

美嘉欣® 遥控

ITEM NO.X401H



适用于14岁以上

X-SERIES 手机APP遥控

气压计定高·一键启动/降落
高清实时传输六轴陀螺仪遥控四轴飞行器 6-Axis Gyro Quad-copter



用户手册

6-AXIS GYRO
六轴陀螺仪控制系统

主要技术参数

机身长：298mm

整体高度：76mm

主风叶直径：135mm

总重量：约128克

电机：空心杯电机

充电时间：约90分钟

电池：7.4V 350mAh锂电池

主要特性

1. 采用四轴电机驱动，飞行平稳，可轻松完成各种飞行动作。
2. 本产品外观设计新颖，安装简单、维修方便。
3. 采用2.4G自动跳频技术，可多台飞行器同时飞行。
4. 最新6轴陀螺仪飞行控制系统，使飞行器更稳定，操作更容易。
5. 采用7.4V 350mAh锂电电池，飞行时间为7分半钟左右。
6. 本产品具有无头模式和一键返航，可轻松将飞行器召回。
7. 新增气压计定高、一键启动/降落、APP遥控功能。

各部件名称及销售配件

序号	名称	数量	序号	名称	数量	序号	名称	数量
1	飞行器	1	5	脚架	2	9	USB充电线	1
2	遥控器	1	6	防护架	4	10	摄像头	1
3	用户手册	1	7	风叶螺丝	4	11	手机固定架	1
4	风叶	4	8	螺丝刀	1			

前言

欢迎您选购美嘉欣产品，为了让您更容易、方便地使用这台飞行器，请您详细阅读本说明书之后再操作，同时请您妥善保存此说明书，作为以后调整及维修的参考。

1.1 重要声明

1. 该产品不是玩具，而是将机械、电子、空气力学、高频发射等专业知识整合为一体的精密设备，需要正确组装和调试才可避免事故发生。该产品持有人必须使用安全的方式来操作控制；操作不当，可能引起严重的人身伤害或财产损失。
2. 本产品适用于有操作模型飞行器经验、年龄不小于14周岁的人群。
3. 如遇使用、操作、维修等问题，请与当地经销商或本公司相关人员联系。

1.2 安全注意事项

遥控模型飞行器是最高危险性商品，飞行时务必远离人群。人为组装不当或机体损坏，电子控制不良，以及操作不熟悉，都有可能导致飞行器损坏或人身伤害等不可预测的意外。请操作飞行者务必注意飞行安全，必需了解自身疏忽所造成意外的责任。

1. 远离障碍物及人群

遥控飞行器飞行时具有不确定的飞行速度和状态，存在潜在的危险性。飞行时必须远离人群、高层建筑、高压电线等，同时避免在风雨、雷电等恶劣天气下飞行，以确保飞行员、周围人群和财产的安全。

2. 远离潮湿环境

飞行器内部是由许多精密的电子元件和机械零件组成，所以，必须防止飞行器潮湿或水气进入机体，以免机械，电子元件故障而引发意外。

3. 正当使用本产品

请使用美嘉欣原装零件进行改装或者维修，以确保飞行的安全。请在产品功能允许的范围内进行操作和使用，且不得用于安全法令之外的其他非法用途。

4. 避免独自操控

遥控飞行器操控技巧在学习初期有着一定的难度，要尽量避免独自操作飞行，需有经验的人士指导。

5. 安全操作

请根据自身的状态和飞行技能，操作遥控飞行器。疲劳、精神不佳或操作不当，将会增加意外风险的概率。

6. 远离高速旋转部件

当飞行器旋翼在高速旋转时，请飞行员、周围人群和物体远离旋转部件，以免造成危险及损坏。

7. 远离热源

遥控飞行器是由金属、纤维、塑料、电子元件等材料组成，因此要尽量远离热源、防止日晒，避免因高温引起变形，甚至损坏。

警告

- *包装和说明书含有重要信息，应保留。
- *此款飞行器你有责任确保不会对他人的人身及财产造成伤害。
- *调试安装飞行器须严格按照操作说明书上操纵，注意飞行器飞行时与使用者或其他人保持1-2米的距离，避免飞行器飞行、降落时撞向人的头部、脸部和身体等，引起伤害。
- *我司和销售商对因使用或操作不当而引起的任何损失和损坏以及人体的伤害不负任何责任。
- *儿童操作飞行器时应由成年人从旁指导，本产品禁止14岁以下儿童操作。
- *请遵照说明书或包装说明要求正确安装和使用，部分零件应由成人组装。
- *产品含有小零件，请将其放置于小孩不能触及的地方，防止产生误食或窒息危险。
- *严禁在马路上或积水的地方玩耍，以免造成意外。
- *请及时将包装材料收起，以免对儿童造成伤害。
- *不要拆卸或改装飞行器，拆卸或改装可能会使飞行器出现故障。
- *充电器电池盒电池需插入与产品标志相同的指定电源中。
- *使用螺丝刀在遥控器电池盒处向反方向松开螺丝；将电池按照正负极的方向安装于遥控器内；盖上电池盖，按顺时针方向拧紧螺丝。
- *只能使用原厂配置的充电器。
- *充电器不是玩具。
- *安装或更换电池时应注意电池极性。
- *遥控器使用“AA”非充电电池，或“AA”充电电池。
- *非充电电池不可充电，只能使用与推荐电池一样或相同的电池。
- *给充电电池充电时，必须由成人监护下进行，充电时必须远离易燃物，充电时监护人请不要离开航模到监视范围外。
- *请不要短路、挤压电池，以免发生爆炸。
- *不可混用新旧或不同类型的电池。

