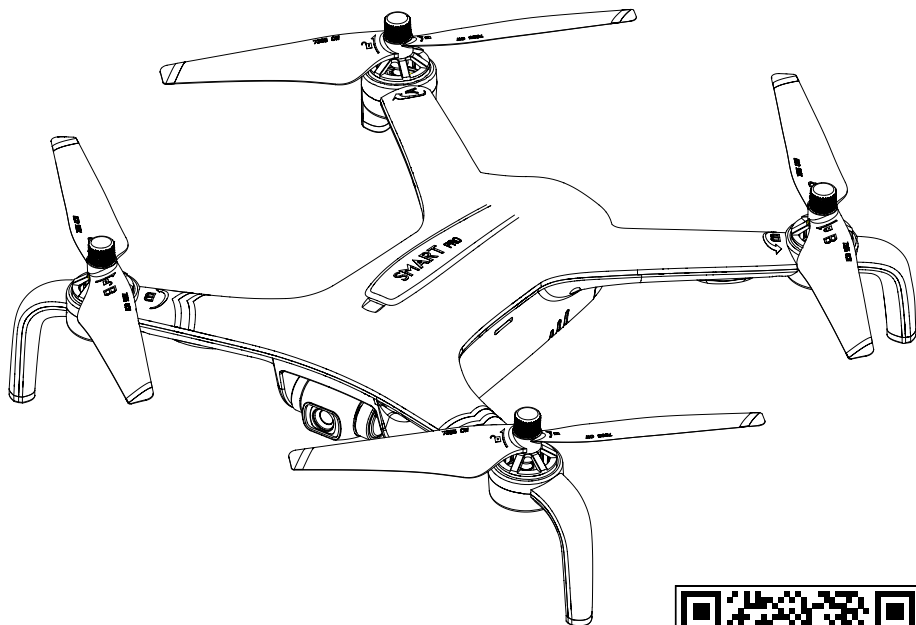


DF805 快速入门指南 V1.0



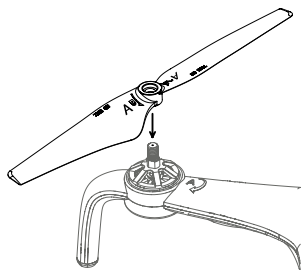
扫码下载 APP

重要提示

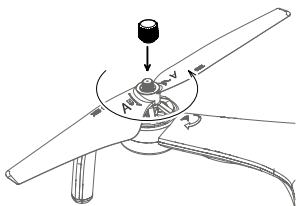
- 使用本产品前请仔细阅读本说明书，并严格按照说明书操作。
- 请不要自行尝试拆解、改装、维修飞行器，如有需要请联系代理商。
- 本说明书内容简洁，更为详细的说明书请进入 APP 主界面右上角的“帮助说明”中下载电子文档。
- 本说明书如有更新，恕不另行通知。

