

美嘉欣® 遥控

ITEM NO.X800

MPXRC
适用于14岁以上

一键3D翻滚·重力感应飞行 2.4G·6-AXIS

X-SERIES
六轴陀螺仪遥控六轴飞行器 6-Axis Gyro Hexacopter



6-AXIS GYRO
六轴陀螺仪控制系统

用户手册



1. 主要技术参数

机身长： 210mm

总重量：约70.5克

电机：空心杯电机

整体高度： 45mm

电池：3.7V 750mAh锂电池

主风叶直径：55mm

充电时间：约90分钟

主要特性

1. 采用六轴电机驱动，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，操做更容易。
5. 采用3.7V 750mAh锂电电池，飞行时间为7分钟左右。

2. 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	4	风叶	6	7	螺丝刀	1
2	遥控器	1	5	手机架	1	8	USB充电线	1
3	用户手册	1	6	脚架	2	9	风叶更换器	1

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，请您仔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，都有可能造成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

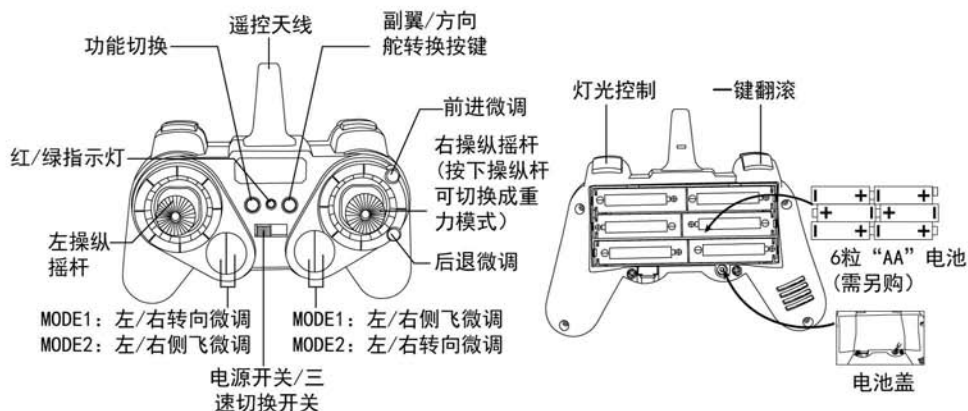
- *包装和说明书含有重要信息，应保留。
- *此款飞行器你有责任确保不会对他人的人身及财产造成伤害。
- *调试安装飞行器须严格按照操作说明书上操纵，注意飞行器飞行时与使用者或其他人保持1-2米的距离，避免飞行器飞行、降落时撞向人的头部、脸部和身体等，引起伤害。
- *我司和销售商对因使用或操作不当而引起的任何损失和损坏以及人体的伤害不负任何责任。
- *儿童操作飞行器时应由成年人从旁指导，本产品禁止14岁以下儿童操作。
- *请遵照说明书或包装说明要求正确安装和使用，部分零件应由成人组装。
- *产品含有小零件，请将其放置于小孩不能触及的地方，防止产生误食或窒息危险。
- *严禁在马路上或积水的地方玩耍，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。

3. 遥控器使用及注意事项

3.1 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，及各方向的翻滚和一键翻滚。
- (3) 遥控器可根据操纵者的习惯，进行左/右手的转向与侧飞切换。
- (4) 新增重力感应操控。