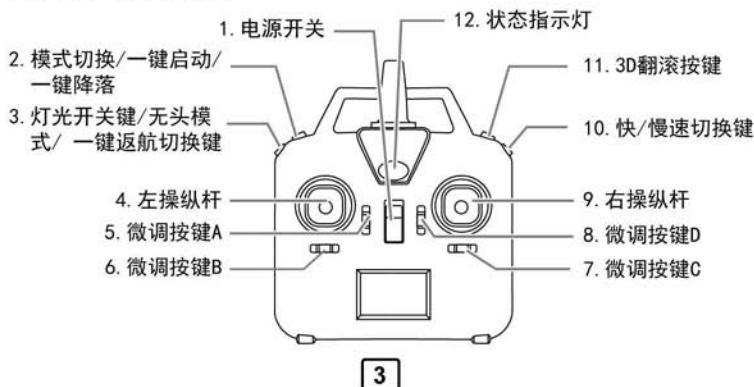
- *用尽的电池应及时取出，废弃电池不能乱扔。
- *电源接线端不应从模型中取出，接线端子不应短路。
- *切勿将电池短路、分解或投入火中；切勿将电池放在高温、受热的地方（如火中或电热装置附近）。
- *长时间不使用请取出电池，以免电池漏液造成对本产品的损坏。
- *飞行器要在尽可能远离其他电器设备和磁性物件的地方使用，它们可能会造成相互干扰。
- *请与高速旋转的螺旋桨保持安全距离，以免发生绞伤、割伤危险。
- *模型只能使用推荐的充电器；充电器不是模型；可用液体清洗的模型清洁前应 与变压器或充电器断开；定期检查变压器或充电器的电线、插头、外壳和其他部件是否损坏发现损坏时应停止使用，直至修复完好。
- *电机为发热部件、电池充放电时发热，请勿触摸，以免发生烫伤危险。
- *发光二极管激光辐射，勿直视光束。
- *模型不要靠近耳朵使用！误用可能导致听力损坏。
- *请勿将天线指向他人或自己面部、眼睛，以免造成伤害。
- *为保证航空无线电台电磁环境的要求，禁止在以机场跑道中心点为圆心，半径5000米的区域内使用各类模型遥控器。在国家有关部门发布无线电管制命令期间、区域内、应该按要求停止使用模型遥控器。

1. 遥控器使用及注意事项

1.1 遥控器主要特性

- (1) 本遥控器采用微电脑控制系统，2.4G自动对频技术对频成功后可同时多架飞行器飞行。
- (2) 能执行上升/下降，左/右转向，左/右侧飞，前进/后退，及各方向的翻滚。
- (3) 遥控器可根据操纵者的习惯，自行进行左/右手油门切换。

1.2 遥控器功能介绍：

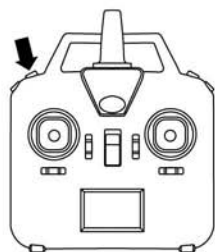


序号	功能键及名称	作 用
1	电源开关	控制遥控器的电源，拨到“ON”时，为接通遥控器电源，拨到“OFF”时，为遥控器断开电源。
2	模式切换/一键启动/ 一键降落	1. 长按按键为左右手油门切换。 2. 短按按键为一键启动/一键降落
3	灯光开关键/无头模式/ 一键返航切换键	1. 短按开启/关闭飞行器上的LED夜航灯。 2. 进入/退出无头模式键：紧按此键2秒左右，听到遥控器发出“滴滴”声，显示屏上“STICK MOD *”字符为闪烁状态，飞行器指示灯由常亮变为闪烁状态，飞行器便进入了无头模式，再次紧按此键2秒左右，听到遥控器发出“滴滴滴”声，显示屏上“STICK MOD *”字符无闪烁，飞行器指示灯由闪烁变为常亮状态，飞行器便退出了无头模式。 3. 在无头模式下，飞行器在飞行过程中，按一下一键返航键，飞行器便会朝操控者的方向飞，退出此功能只需再次操纵前进/后退摇杆或再按一次返航键便可以取消返航功能。
4	左操纵杆	STICK MOD 2: 上升/下降，左/右转向； STICK MOD 4: 上升/下降，左/右侧飞； STICK MOD 1: 前进/后退，左/右转向； STICK MOD 3: 前进/后退，左/右侧飞；
5	微调按键A	STICK MOD为2或4时，此按键无效， STICK MOD为1或3时，为前进/后退微调键。
6	微调按键B	STICK MOD为3或4时，为左/右侧飞微调键， STICK MOD为1或2时，为左/右转向微调键。
7	微调按键C	STICK MOD为3或4时，为左/右转向微调键， STICK MOD为1或2时，为左/右侧飞微调键。
8	微调按键D	STICK MOD为2或4时，为前进/后退微调键， STICK MOD为1或3时，此按键无效。