一 安装螺旋桨

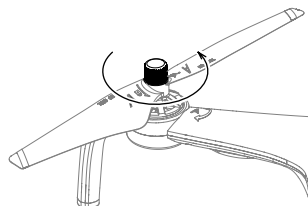
1 安装 A 机臂的螺旋桨



1) 将有 CW 字样的桨叶，放入 A 机臂的电机上（轴端面有凹点的电机）

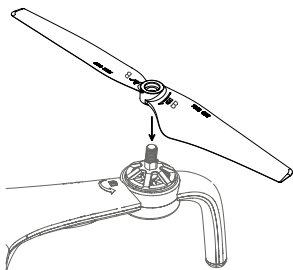


2) 将银色的桨叶固定螺母拧入电机轴上，锁紧时需逆时针旋转螺母

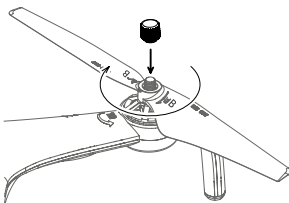


(3) 用手如图所示方向拧紧螺母，并确保螺母固定牢靠。

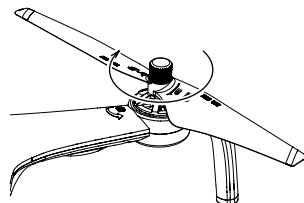
2 安装 B 机臂的螺旋桨



1) 将有 CCW 字样的桨叶，放入 B 机臂的电机上（轴端面无凹点的电机）



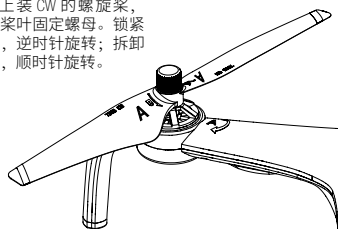
2) 将黑色的桨叶固定螺母拧入电机轴上，锁紧时需顺时针旋转螺母



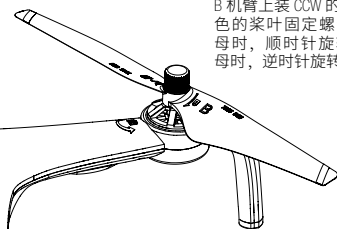
(3) 用手如图所示方向拧紧螺母，并确保螺母固定牢靠。

3 螺旋桨正确安装后如下图所示

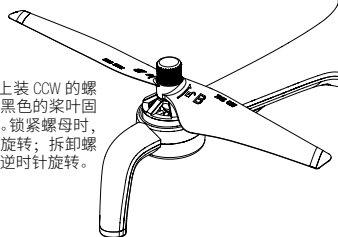
A 机臂上装 CW 的螺旋桨，银色的桨叶固定螺母。锁紧螺母时，逆时针旋转；拆卸螺母时，顺时针旋转。



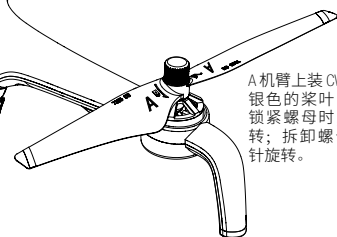
B 机臂上装 CCW 的螺旋桨，黑色的桨叶固定螺母。锁紧螺母时，顺时针旋转；拆卸螺母时，逆时针旋转。



B 机臂上装 CCW 的螺旋桨，黑色的桨叶固定螺母。锁紧螺母时，顺时针旋转；拆卸螺母时，逆时针旋转。

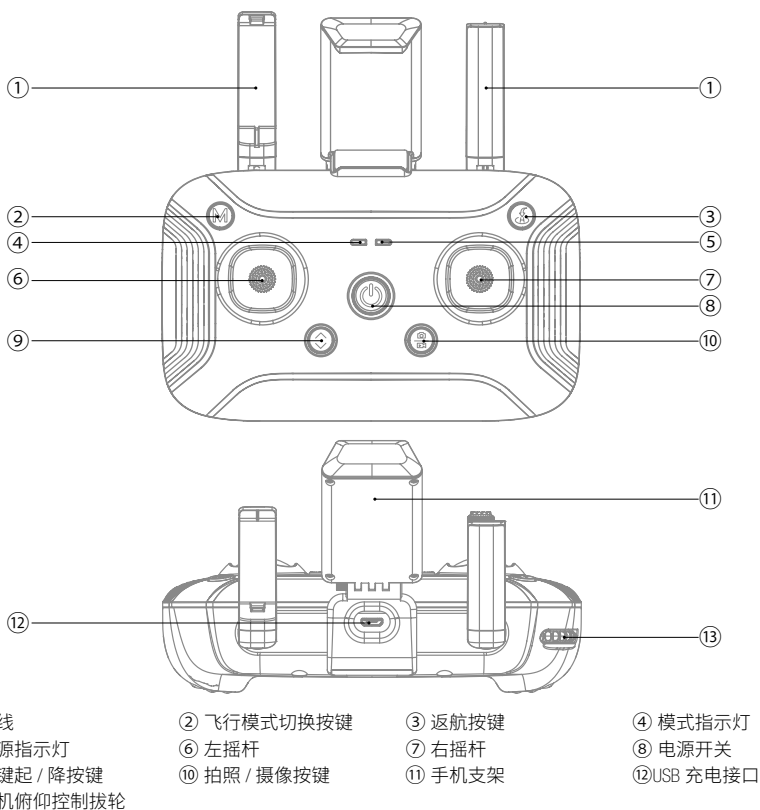


A 机臂上装 CW 的螺旋桨，银色的桨叶固定螺母。锁紧螺母时，逆时针旋转；拆卸螺母时，顺时针旋转。



二 使用遥控器操控飞行

1 遥控器功能简介



2 关于光流系统

光流定位系统位于飞行器底部，它利用摄像头获取飞行器位置信息，同时通过高度计判断当前高度，从而使飞行器精确定位并提供飞行器对地高度参考。

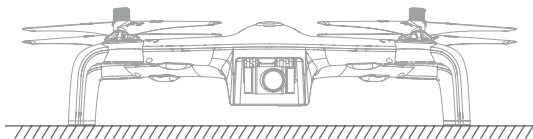
飞机未起飞时离地面较低，光流系统不能定位，此时机头指示灯慢速闪烁。飞机起飞后离地面较低且条件满足时，机头指示灯红灯变为常亮，此时光流系统已定位，可以较好地悬停了。