3.2 遥控器功能介绍：

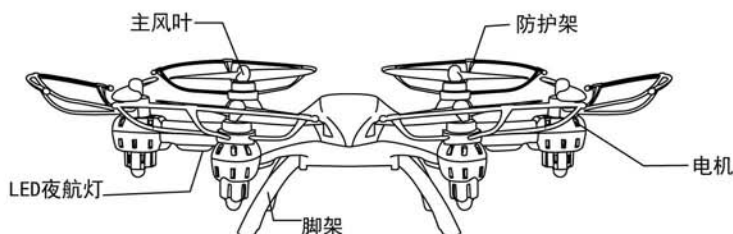


序号	功能键及名称	作用
1	左操纵摇杆	MODE 1: 此操纵杆为上升/下降，左/右转向。 MODE 2: 此操纵杆为上升/下降，左/右侧飞。
2	右操纵摇杆/重力模式切换键	MODE 1: 此操纵杆为前进/后退，左/右侧飞。MODE 2: 此操纵杆为前进/后退，左/右转向。当按下右操纵摇杆，遥控器发出“滴”一声则切换到重力模式。
3	左/右侧飞微调	Mode 1 情况下为左/右侧飞微调，Mode 2 情况下为左/右转向微调。
4	左/右转向微调	Mode 1 情况下为左/右转向微调，Mode 2 情况下为左/右侧飞微调。
5	前进微调	此键为前进微调。
6	后退微调	此键为后退微调。
7	电源开关/三速切换开关	遥控器有三种飞行模式，分别为慢速、中速和全速。
8	指示灯	(1) 红色指示灯断续闪烁：表示遥控器还没有启动，需将左操纵杆向上推到最高端，再拉回最低端后才可启动遥控器。 (2) 指示灯一直不停的快速闪：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。

序号	功能键及名称	作用
9	灯光控制按钮	可开启/关闭飞行器上的LED灯。
10	遥控天线	发送遥控器无线控制信号。
11	副翼/方向舵转换按键	此按键可使遥控器的侧飞和转向在遥控器的左右操纵杆进行转换。

4. 飞行器使用说明书

4.1 飞行器主要部件



4.2 飞行器电池充电方法

关闭开关，将USB插头插入电脑USB插孔，再将USB充电线的充电插头与锂电池插头连接，充电时，充电线指示灯灭，当电池充饱后，指示灯变为红色，电池充电时间约90分钟。



图1

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。

4.3 飞行器起飞步骤

1. 将电池装入飞行器中，连接好电源线，并将飞行器放置水平状态。
2. 打开遥控器电源开关，将油门操纵杆由最低位置推到最高，再拉到最低端，听到“嘀”的一声，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。
3. 当飞行器六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。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. 慢慢推动遥控器的油门摇杆，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。

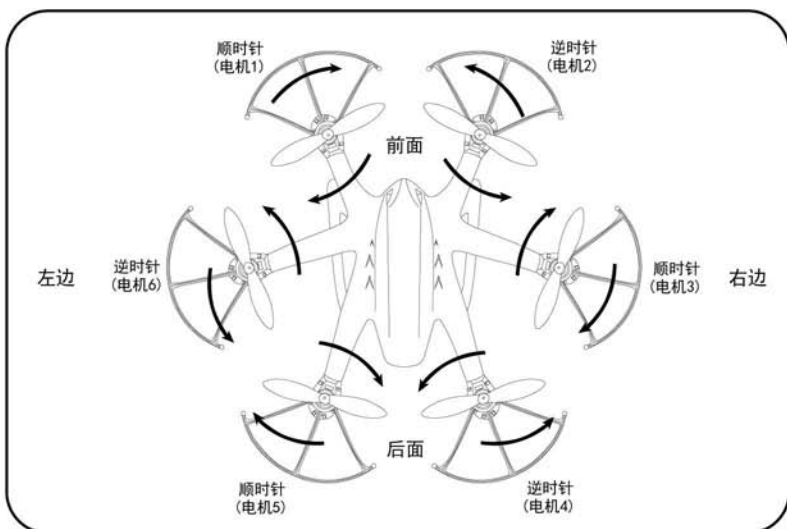


图2

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，按（图2）所示检查螺旋桨旋转方向。
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。

4. 4注意事项

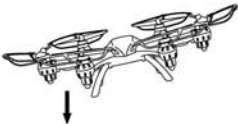
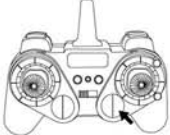
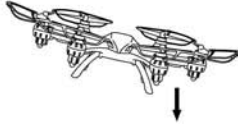
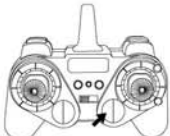
1. 飞行器第一次上电后，须同遥控器对码，才可启动。
2. 在同一时刻，请确保对码的飞行器和遥控器只有一对，否则会对错遥控器。
3. 飞行器每次飞行后，需将电池插头从飞行器电源插座中拔出，否则，电池会过度放电而造成永久性损坏。

