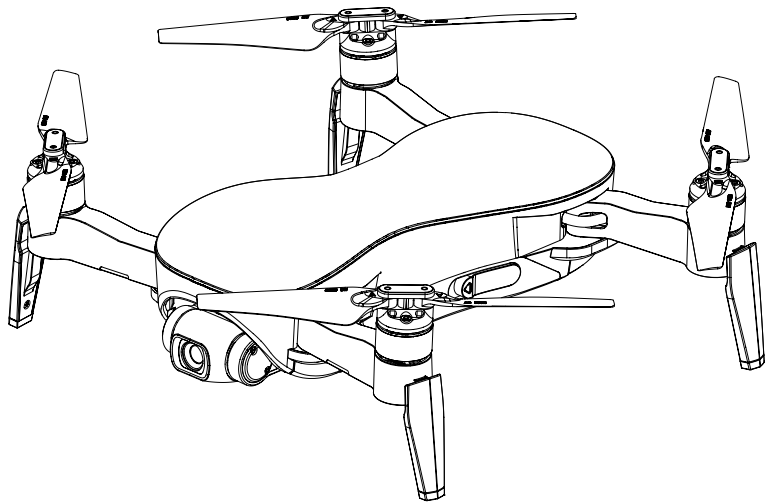


# DF806 快速入门指南 (V1.0)



应用宝



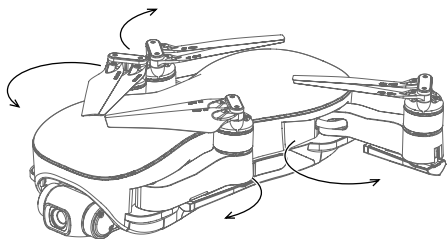
APP Store

## 重要提示

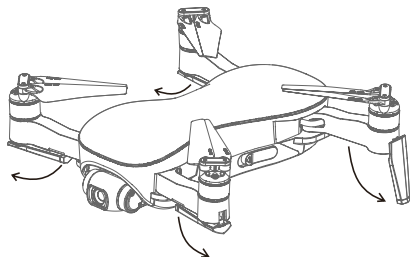
- 使用本产品前请仔细阅读本说明书，并严格按照说明书操作。
- 请不要自行尝试拆解、改装、维修飞行器，如有需要请联系代理商。
- 本说明书内容简洁，更为详细的说明书请进入 **APP** 主界面右上角的“帮助说明”中下载电子文档。
- 本说明书如有更新，恕不另行通知。