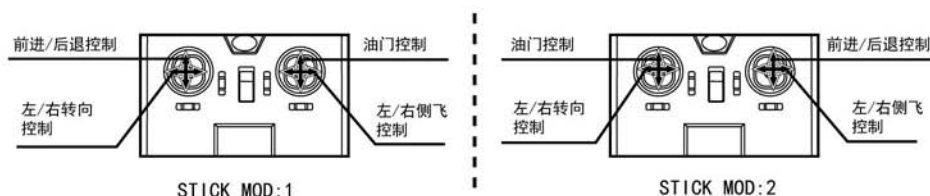
序号	功能键及名称	作 用
9	右操纵杆	STICK MOD 1:上升/下降, 左/右侧飞; STICK MOD 3:上升/下降, 左/右转向; STICK MOD 2:前进/后退, 左/右侧飞; STICK MOD 4:前进/后退, 左/右转向;
10	快/慢速切换键	遥控器有2种飞行模式, 快速/慢速。
11	3D翻滚按键	紧按此键, 推动前进/后退/左/右侧飞摇杆至最边处, 飞行器实现向前/后/左/右翻滚功能。
12	状态指示灯	1. 指示灯断续闪烁: 表示遥控器还没有启动。 2. 指示灯一直不停快速闪: 表示遥控器处于对码状态, 可与接收机进行对码。 3. 指示灯常亮: 遥控器处于可飞行控制状态。

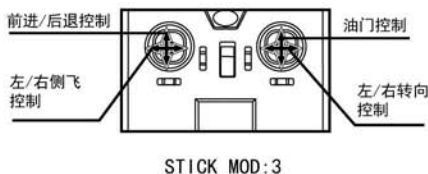
1.3 四种模式切换:

长按模式切换键即可切换到模式2/4/1/3。

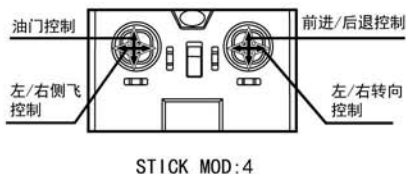


1.4 遥控器有四种摇杆模式, 分别如下图:





当遥控器为右手油门时，副翼/方向舵转换按键可使遥控器在模式1和模式3进行切换。



当遥控器为左手油门时，副翼/方向舵转换按键可使遥控器在模式2和模式4进行切换。

1.5 飞行模式切换：

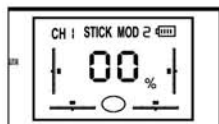


图1

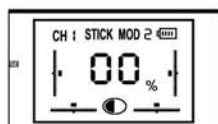
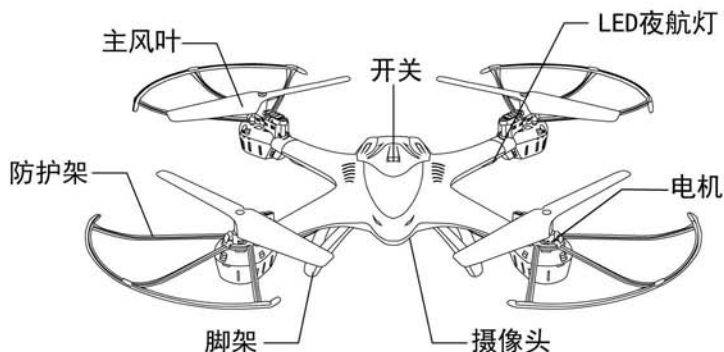


图2

本遥控器有二种飞行模式，分别为慢速（如图1），快速（如图2）操作者可根据自己的习惯进行切换。

2. 飞行器使用说明

2.1 飞行器主要部件



2.2 飞行器电池更换及充电方法

飞行器电池更换



图3

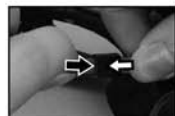


图4



图5



图6

1. 将螺丝按逆时针方向旋出，并将电池盖打开。
2. 将电池连接线从接收板的电源接口处拔出。
3. 更换新的电池后重新跟接收板连接，并将电池装入电池槽内。
4. 再将电池盖盖上，并将螺丝按顺时针方向旋转扭紧。

飞行器充电方法

关闭开关，将电池从电源线连接插头处拔出，将USB充电线的充电插头与电池上的三线插头连接，充电时，USB充电线指示常亮，当电池充满后，USB充电线指示灯灭，电池充电时间约90分钟左右。

