

飞行前注意事项

1. 建议8岁以上的用户使用该产品。
建议初次使用者务必熟悉说明书,通过充分练习后再使用。
2. 无人机的螺旋桨在旋转的时候非常快, 需要一直保持注意, 否则会造成身体和财产上的伤害。
为了安全起见, 请与无人机保持一定距离。
3. 对于操作不熟练造成的事故,制造商和销售商概不负责。
4. 请在温度为 10°C - 50°C 之间的天气条件下飞行。
5. 有关制动和维修的问题请向购买方咨询。

飞行时注意事项:

1. 在飞行前观察四周环境。
2. 请在使用者的视野内飞行。
3. 请儿童在父母的监督下飞行。
4. 与其他用户同时使用多台器材时, 请注意器材的调频。

⚠ 注意事项

- *飞行前请务必定期检查所有配件, 若发现损坏的配件请及时更换或维修。
- *请务必使用厂商提供的充电器进行充电。
- *在清理产品上的灰尘时请务必关闭电源。
- *请勿任意变更本产品结构。
- *电池或电池组在进行丢弃时请根据废弃物处理方法正确处置。
- *保管时请勿关闭无人机电源和操纵器电源。
- *不要故意投掷或摔无人机和操纵器。
- *请认真阅读并熟悉操作说明书。