注意：在飞行过程中，若机头指示灯变为红灯慢闪时，光流定位系统已不能定位，请注意飞行。

光流定位系统容易受光照强度、物体表面纹理情况所影响，在光流定位系统失效时水平方向的自动定点功能将会失效，需要手动控制飞行器。所以下场景，需谨慎使用。

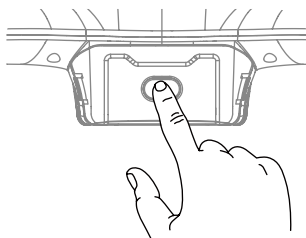
3 开启电源

1) 如图所示，将飞行器放置在水平地面上。



2) 开启飞行器电源

如右图示, 长按开关 2 秒以上开启电源.

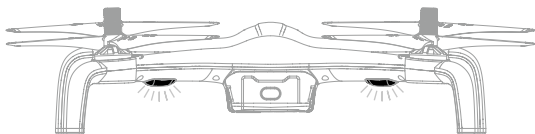


3) 开启遥控器电源

长按遥控器电源开关 2 秒以上开启电源。

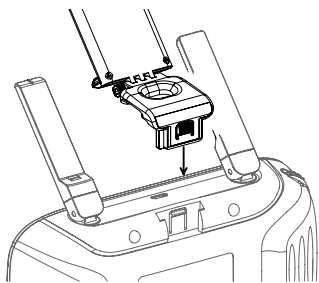
4) 飞行器自检和对频

开启飞行器电源后, 确保飞行器水平静置 30 秒以上, 以使飞行器完成自检。当飞行器状态指示灯由蓝光闪烁或常亮转换为绿灯闪烁或常亮, 表明飞行器已与遥控器成功对频。

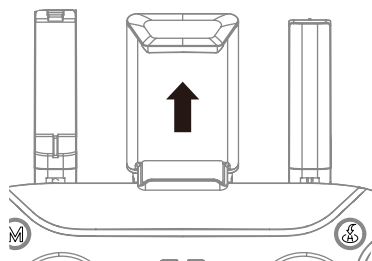


蓝光转换为绿灯 (闪烁或常亮)

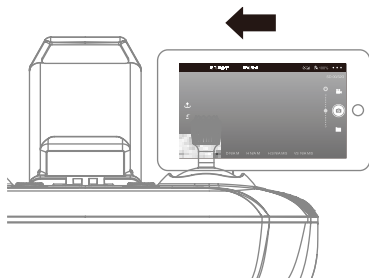
4 桨手机装入遥控器上的手机支架上



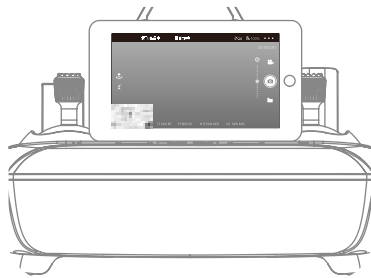
1) 如图所示, 将手机支架装在遥控器背面的卡槽内;



1) 如图所示, 将手机支架装在遥控器背面的卡槽内;



3) 将手机放入支架中



4) 调整支架和手机至合适角度

5 连接 APP

1) APP 与飞行器连接后的 GPS 信号状态说明

当 APP 或遥控器与飞行器连接后, 飞行器状态指示灯为绿灯常亮时, 表示 GPS 信号良好并成功定位。将飞行模式切换至定点模式, 此时飞行器可以安全起飞。

当飞行器状态指示灯显示绿灯闪烁时, 则表示 GPS 信号弱或没有信号, 可以选择定高模式进行操作。(此模式操作难度较高, 不建议新手使用)。

注意：建议在飞行器状态指示灯进入绿灯常亮状态（GPS 信号良好时）后再开始飞行！
请选择开阔空旷无遮挡的环境飞行。高大的钢筋建筑物及金属物质将对飞行器上的指南针和 GPS 设备造成干扰。

2) 连接 APP

在安装好 APP 的手机中，点击设置无线局域网：

如用 APP 操控飞行器，请选中 "Drone-xxxxx(序列号)" 网络并连接。此时遥控距离较近；

如用遥控器操控飞行器，请选中 "Controller-xxxxx(序列号)" 网络并连接。此时遥控距离较远。



打开 APP 后，即进入如下左图所示的主界面，点击界面上的“开始飞行”即进入如下右图所示飞行操作界面。



注意：只有支持 5GHz Wi-Fi 手机，才能连接飞行器。

飞行过程中使用 APP 可以实时监控拍摄画面和飞行器当前的状况。

同时使用遥控器和手机 APP 操控飞行器时，操控权以遥控器为主。此时，手机 APP 上的部分功能无法使用（拍照、摄像、跟随、环绕、航点模式不受影响）。手机 APP 只有在无遥控器情况下才能对飞行器进行操控。