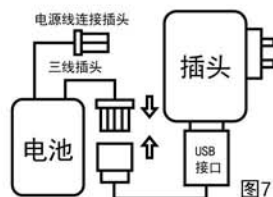


图7

飞行后的电池需先充电后再保存，以免电池过度放电而永久性的损坏电池。

2.3 飞行器起飞步骤

1. 将电池装入飞行器中，连接好电源线，将飞行器开关置于OFF处。
2. 先打开遥控器电源开关，遥控器状态指示灯快速闪烁，发出对码信号和飞行器进行对码。（此时不能推动遥控器的操纵杆，如果动了遥控器的操纵杆，需重新打开遥控器的电源开关，否则无法与飞行器成功对码。）
3. 再将飞行器的开关置于ON处，飞行器四轴上的指示灯快速闪烁，处于陀螺仪检测和对码状态，此时将与遥控器对码。将飞行器平放在静止的水平面或地面上，大约4秒，指示灯变为常亮后，便可操控飞行器。
4. 在准备起飞前，需将遥控器的各微调值调到中点，否则，飞行器起飞后会侧向一边。
5. 短按一键启动按键，可使飞行器低速转动，推动油门操纵杆可使飞行器起飞。
6. 为了防止描述不清或者混乱，我们特意对飞行器的方位进行了定义。即飞行器尾部正对飞行员，飞行器头部朝飞行员的正前方。飞行员左手一侧为飞行器的左方，右手一侧为右方；飞行器头部为正前方，尾部为正后方；机身朝向天空的一方为上方，机身朝向地面的一方为下方。本说明书中，所有关于方位的描述，均以此定义为准。

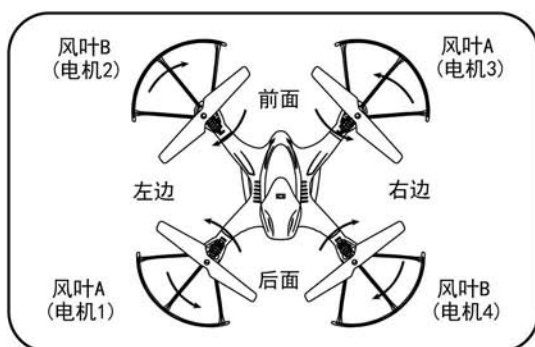


图8

7. 飞行器上的蓝灯代表飞行器的前面，橙灯为飞行器的后面。
8. 飞行器通电后，检查风叶旋转方向。左前方和右后方风叶B顺时针方向旋转，右前方和左后方风叶A逆时针方向旋转。
9. 飞行中若出现飞行器偏向一边，可以通过遥控器相应的微调来进行调整。

2. 4注意事项：

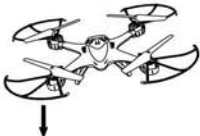
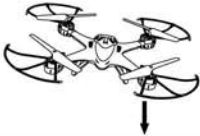
- (1) 开机时应遵循“先开启遥控器，再接通飞行器电源”的原则，需按飞行器的起飞步骤1/2/3顺序操作，否则无法完成对码。
- (2) 在同一时刻，请确保对码的飞行器和遥控器只有一对，否则会对错遥控器。
- (3) 飞行器每次飞行后，需将电池插头从飞行器电源插座中拔出，否则，电池会过度放电而造成永久性损坏。

3. 飞行前调节

1. 飞行器起飞后，如果没有推动遥控器的前进/后退摇杆，而飞行器仍然向前或向后飞行，可调节遥控器前进/后退微调键，使飞行器平衡。

	如果飞行器起飞后，飞行器一直向前飞行，把前进/后退微调键往下推，可调节使飞行器平衡。
	如果飞行器起飞后，飞行器一直向后飞行，把前进/后退微调键往上推，可调节使飞行器平衡。

2. 飞行器起飞后，如果没有推动遥控器的左/右侧飞摇杆，而飞行器仍然向左或向右侧飞行，可调节遥控器左/右侧飞微调键，使飞行器平衡。

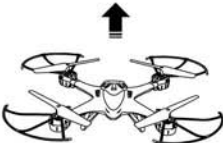
	如果飞行器起飞后机身向左倾斜，把左/右侧飞微调键向右推，可调节使飞行器平衡。
	如果飞行器起飞后机身向右倾斜，把左/右侧飞微调键向左推，可调节使飞行器平衡。

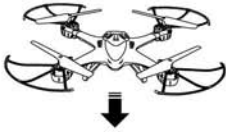
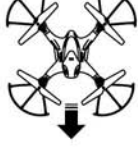
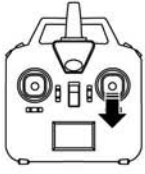
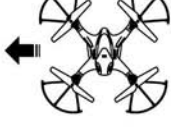
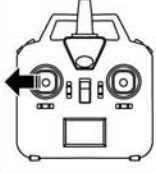
3. 飞行器起飞后，如果没有推动遥控器的左/右转向摇杆，而飞行器仍在空中向左或向右打转，可调节遥控器左/右转向微调，使飞行器平衡。

