安全哦），把四轴向某一方向倾斜，四轴应该会控制电机产生反作用力去设法保持平衡。没问题可以进行试飞了。

首次试飞：

请找一块空地，检查所有连接正常，安装紧固，先试四轴开关马达都正常，把四轴放平在地上，操作遥控器，设平衡（遥杆打左上角，右上角），开启马达（遥杆打右下角，注意在马达启动后，此遥杆应该保持油门杆一直在最小的位置把副翼杆回中），加油门就可以起飞了，注意油门要慢加，安全第一！

如果你是新手，请进行以下的飞行技术练习：

进行起飞与降落练习，一开始起飞，并保持方向，飞高到一米左右，减油门，让其平稳地降落回到原地，这主要是练习对油门的掌控。要练习到起飞平稳，降落平稳。



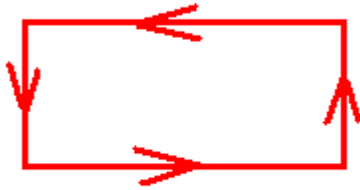
进行前后左右运动的练习。



进行转圈飞行练习。



按自己预定的航线飞行练习，比如说沿长方形飞，每到一个点先停下，机头转向，再沿另一条边飞。



大家应该苦练以上的基本功。只有飞行技术练好了，后面才能控制四轴进行飞行表演、航拍等等。

最后祝大家玩得愉快！也请大家一定谨记“安全第一”！