请勿在以下环境中让无人机进行飞行。



信号塔及高电压线周边



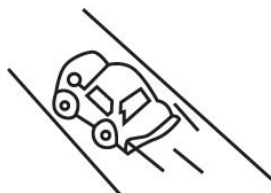
人群密集的场所



雷暴天



铁路及机场附近



未得到许可的公共场所

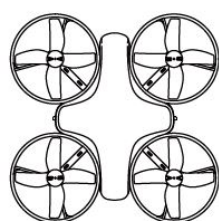


森林及河流

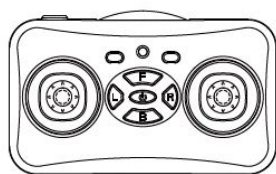


大风天

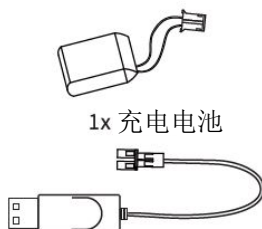
基本部件说明



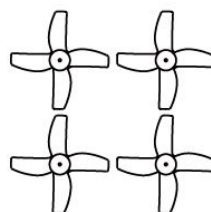
1x无人机



1x操纵器



1xUSB充电器



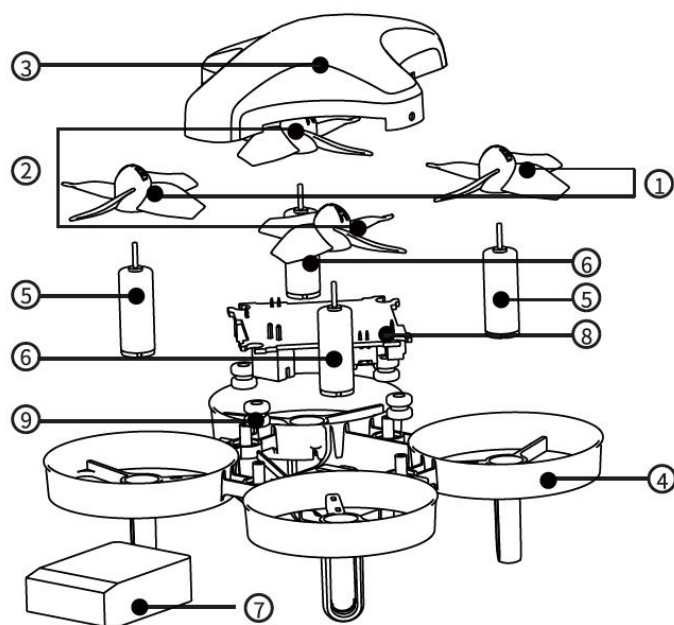
4x备用螺旋桨



说明书

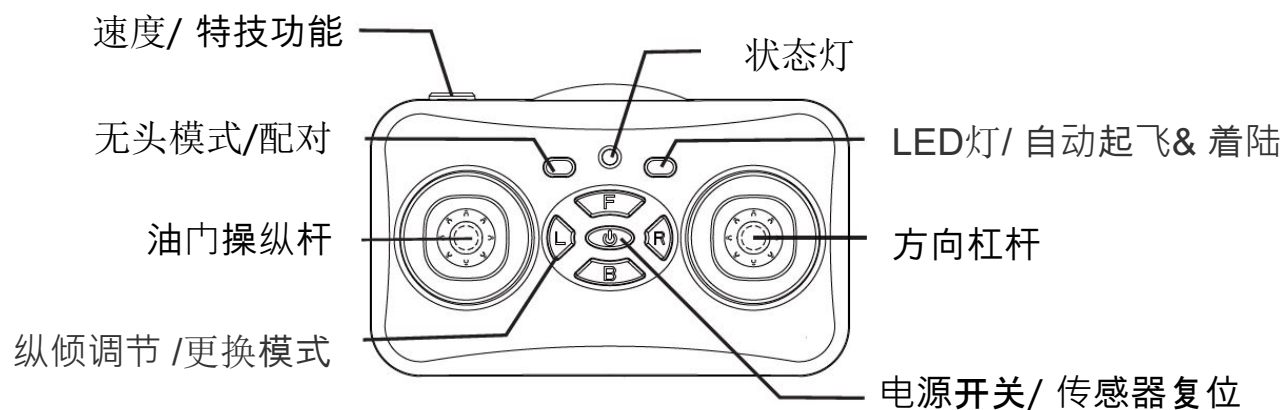
1x 指南

无人机零部件名称



No	名称	数量
1	CCW螺旋桨(B)	2
2	CW螺旋桨(A)	2
3	外壳	1
4	构架	1
5	CCW马达	2
6	CW马达	2
7	锂电池	1
8	主板	1
9	橡胶减振器	4

操纵器说明



安装操纵器电池

*打开电池盖

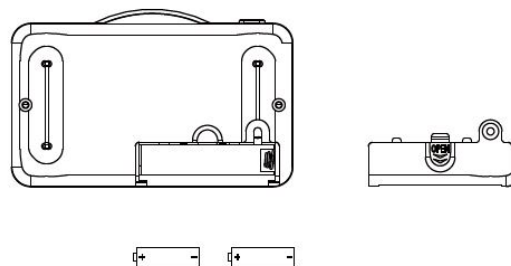
按照正负极的(+/-)标示来安装电池。

合上电池盖

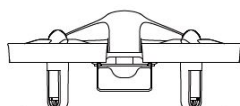
注意:

请确认电池是否插入符合极性标记。

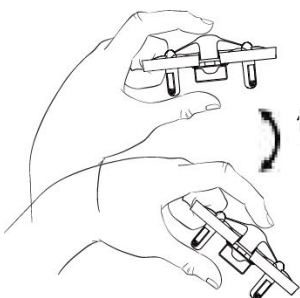
将完全没电的电池取出，不要混合使用不同种类的电池。



连接无人机

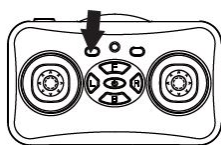


平坦的地面



快速摇晃10次以上

长按3秒以上



1. 连接无人机与操纵器

连接上无人机的电池，无人机的LED会闪烁。

将无人机放在平坦的地面上，打开操纵器的电源。

蜂鸣声响起的同时自动匹配。

重要事项：操纵器和无人机在出厂时已匹配好。

在连接好电池后打开电源的话则会自动匹配成功，

无需每次开机后都进行匹配。

2. 重新连接无人机与操纵器

无人机与操纵器未连接成功或需要与新的操纵器连接时，可重新进行匹配。

1. 无人机连入电池之后20秒内快速晃动无人机，进入到匹配模式中。（进入到匹配模式后，LED会以红蓝色快速闪烁。）

2. 将进入匹配模式的无人机放在地面上，打开操纵器电源。

3. 在操纵器上长按PAIR按键3秒以上则会与无人进行匹配。

4. 无人机连接成功会发出蜂鸣声同时LED颜色会保持一个颜色。

⚠ 注意事项

匹配模式只能在接入电池20秒以内的时间里才能进入成功，若超过20秒的话则需要重新接入电池。

操纵器主要功能介绍

1. 电源的打开与关闭 / 传感器的重置

在操纵器中间的位置，按下电源按键3秒以上电源被打开或关闭。

在与无人机连接的状态下，短促地按下电源按键的话可重置无人机的传感器。

2. 油门操纵杆 & 方向操纵杆

无人机与操纵器连接后，可以开始操纵无人机。

关于各个操纵杆的使用方法请参考无人机的操纵方法。

3. 纵倾调节(F/B/L/R按键)&模式1/2变更

在飞行中的无人机向前、后、左、右中的其中一个方向飞行时，若使无人机稳定飞行，请按F(前)/B(后)/L(左)/R(右)的按键进行操纵。

在非飞行状态下，可通过按L按键、R按键进行模式转换。

4. 速度/ 特技功能

短按按钮,改变无人机的速度。(第一阶段:蜂鸣声1次/第二阶段: 蜂鸣声2次/第三阶段: 3次)
按钮坚持按3秒以上,使无人机自动起飞和着陆。

5.无头模式*配对 (HEADLESS · PAIR)

非飞行状态时,可短按按钮启动无头模式.
非飞行状态时可长按F按钮启动无头模式,长按B按钮解除。

6. LED灯*反转模式(LED · FLIP)

短按按钮,将无人机的LED变更为想要的颜色。
飞行过程中按下LED · flip按钮,移动方向杆,无人机可旋转360度。

7.状态灯

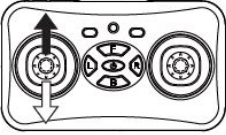
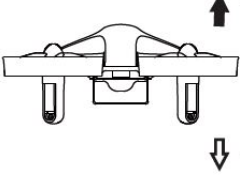
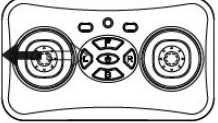


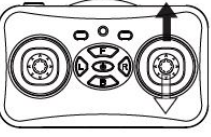
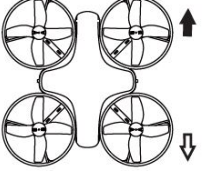
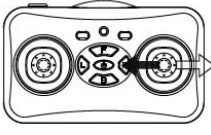
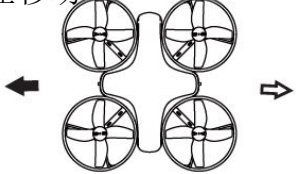
与无人机连接中断时,无人机和操纵器的LED会闪烁,并能听到蜂鸣声
若无人机的电池不足,只有无人机的LED会闪烁,在操纵器上会听到蜂鸣声

* 详细方法请参考各功能的详细说明栏

无人机操作方法(模式2)

在操纵无人机之前,请务必熟悉下列方法
不成熟的操控会引起损坏及受伤,因此必须多加练习

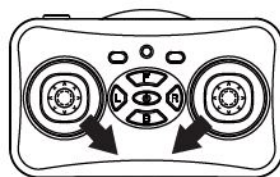
- 1. 正确区分无人机的前后,放在平地上
- 2. 按下操纵器自动离/着陆按钮3秒以上,开始无人机飞行。