	如果飞行器起飞后机身向左转，把左/右转向微调键向右推，可调节使飞行器平衡。
	如果飞行器起飞后机身向右转，把左/右转向微调键向左推，可调节使飞行器平衡。

4. 飞行控制方法

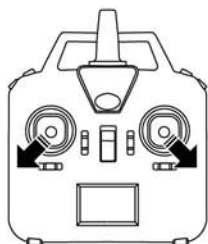
当STICK MOD4为时，飞行操作如下：

上升	 向上推动油门控制杆，旋翼的转速加快，飞行器上升。	
定高	推动油门控制杆，飞行器上升或下降到操纵者想要的高度后，松开油门控制杆，飞行器停在当前高度。	

下降		向下推动油门控制杆，旋翼的转速减慢，飞行器下降。	
向左转		向左推动左/右转向操纵杆，飞行器机头向左转弯。	
向右转		向右推动左/右转向操纵杆，飞行器机头向右转弯。	
向前		向上推动前进/后退操纵杆，飞行器向前飞行。	
向后		向下推动前进/后退操纵杆，飞行器向后飞行。	
左侧飞		向左推动左/右侧飞操纵杆，飞行器向左侧飞。	
右侧飞		向右推动左/右侧飞操纵杆，飞行器向右侧飞。	

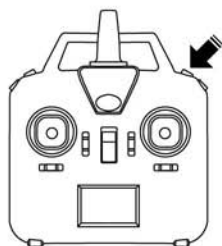
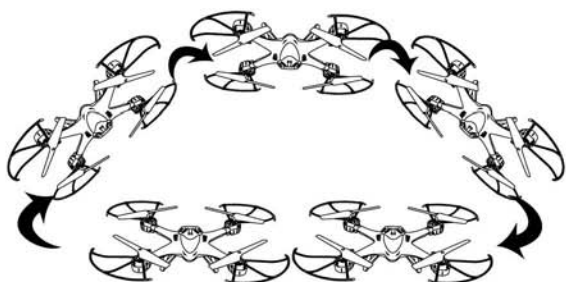
飞行器的降落与紧急停止：

短按一键降落键或控制油门操纵杆，使飞行器匀速降落到地面，大约两秒左右后，飞行器停止飞行；飞行器起飞后与地面的距离低于一米时，遇到紧急情况，需要飞行器停止飞行，可将遥控器的左操纵杆推到左下角，右操纵杆推到右下角。



3D翻滚操作：

紧按3D翻滚按键，推动前进/后退，左/右侧飞摇杆至最边处，进行四个方向的翻滚操作。



注意事项：

建议初学者选择在空间较大，地面柔软的地方进行练习。

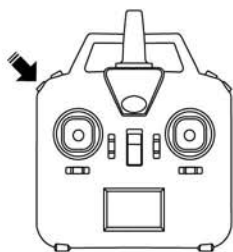
5. 无头功能

进入无头模式：

将飞行器与遥控器对码成功后，紧按遥控器左上方的功能按键大约2秒钟，遥控器蜂鸣器发出“嘀嘀”两声，并且显示屏上“STICK MOD *”字符为闪烁状态，飞行器指示灯由常亮变为闪烁状态，飞行器便进入了无头模式。

退出无头模式：

飞行器成功进入无头模式后，紧按遥控器左上方的功能按键大约2秒钟，遥控器蜂鸣器发出“嘀嘀嘀”三声，并且显示屏上“STICK MOD *”字符为常亮状态，飞行器指示灯由闪烁变为常亮状态，飞行器便退出了无头模式。



飞行器的方向：

飞行器进入无头模式后，必需先对飞行方向进行校对。将飞行器头部朝操纵者正前方，（如图9），再将遥控器的两个遥控杆同时打到右下角（如图10）大约2秒钟，飞行器指示灯由无头模式的慢闪变为快速闪烁2秒，飞行器的飞行方向便确认好了。



图9

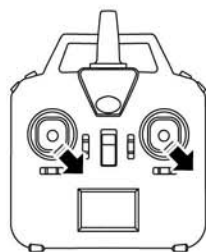


图10

无头模式下飞行器的飞行方向控制：

无头模式下，飞行器的控制方向，是以飞行器启动时，机头所指方向为正前方，操纵者在控制飞行器时，也必需面朝飞行器启动时，机头所指方向，不然将无法进行操纵的方向控制。具体控制如下：

遥控器摇杆推前进，飞行器会朝启动方向时，操纵者的正前方向飞行。		遥控器摇杆拉右侧飞，飞行器会朝启动方向时，操纵者右侧的方向飞行。
遥控器摇杆拉后退，飞行器会朝启动方向时，操纵者的正后方向飞行。		遥控器摇杆拉右转向，飞行器会向操纵者右侧转向。
遥控器摇杆拉左侧飞，飞行器会朝启动方向时，操纵者左侧的方向飞行。		遥控器摇杆拉左转向，飞行器会向操纵者左侧转向。