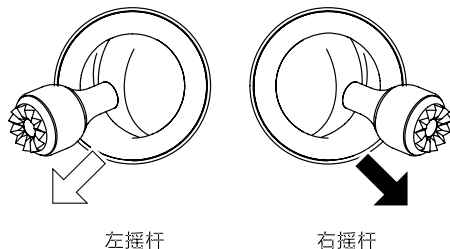
6 操控飞行器

1) 起飞

○ 方法一：手动操控飞行器起飞

当飞行器由蓝灯变成绿灯后，请如右图所示，分别将左摇杆掰至左下角、右摇杆掰至中下角，并同时保持 3 秒以上，飞行器即启动螺旋桨即开始旋转。

向上推动油门摇杆，让飞行器较快地离开地面，然后操控油门摇杆让飞行器缓慢上升。



○ 方法二：使用“起飞/降落”按键操控飞行器起飞

长按遥控器上的“起飞/降落开关”按键 2-3 秒，遥控器发出“B-B-B-B”声同时，飞行器将自动起飞到约 1.2m 高度悬停。

2) 降落:

准备降落前,留意降落场地,应远离人群及障碍物,选择比较平坦的地面作为着落场地。同时尽可能让飞行器进入悬停状态,以便操控。

○ 方法一: 手动操控飞行器降落

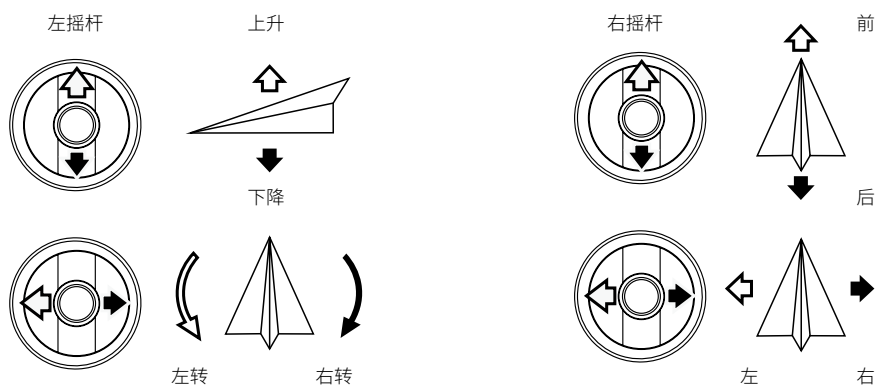
缓慢向下拉动油门摇杆,飞行器将缓慢降落。当飞行器着地后,继续保持油门摇杆在最低位置直至螺旋桨停止转动。

○ 方法二: 使用“起飞/降落”按键操控飞行器降落

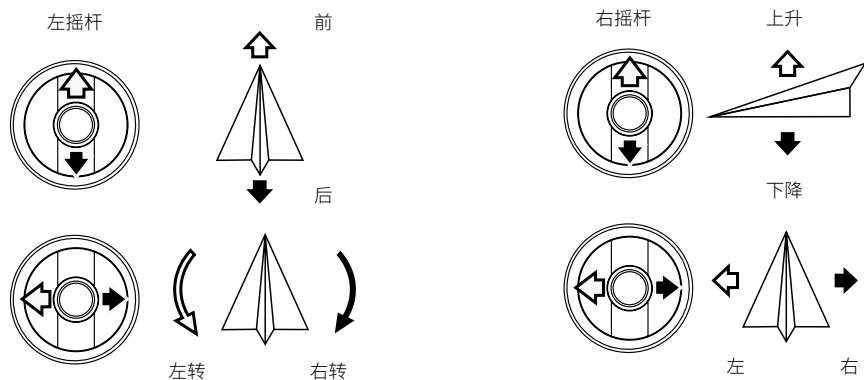
长按遥控器上的“起飞/降落开关”按键2-3秒,遥控器发出“B-B-B”声同时,飞行器将从当前位置垂直降落,直至停机。