<div>油门操纵杆</div> <div>往上</div> <div></div> <div>往下</div>	<div></div> <div>上升</div> <div>下降</div>	<div>油门操纵杆将按钮向上提拉会上升,向下会下降。</div> <div>飞行过程中, 往下放下若油门操纵杆,着陆地面,发动机将停止。</div>
<div>旋转</div> <div></div> <div>左侧</div> <div>右侧</div>	<div>左转</div> <div></div> <div>右转</div> <div></div>	<div>将油门操纵杆向左推,左转,向又推,右转。</div>
<div>前后移动</div> <div>往上</div> <div></div> <div>往下</div>	<div></div> <div>前进</div> <div>后退</div>	<div>将方向杠杆向上提拉会前进, 将方向杠杆向下会后退。</div>
<div>左右移动</div> <div></div> <div>左侧</div> <div>右侧</div>	<div>向左移动</div> <div></div> <div>向右移动</div>	<div>将方向杆向左推,无人机向左移动, 向右推杠杆,无人机向右移动。</div>

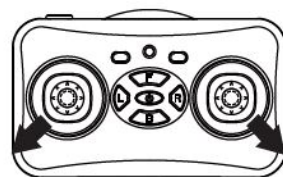
马达启动/停止

非飞行状态时可启动/停止马达。

将两侧的操纵杆如图所示同时推移并保持2秒以上即可。



或



紧急停止

飞行过程中发生紧急情况时,可使用紧急停止功能,使无人机的马达停止。

在按住速度按键的状态下,将油门操纵杆向下推移的话即可紧急停止。

注意:使用紧急停机功能时,由于空中发动机会停止坠落,无人机可能会损坏。请务必在紧急情况下才启动次功能。

无头模式

为入门者而设计的无头模式。

无头模式与无人机前后方向无关,可指定无人机的操纵方向。

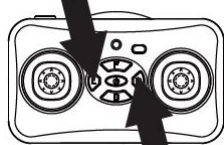
在着陆状态下,长按F按键的话操纵器的LED会闪烁的同时无头模式被打开。

在着陆状态下,长按B按键的话操纵器的LED发出亮光的同时无头模式被关闭。

注意:无头模式的On/Off只有在着陆的状态才可变更,在飞行过程中是无法变更的。按下按键后进入到无头模式的瞬间,无人机所面向的方向则被指定为前面。

模式变更

模式1



模式2

通过设置可变更为模式1或模式2。

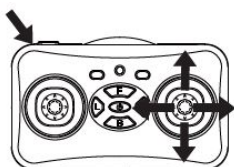
在着陆状态下,长按L按键3秒以上的话则是模式1

在着陆状态下,长按R按键3秒以上的话则是模式2

注意:出厂模式为模式2,如果想要转换模式的话,请务必熟知相对应的模式的操纵方法再进行飞行。

360度旋转(模式2)