注意事项：

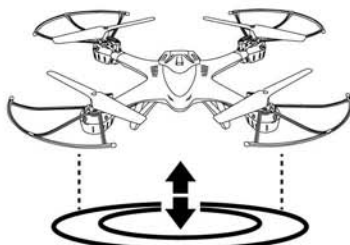
1. 准备在无头模式中飞行时，必需先确认飞行器的控制方向，并进行飞行器控制方向校对，而且操纵者必需面朝飞行器校对方向时，机头所指的方向，控制过程中，不要改变，以免影响飞行器的控制。
2. 在无头模式飞行中，当发现飞行器的飞行方向与操纵者的控制方向不一致或有偏差时，则需停止飞行，重新对飞行器进行方向的校对动作。

一键返航功能：

在无头模式下，飞行器在飞行过程中，按一下一键返航键，飞行器便会朝操控者的方向飞，退出此功能只需再次操纵前进/后退摇杆或再按一次返航键便可以取消返航功能。

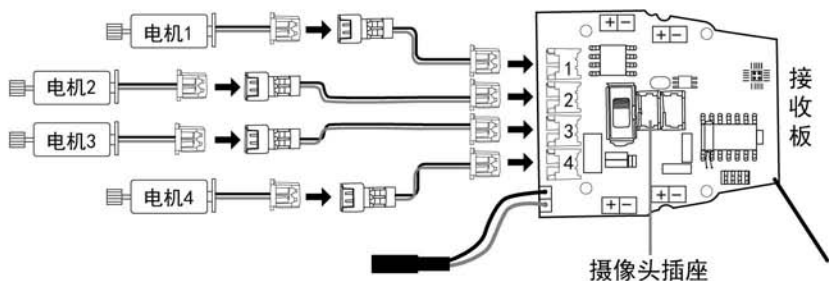
6. 气压计定高

当飞行器与遥控器对频完成后，推动油门杆飞行器离地面距离高于一米时松开操纵杆，飞行器将会悬停在当前高度。



7. 电机连接接收板示意图

接收板的安装方向和插线的连接位置必需和下图所示的一样，飞行器才能正常运作。



1. 电机1连接1号接口。
2. 电机2连接2号接口。
3. 电机3连接3号接口。
4. 电机4连接4号接口。

8. 防护架/脚架安装



图11

1. 将防护架对准电机座上的三个接孔插入。



图12

2. 将防护架上的螺丝用螺丝刀按顺时针旋转扭紧。



图13

3. 将脚架对准飞行器底部上的四个接孔插入，脚架的尖头需向机头方向。

9. 电机座更换



图14

1. 逆时针旋转将底部螺丝旋出。



图15

2. 将脚架往外拔出。



图16

3. 断开电机电源连接线。



图17



图18



图19

4. 重新将更换好的脚架连接线跟接收板连接口连接。
5. 再将脚架套回主体上。
6. 顺时针旋转将底部螺丝旋紧。

10. C4015/C4016 FPV实时传输航拍组件安装

手机固定架安装：



图20



图21



图22



图23

1. 将支撑杆跟手机固定组件连接。
2. 手机固定组件上下拉伸可调整大小。
3. 将手机固定架套在遥控器上。
4. 将支撑杆后的锁心往后拉，同时手机固定架慢慢往上推，即可拆下手机固定架。

C4015/C4016摄像头安装



图24



图25



图26

1. 将摄像头扣在主体下的接口上。
2. 将螺丝按顺时针旋转扭紧。
3. 将摄像头连接线的白色接口跟摄像头上的接口连接。



图27



图28



图29

4. 将摄像头连接线的红色接口插入下主体的接口上。
5. 将天线套插进脚架上并顺时针旋转扭紧螺丝。
6. 把摄像头上的天线安装在天线套上。

11. FPV实时传输软件下载安装与软件功能介绍

1. FPV实时传输软件下载

苹果IOS系统请在APP STORE里面安装与实物相对应的软件“MJX H”。
安卓系统手机请到美嘉欣官网（WWW.MJXRC.COM）下载安装与实物相对应的软件“MJX H”软件。