3) 启动飞行器后,参照下图所示操控飞行器飞行。

(1) 左手油门(美国手 mode2)模式的操控方法



(2) 右手油门(日本手 mode1)模式的操控方法



4) 遥控器左右手油门模式的切换方法

(1) 切换至左手油门(美国手 mode2)模式

开启遥控器电源前,将左摇杆拉至最低位置,同时按下起降按钮并保持,然后打开遥控器电源开关。松开左摇杆和起降按钮后即进入左手油门模式。


(2) 切换至右手油门 (日本手 mode1) 模式

开启遥控器电源前，将右摇杆拉至最低位置，同时按下摄像 / 拍照按钮并保持，然后打开遥控器电源开关。松开右摇杆和起降按钮后即进入右手油门模式。

7 拍照及摄像

在飞行过程中，可以通过遥控器上的“拍照 / 摄像按键”对当前的场景进行拍照及摄像。

短按“拍照 / 摄像按键”，遥控器发出“B”声，表示拍照成功。

长按“拍照 / 摄像按键”，遥控器发出“B”“B”声，APP 上摄像图标  由白色变成红色，表示已进入摄像状态。再次长按“拍照 / 摄像按键”，遥控器发出“B”“B”声，APP 上摄像图标由红色变成白色，表示已停止摄像。



○ 航拍的技巧和提升

- 1) 每次飞前仔细检查飞行器各部件是否正常。
- 2) 尽量在定点飞行模式下进行拍照或摄像。
- 3) 选择晴朗，微风的天气进行拍摄。
- 4) 飞行过程中尽量小动作地推杆以使飞行器平稳地飞行。

注意：为避免可能的伤害和损失，务必确保云台相机能够自由转动，否则高温可能导致相机损坏，甚至造成伤害。拍摄前确保安装 TF 卡，否则将导致拍摄失败。

8 飞行模式说明

1) 定点模式：

○ 进入定点模式的条件与方法：

(1) 飞行器与遥控器开机后，飞行器默认进入定点模式；

(2) 在定高模式且 GPS 定位系统满足条件时，长按遥控器上的模式开关，即可切换至定点模式。如 GPS 定位系统不满足定位条件时，即使按动此开关，飞行器也不能进入定点模式。

○ 定点模式下飞机与遥控器的状态

在此模式时，飞行器状态指示灯亮绿灯常亮，遥控器面板左侧的模式指示灯为绿灯常亮。

○ 定点模式下的注意事项

在定点模式时，飞行器将通过 GPS 进行自动定位，飞行器具有比较好的悬停姿态。

注意：为了确保精准的返航位置，请在开阔平坦（方圆 50 米没大型建筑物）的场地，并且 GPS 信号良好的情况下使用此模式飞行，使用此模式起飞，返航功能才会生效。

2) 定高模式:

○ 进入定高模式的条件与方法:

在定点模式时，长按一下遥控器左上角的模式开关，即可切换至定高模式。

○ 定高模式下飞机与遥控器的状态

在此模式时，遥控器左侧的模式指示灯为红灯常亮。

○ 定高模式下的注意事项

在定高模式下的飞行器具有比较灵活的操控体验。但因环境因素（如气流的影响等），飞行器比较容易漂移，不易获得较好的悬停姿态。在此模式下如果要比较好的操控飞行器，需要一定的操作技巧。

请在完全掌握“智能定点”模式的操控后，再使用定高模式。

9 自动返航

在 GPS 定位的情况下，飞行过程中如有需要，可开启“一键返航”功能，等待飞行器自动返航。在返航的上升及返回过程中，所有摇杆将不能操控。在下降过程中，可以推动摇杆操控飞行器，改变着陆位置。返航过程中若再按长按一下“返航”按键，即中止飞行器返航，用户将重新拥有飞行器的操控权。



注意：只有在 GPS 已定位（后机臂绿灯常亮）再起飞，并且起飞场地附近无遮挡，才能确保返航位置的准确性。

在 GPS 定位的情况下，如下情况飞行器将会自动进入返航模式：

- 1) 飞行器与遥控器失去联系时；
- 2) 飞行器电池低电量时。

进入返航模式后，如当前飞行高度不足 30m，则飞行器会自动上升至 30m 高度进行返航；如当前飞行高度大于 30m，则飞行器会以当前高度进行返航。飞行器返航过程中不能操控飞行器，但在降落过程中操控飞行器以改变着陆点。请确保返航路线中无障碍，以免发生意外。

当飞行器着陆后，请在螺旋桨停止转动后，再关闭飞行器与遥控器电源（长按开关 2 秒以上）。

小心：请在螺旋桨停止转动后再靠近。

10 取出电池，并单独存放

- 1) 完成飞行后，请及时将飞行器电池从飞行器内取出，并单独存放。
- 2) 请将电池存放在儿童接触不到的地方，并保持干燥，远离热源，且禁止与其他物体混放。电池理想的保存温度为 22℃ - 28℃。
- 3) 当发现电池出现破损后，务必遵循当地电池回收和弃置的法律法规，将电池彻底放完后，置于指定的电池回收箱中。