## 一 准备飞行器

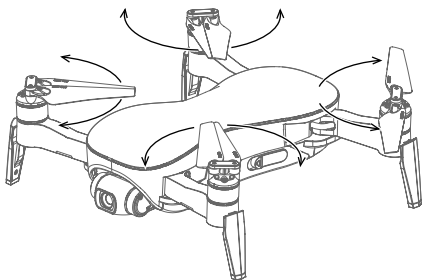
1) 如下图所示，分别展开四只机臂；



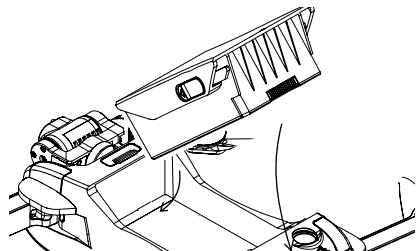
2) 如下图所示，分别展开四只起落架；



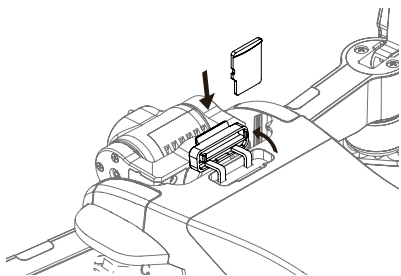
3) 如下图所示，分别展开螺旋桨；



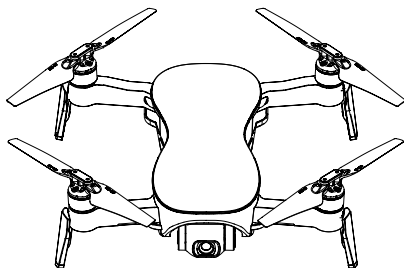
4) 如下图所示，将电池装入机身电池仓内；



5) 打开 TF 卡盖，将 TF 卡插入卡槽内；

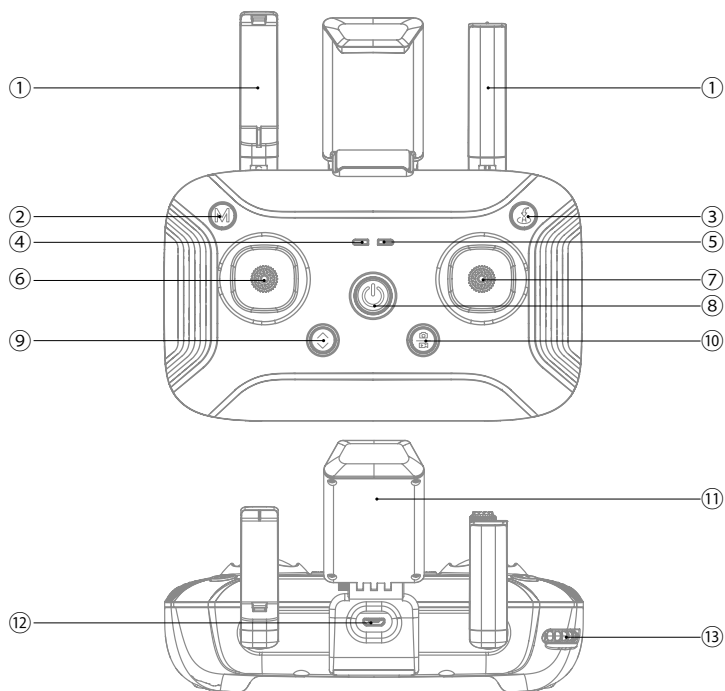


6) 如下图所示，完成飞行器组装，并将其置于水平面。



## 二 使用遥控器操控飞行

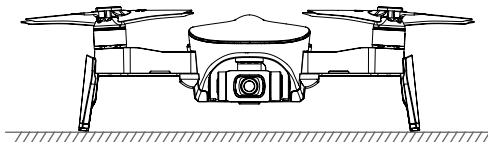
### 1 遥控器功能简介



- |             |             |        |            |
|-------------|-------------|--------|------------|
| ① 天线        | ② 飞行模式切换按键  | ③ 返航按键 | ④ 模式指示灯    |
| ⑤ 状态指示灯     | ⑥ 左摇杆       | ⑦ 右摇杆  | ⑧ 电源开关     |
| ⑨ 一键起 / 降按键 | ⑩ 拍照 / 摄像按键 | ⑪ 手机支架 | ⑫ USB 充电接口 |
| ⑬ 相机俯仰控制拨轮  |             |        |            |

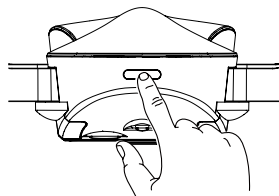
### 2 开启电源

- 1) 如右图示，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。

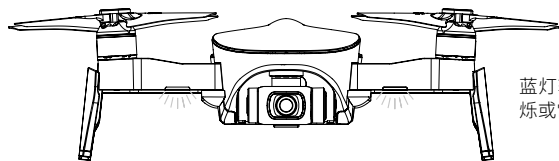


- 3) 开启遥控器电源

长按遥控器电源开关 2 秒以上开启电源。

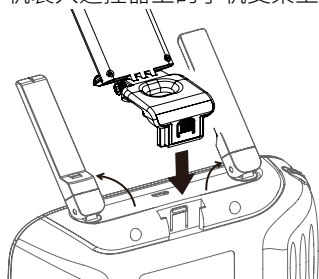
#### 4) 飞行器自检和对频

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灯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。

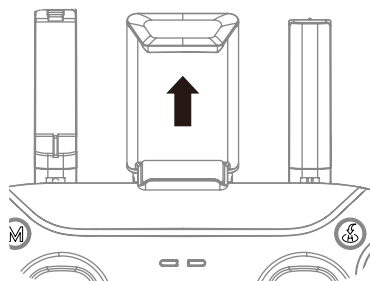


蓝灯转换为绿灯 (闪烁或常亮)

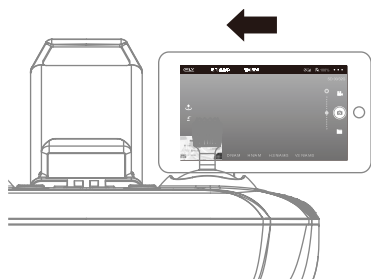
#### 3 将手机装入遥控器上的手机支架上



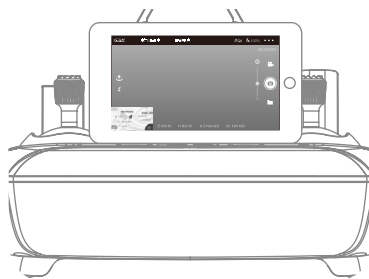
1) 如图所示，向外侧展开天线，将手机支架装在遥控器背面的卡槽内；



2) 向上拉开支架；



3) 将手机放入支架中



4) 调整支架和手机至合适角度

#### 4 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-xxxxxx( 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-xxxxxx( 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。