2. MJX H 软件有两种模式

实时影像传输模式：



图30



图31



图32

1. 打开“MJX H”软件
2. 点触图标“MONITOR”进入实时传输界面
3. 手机屏幕出现实时影像

APP手机遥控模式：



图33



图34

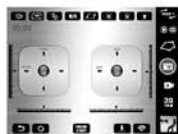
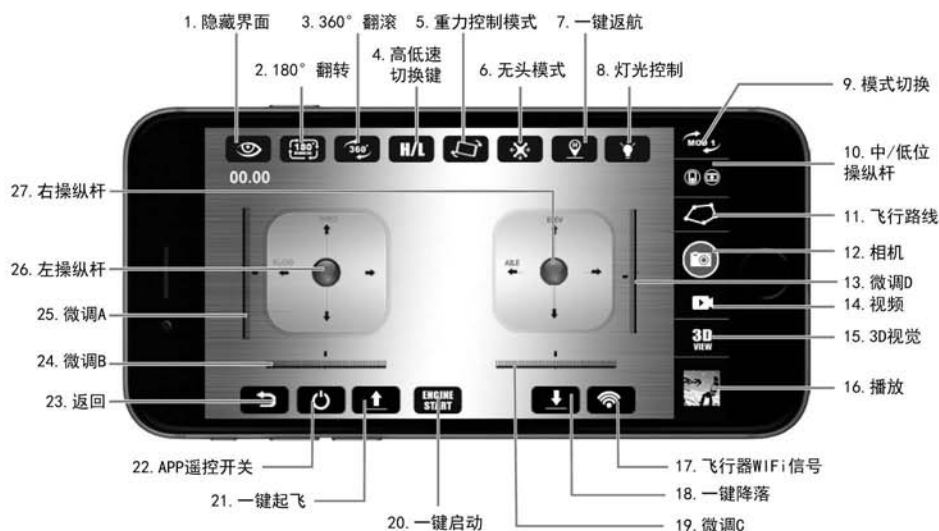


图35

1. 打开“MJX H”软件
2. 点触图标“CONTROL”进入手机遥控界面
3. 启动APP手机实时遥控界面

3. MJX H APP手机遥控器功能介绍



序号	功能名称	作用
1	隐藏界面	触摸此处界面菜单功能隐藏。
2	180° 翻转	触摸此处可使影像旋转180度。
3	360° 翻滚	飞行器起飞后，触摸此处飞行器向前翻滚360度。
4	高/低速切换键	打开APP遥控开关后，触摸此处飞行器进入快慢模式切换，H/L图标显示红色为快速模式，H/L图标显示黑色为慢速模式。
5	重力控制模式	触摸此处进入操作界面： MOD2左边操纵杆为油门+左右转向，右边操纵杆为前后+左右侧飞（通过手机前后+左右倾斜控制飞行器），MOD1左边操纵杆为前后+左右转向，右边操纵杆为油门+左右侧飞（通过手机前后+左右倾斜控制飞行器），MOD3左边操纵杆为前后+左右侧飞，右边操纵杆为油门+左右转向（通过手机前后+左右倾斜控制飞行器），MOD4左边操纵杆为油门+左右侧飞，右边操纵杆为前后+左右转向（通过手机前后+左右倾斜控制飞行器）。

序号	功能名称	作用
6	无头模式	打开遥控开关后，触摸此图标进入无头模式并对飞行器进行校正。
7	一键返航	在无头模式中触摸此图标，飞行器返航，返航的方向为启动时飞行器的机尾方向。
8	灯光控制	触摸此键即可开启与关闭灯光效果。
9	模式切换	四个模式功能如下： MOD2左边操纵杆为油门+左右转向，右边操纵杆为前后+左右侧飞，MOD1左边操纵杆为前后+左右转向，右边操纵杆为油门+左右侧飞，MOD3左边操纵杆为前后+左右侧飞，右边操纵杆为油门+左右转向，MOD4左边操纵杆为油门+左右侧飞，右边操纵杆为前后+左右转向。
10	油门中/低位操纵杆	油门低位操纵杆用于控制没有定高的飞行器。 油门中位操纵杆用于控制有定高的飞行器。
11	飞行路线	打开APP遥控开关后，触摸此处进入轨迹飞行：左边摇杆为油门+左右（触摸控制）空白屏幕可画线模仿控制飞行器前进、后退、左侧飞、右侧飞的飞行路线。 
12	相机	触摸此处飞行器摄像头拍照。
13	微调D	STICK MOD为2或4时，为前进/后退微调键，STICK MOD为1或3时，此按键无效。
14	视频	触摸此处飞行器摄像头进行录像。
15	3D视觉	触摸此处戴上 VR 3D 立体眼镜，可看3D视频效果。
16	播放	触摸此处将播放摄像机储存录像。
17	飞行器WIFI信号	指示飞行器WIFI信号强弱。
18	一键降落	飞行器飞行中，触摸此处缓慢降落。

序号	功能名称	作用
19	微调C	STICK MOD为3或4时, 为左/右转向微调键, STICK MOD为1或2时, 为左/右侧飞微调键。
20	一键解锁	飞行器没有解锁时, 短按此键, 为飞行解锁功能。
21	一键起飞	当飞行器解锁后, 在地上低速旋转, 短按此键, 为一键起飞功能。
22	APP控制	触摸此处键, 图标为红色时手机WIFI发出对码信号, 与飞行器WIFI对码连接成功后, 飞行器的指示灯为常亮。
23	返回	触摸此处退出APP控制界面, 进入选择模式。
24	微调B	STICK MOD为3或4时, 为左/右侧飞微调键, STICK MOD为1或2时, 为左/右转向微调键。
25	微调A	STICK MOD为2或4时, 此按键无效, STICK MOD为1或3时, 为前进/后退微调键。
26	左操纵杆	STICK MOD 2: 上升/下降, 左/右转向; STICK MOD 4: 上升/下降, 左/右侧飞; STICK MOD 1: 前进/后退, 左/右转向; STICK MOD 3: 前进/后退, 左/右侧飞;
27	右操纵杆	STICK MOD 1: 上升/下降, 左/右侧飞; STICK MOD 3: 上升/下降, 左/右转向; STICK MOD 2: 前进/后退, 左/右侧飞; STICK MOD 4: 前进/后退, 左/右转向;