保持按下右侧食指位置的特技按钮的话可以听见操纵器中发出连续的蜂鸣声。

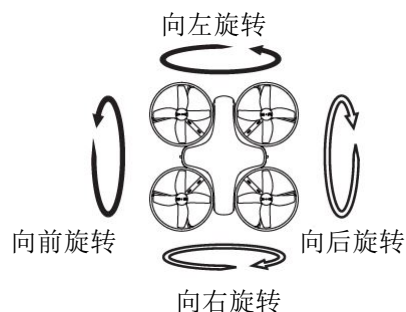


向前旋转:方向操纵杆向上

向后旋转:方向操纵杆向下

向左旋转:方向操纵杆向左

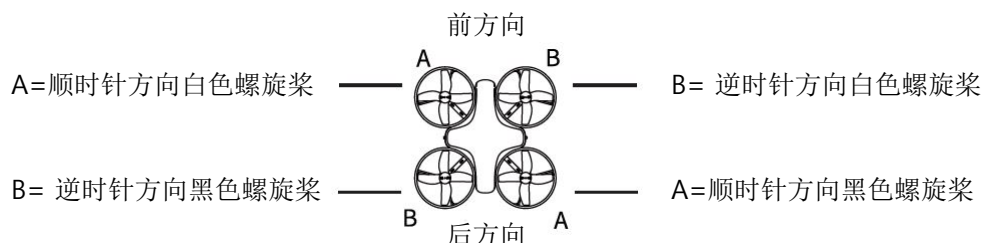
向右旋转:方向操纵杆向右



更换螺旋桨

定期确认无人机的螺旋桨状态, 如出现损坏的情况请及时更换新的螺旋桨。

1. 无人机的螺旋桨有4个。其中黄色的放在前面。
2. 请参考图片,确认旋转方向是否一致。
3. 重要：错误方向的螺旋桨则无法正常飞行。

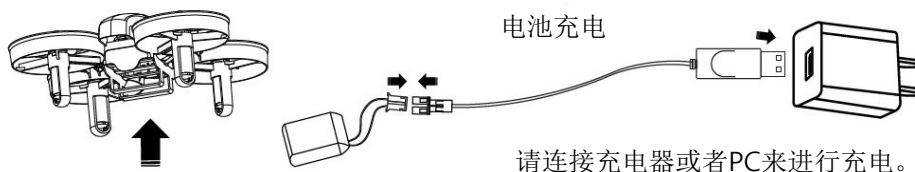


充电

1. 将电池从无人机中分离。通过随附的USB充电器进行充电。
2. 充电过程中,指示灯会点亮,充电完毕后,指示灯会关闭。

⚠ 注意事项

在飞行过程中蜂鸣声持续发出的话则是无人机的电量不足的信号, 请让无人机着陆并充电。



电池注意事项

无人机电池:请遵守锂电池使用规定。
操纵器电池:操纵器需要两节“AAA”电池。

请仔细阅读以下注意事项。
请勿同时使用其他类型的电池。
请勿与没电的电池同时使用。
一次性电池请勿充电。
电池充电时请随时注意。
请注意电池的正负极的标示 (+/-)再进行安装电池。
请勿加热电池或将电池放入火中。

⚠ 注意事项

LED显示信息	
LED关闭	LED 打开
充电完毕	充电中

充电配置		
输入	充电电流	最大电压
5V	420~450mA	4.2±0.03V

电池容量及充电配置			
电池类型	电池容量	使用时间	充电时间
锂电池	3.7V 220mAh	飞行时间最长5分钟	40分钟（充电电流约0.5A）

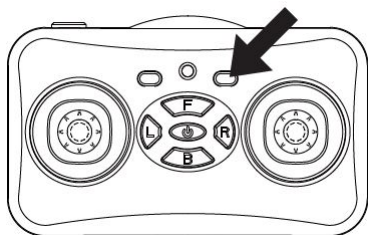


注意

! 注意

- 请确认电池是否完全充满。
- 请确认是否正确安装螺旋桨。
- 请确认驾驶机与无人机是否正常连接。
- 请确认周围是否有障碍物。
- 请先练习无人机起飞和着陆以及紧急停止功能。
- 使用的时候无人机与使用者的距离保持2米以上。

1. 练习起飞和着陆



- 1.将无人机放在平坦的地面上准备飞行。
- 2.按下3秒以上的操纵器的自动起飞/着陆按钮离开地面。
- 3.无人机升起并悬停。
- 4.飞行中按下3秒以上的操纵器的自动起飞/着陆按钮着陆。

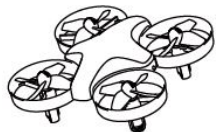
为应对紧急情况，请熟知紧急停止功能。

2.练习油门操纵杆

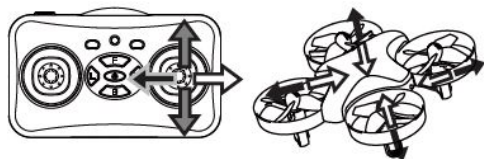


- 1.飞行中，如果把油门操纵杆向上则无人机上升，向下则下降。
- 2.把油门操纵杆保持居中，无人机会保持一定的高度。
- 3.轻轻地上下摆动油门操纵杆，熟悉灵敏度。