5. 飞行前调节（以MODE1为例）

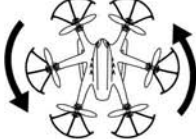
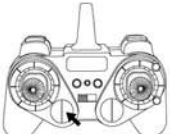
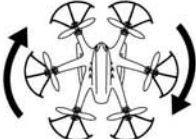
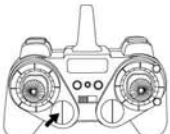
1. 飞行器起飞后，如果没有推动遥控器的前进/后退摇杆，而飞行器仍然向前或向后飞行，可按遥控器上的前进/后退微调按键进行调节，使飞行器平衡。

		如果飞行器起飞后，飞行器一直向前飞行，按下遥控器上的后退微调键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，按下遥控器上的前进微调键可调节使飞行器平衡。

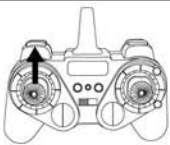
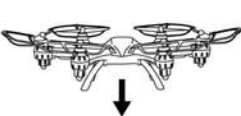
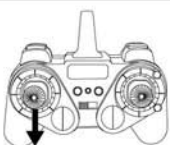
2. 飞行器起飞后，如果没有推动遥控器的左/右侧飞摇杆，而飞行器仍然向左或向右侧向飞行，可按遥控器上的左/右侧飞微调键进行调节，使飞行器平衡。

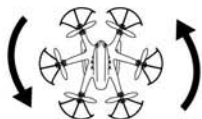
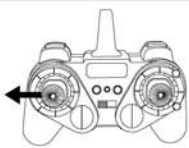
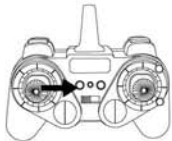
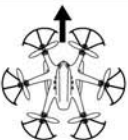
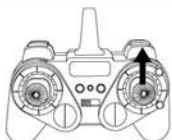
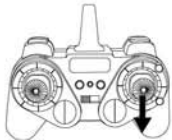
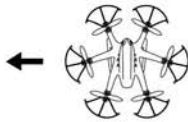
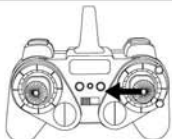
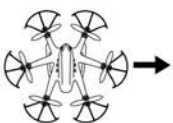
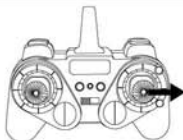
		如果飞行器起飞后机身向左倾斜时，按下遥控器上的右微调键，可调节使飞行器平衡。
		如果飞行器起飞后机身向右倾斜时，按下遥控器上的左微调键，可调节使飞行器平衡。

3. 飞行器起飞后，如果没有推动遥控器的左/右转向摇杆，而飞行器仍然向左或向右打转，可按遥控器上的左/右转向微调键进行调节，使飞行器平衡。

		如果飞行器起飞后机身向左打转时，按下遥控器上的右转向微调键，可调节使飞行器平衡。
		如果飞行器起飞后机身向右打转时，按下遥控器上的左转向微调键，可调节使飞行器平衡。

6. 飞行控制方法

上升	 将油门控制杆向上推动，旋翼的转速加快，飞行器上升。	
降落	 将油门控制杆向下推动，旋翼的转速减慢，飞行器下降。	

向左转 (mode1情况 下为左转向/ mode2情况下 为左侧飞)		将方向操纵杆向左推, 飞行器机头向左转弯。	
向右转 (mode1情况 下为右转向/ mode2情况下 为右侧飞)		将方向操纵杆向右推, 飞行器机头向右转弯。	
向前		将方向操纵杆向上推, 飞行器向前飞行。	
向后		将方向操纵杆向下推, 飞行器向后飞行。	
左侧飞 (mode1情况 下为左侧飞/ mode2情况下 为左转向)		将油门操纵杆向左推, 飞行器向左侧飞。	
右侧飞 (mode1情况 下为右侧飞/ mode2情况下 为右转向)		将油门操纵杆向右推, 飞行器向右侧飞。	

3D翻滚操作

当遥控器在慢速档、中速档和全速档任意一档时,可通过遥控器上方的翻滚按键进行一键翻滚操作;当遥控器在全速档时,不仅可以通过遥控器上方的翻滚按键进行一键翻滚操作,还可以通过前进/后退、左/右侧飞摇杆进行四个方向的手控翻滚操作。

手控翻滚(飞行器在全速模式下):

遥控器在全速档时,前进/后退、左/右侧飞摇杆行程大于95%时,就会执行一次相应方向的翻滚动作,摇杆行程小于95%时,为相应方向的飞行。

一键翻滚(任何模式下):