4. APP手机遥控飞行器的起飞步骤

查看C4015/C4016组件是否与飞行器正确安装好, 再将飞行器的电池连接线与接收板上的电源连接口连接。打开飞行器上的电源开关, 飞行器指示灯快闪, 此时飞行器进入陀螺仪检测状态, 再将飞行器放置水平面上。进入手机“设置”选项, 将WIFI打开, 在手机WIFI搜索列表中找到与C4015/C4016相对应的“MJX H ****”并进行连接, 连接成功后, 退出设置选项。在手机中打开与WIFI连接相同的软件“MJX H”, 点击“MONITOR”可进入实时传输界面, 进行实时影像; 点击“CONTROL”可进入APP遥控界面, 触摸APP遥控开关图标, 图标为红色时手机WIFI发出对码信号, 与飞行器WIFI对码连接成功后, 飞行器的指示灯为常亮, 触摸一键解锁图标, 可使飞行器低速转动, 推动油门操作杆, 可使飞行器起飞。



APP遥控开关



一键解锁



一键降落

5. APP手机遥控飞行器的紧急停止与陀螺仪校正方法

短按一键降落键或控制油门操纵杆，使飞行器匀速降落到地面，大约两秒左右后，飞行器停止飞行；飞行器起飞后与地面的距离低于一米时，遇到紧急情况，需要飞行器停止飞行，可将遥控器的左操纵杆推到左下角，右操纵杆推到右下角。



陀螺仪校正：

飞行器进入无头模式后，必需先对飞行方向进行校对。将飞行器头部朝操纵者正前方，再将遥控器的两个遥控杆同时打到右下角大约2秒钟，飞行器指示灯由无头模式的慢闪变为快速闪烁2秒，飞行器的飞行方向便确认好了。



12. 产品配件



401H01

金上壳



400002

黑上壳



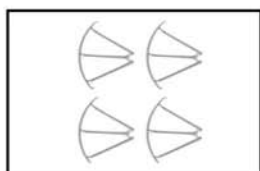
401H02

金下壳



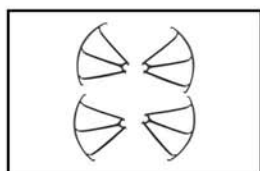
401H03

黑下壳



401H15

金色护架



400006

黑护架



401H04

金电池板/金开关滑片/
金插头座



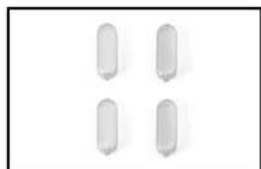
400008

黑电池板/黑开关滑片/
黑插头座



400010

黑风叶(A/B)



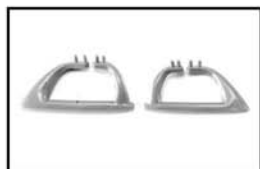
400011

蓝透明件



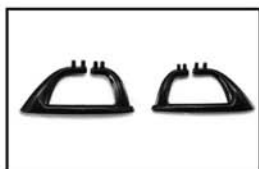
400012

橙透明件



401H05

金(左/右)脚架



400014
黑(左/右)脚架



401H06
金电机座



400016
黑电机座



401H07
金电机底盖/金电机盖



400018
黑电机底盖/黑电机盖



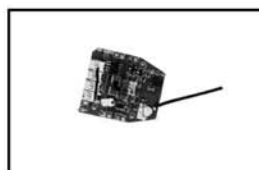
401H08
正转电机/电机牙轮



401H09
反转电机/电机牙轮



300016
牙轮/钢套/铜管



401H10
接收板



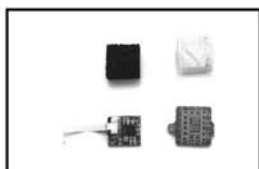
401H11
电池



401H12
充电器



GR302
遥控器



401H13
定高板组件

13. 解决问题指引

	现象	原因	对策
1	飞行器通电后指示灯一直持续快速闪烁。	处于陀螺仪检测状态。	将飞行器放在静止的平面上或地面上。
2	飞行器指示灯为两闪一灭闪烁。	飞行器没有收到遥控对码信号或已对好码的遥控器信号断了。	将遥控器置为对码状态或重新开启已对好码的遥控器。
3	飞行器指示灯一闪一灭闪烁。	飞行器电池处于低电指示状态。	将电池充电或更换充好电的电池。
4	飞行器震动很厉害。	旋翼变形。	更换旋翼。