按3秒以上的自动起飞/着陆按钮3着陆。
通过紧急停止按钮使发动机停止运转。



3.练习控制方向(模式2)



- 1.利用右方向杠杆，向前/后慢慢推操纵杆，在空中练习控制前/后方向。
- 2.控制左/右方向也同上，将操纵杆像左/右慢慢推做练习。

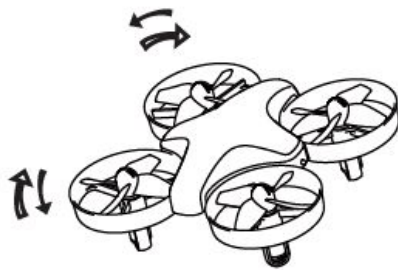
4.练习旋转(模式2)

1. 慢慢地将左油门操纵杆抬起，在空中保持高度。
2. 调节油门操纵杆边持续保持高度，边把油门操纵杆向左或向右推开旋转。

不是无头模式的时候无人机旋转导致改变前后方向，请注意飞行。

5.精确控制联系

熟悉以上第3阶段后，在空中同时控制3个阶段，做既综合又精确的控制飞行的练习。



6.纵倾

在没有风的环境中让无人机起飞，确认是否有在空中流动的形状。

1.前进/后退移动纵倾：无人机在没有任何操作的情况下，在空中向前流动时，按下操纵器的B按钮调节纵倾。

相反在没有任何操作的情况下，在空中向后流动时，按下操纵器的F按钮调节纵倾。

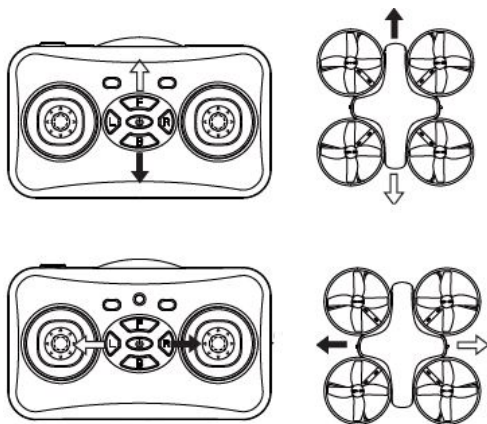
2.左/右移动纵倾：无人机在没有任何操作的情况下，从空中向左流动时按下操纵R按钮调节纵倾。

相反在没有任何操作的情况下，在空中向右滑动时，按下操纵器的L按钮调节纵倾。

参考：每次按下纵倾调节键，操纵器会有蜂鸣声。

达到纵倾调节设置的最大值时，不会有蜂鸣声。如果做纵倾调节也无法正常飞行，请重置无人机传感器。

(把无人机放置在平坦处，短按操纵器电源按钮即可重置传感器)

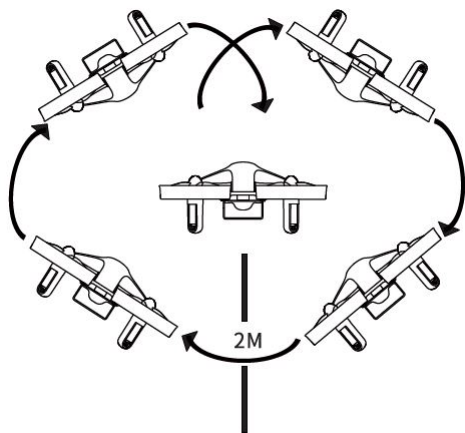


7.360度旋转(模式2)