## 5 操控飞行器

### 1) 起飞

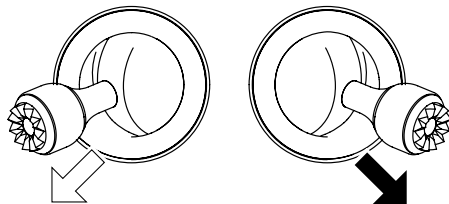
#### ○ 方法一：手动操控飞行器起飞

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。



左摇杆

右摇杆

### 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

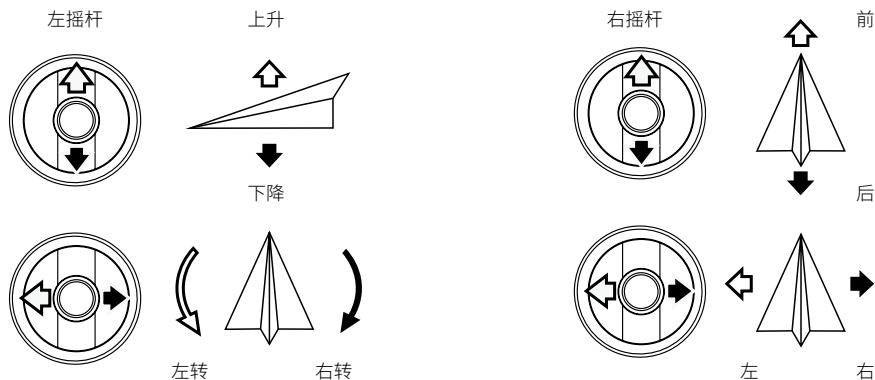
缓慢向下拉动油门摇杆，飞行器将缓慢降落。当飞行器着地后，继续保持油门摇杆在最低位置直至螺旋桨停止转动。

○ 方法二：使用“起飞/降落”按键操控飞行器降落

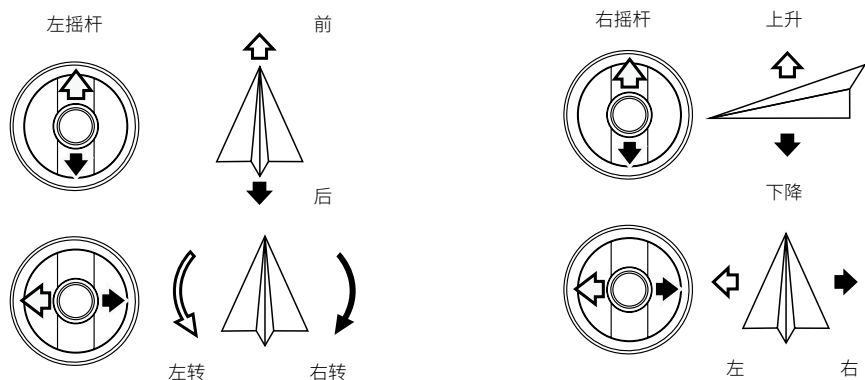
长按遥控器上的“起飞/降落开关”按键 2-3 秒，遥控器发出“B-B-B-B-”声同时，飞行器将从当前位置垂直降落，直至螺旋桨停止转动。

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。

## 6 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。



 短按拍照，长按 2-3 秒摄像，摄像时短按可在摄像时拍照！

### ○ 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。

## 7 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。

#### ○ 定点模式下飞机与遥控器的状态

在此模式时，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。

请选择户外宽敞的场地飞行，并在 GPS 已定位时（后机臂绿灯常亮）操控飞行。

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，才能确保返航功能有效。

### 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绿灯闪烁。

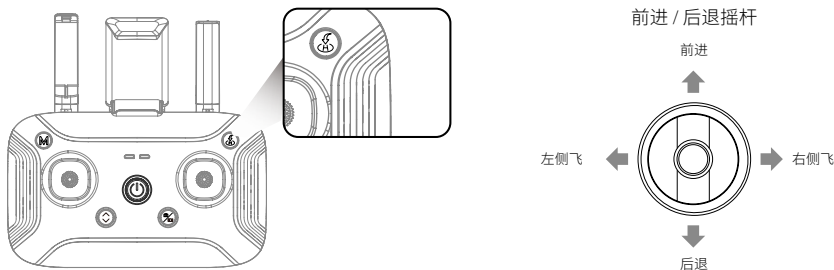
○ 定高模式下的注意事项

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。

## 8 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：

飞行器与遥控器失去联系时。

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。

## 9 取出电池，并单独存放

- 1) 完成飞行后，请及时如右图所示，将电池两侧的锁扣向飞行器前方拉动到最后位置解锁电池，然后向上将电池从电池仓内取出，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  $22\text{C} - 28\text{C}$ 。
- 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。