进行360度旋转之前确认是否足够的空间。

保持左侧食指按下LED/FLIP按钮的状态，会听见蜂鸣声。

这是如果将右侧方向的操纵杆推到想移动的方向，无人机就会向相应的方向旋转360度。



8.重置传感器

设置纵倾调节之后无人机仍偏于一侧或无人机无法正常飞行时，请重置传感器。

在无人机与操纵器连接的状态下，把无人机放置在平坦的地面上，短按操纵器的重置按钮进行传感器重置。

在重置传感器的过程中，无人机LED闪烁，重置完成后重新亮起。

	问题	原因	解决方法
1	连接了无人机的电源，但是只闪烁没有反应。	无人机和操纵器的配对断开了。	请参考说明书，重新打开无人机和操纵器的电源并重新配对。
2	连接了无人机的电源但是没有任何反应。	没有电池了。	请给无人机的电池充电。
3	为了要着陆放下操纵杆，马达也不停止。	无人机没有识别地板。	请上升无人机后重新尝试着陆。无人机到达地面后，请放下油门操纵杆并维持2秒以上。
4	螺旋桨在旋转，但是无人机不起飞。	1.螺旋桨的方向错了。 2.电池不足。	1.把螺旋桨安装到正确的方向。 2.请给电池充电。
5	纵倾调节后无人机仍在原地旋转。	1.螺旋桨的方向错了。 2.螺旋桨受损了。 3.需要重置传感器。	1.请重新安装螺旋桨。 2.请替换螺旋桨。 3.请参考说明书来重置传感器。
6	坠落后无人机不起飞。	1.螺旋桨已经分离。 2.螺旋桨受损了。	1.请安装螺旋桨。 2.请替换螺旋桨。

初期故障及担保

支持以下初期故障及担保交换政策。

1. 领取新产品7天内
2. 开封后，累计飞行时间不到5分钟时发现问题的情况

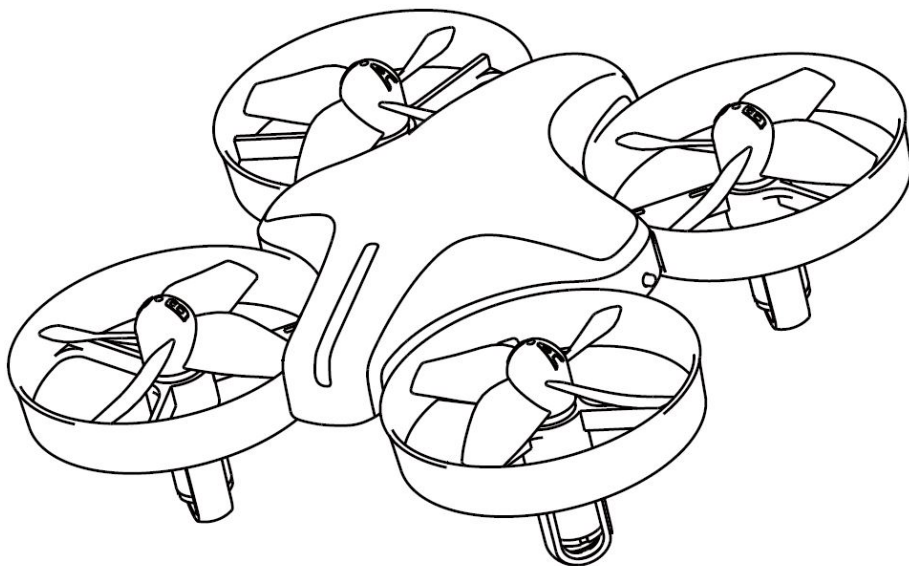
如出现符合上述条件的产品问题，则视为初期故障，可更换产品。

除初期姑臧外，因为使用者的过失及破损出现的情况可能会发生有偿维修，请参考。

其他详细的产品维修及支援请咨询购买处。

- 无人机模拟器，ROBOT BRICK for Coderon roboLinksw.com
- 编程手册请参考网站。（roboLink.co.kr）





codrone MINI

1 飞行前注意事项

基本部件说明

2 部件名称

操纵器说明

插入操纵器电池

无人器连接

操纵器的主要功能说明

无人机的操纵方法

马达启动/停止

紧急停堆

无头模式

更换模式

3-5 360度旋转

螺旋桨交替

充电

为入门者方便使用的说明以及介绍

解决问题的方法

6-9 初始缺陷以及保修

操作的指南