为使初学者更容易享受飞行器翻滚的乐趣,可使用一键翻滚操作。准备翻滚时,将飞行器飞到3米以上的高度后,按下遥控器的翻滚功能按键,即可实现翻滚动作。



图3

注意事项:

1. 初学者建议在慢速或中速模式下飞行熟练后再进入全速3D翻滚模式进行翻滚操作。
2. 建议初学者选择在空间较大,地面柔软的地方进行练习。

7. 重力模式

1. 当遥控器处于水平时,将遥控器向前/后/左/右倾斜,同时飞行器会往对应方向飞行。

		遥控器处于水平姿态时,将遥控器向前倾斜,飞行器向前飞行。
		遥控器处于水平姿态时,将遥控器向后倾斜,飞行器向后飞行。
		遥控器处于水平姿态时,将遥控器向左倾斜,飞行器向左侧飞。
		遥控器处于水平姿态时,将遥控器向右倾斜,飞行器向右侧飞。

8. C4005/C4006 FPV实时传输航拍组件安装(需另购)

手机固定架安装:



图4



图5



图6



图7

1. 将支撑杆跟手机固定组件连接。(如图4)
2. 手机固定组件上下拉伸可调整大小。(如图5)
3. 将手机固定架套在遥控器上。(如图6)
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。(如图7)

C4005摄像头安装

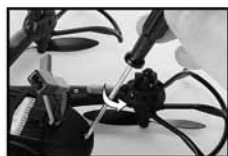


图8

1. 将电池盖上的螺丝按逆时针方向旋出。
(如图8)



图9

2. 将电池盖往外拔出。
(如图9)



图10

3. 将摄像头扣在主体下的接口上。
(如图10)



图11

4. 将螺丝按顺时针方向旋转扭紧。
(如图11)



图12

5. 将摄像头连接线的白色接头跟摄像头上的接口连接。
(如图12)



图13

6. 将摄像头连接线的红色接头跟接收板上的摄像接口连接,并装上电池盖。
(如图13)

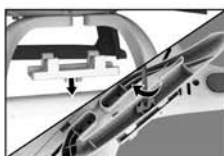


图14

7. 将天线套插进脚架上并顺时针旋转扭紧螺丝。
(如图14)



图15

8. 把摄像头上天线安装在天线套上。
(如图15)

C4006摄像头安装



图16

1. 将电池盖上的螺丝按逆时针方向旋出。
(如图16)



图17

2. 将电池盖往外拔出。
(如图17)



图18

3. 将摄像头扣在主体下的接口上。
(如图18)



图19

4. 将螺丝按顺时针方向旋转扭紧。
(如图19)



图20

5. 将摄像头连接线的白色接头跟摄像头上的接口连接。
(如图20)



图21

6. 将摄像头连接线的红色接头跟接收板上的摄像接口连接,并装上电池盖。
(如图21)

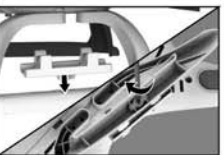


图22

7. 将天线套插进脚架上并顺时针旋转扭紧螺丝。
(如图22)



图23

8. 把摄像头上天线安装在天线套上。
(如图23)

9. FPV实时传输软件下载及连接安装

1. FPV实时传输软件下载

C4005: 加载C4005, 并下载“MJX C4005 FPV”实时航拍软件, 可使飞行器在飞行过程中拍照, 录像及进行FPV实时传输。

C4006: 加载C4006, 并下载“MJX C4006 FPV”实时航拍软件, 可使飞行器在飞行过程中拍照, 录像及进行FPV实时传输。

苹果IOS系统请在APP STORE里面安装与实物相对应的软件“MJX C4005 FPV”或“MJX C4006 FPV”。
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 C4005 FPV”或“MJX C4006 FPV”软件。

2. FPV实时传输连接

连接模型电源, 进入手机“设置”选项, 将WIFI打开, 在手机WIFI搜索列表中找到与C4005相对应的“MJX C4005 FPV ****”或与C4006相对应的“MJX C4006 FPV ****”并进行连接, 直到出现“已连接”字样, 表示连接成功, 退出设置选项。在手机中打开与WIFI连接相同的软件“MJX C4005 FPV”或“MJX C4006 FPV”, 点击 **MONITOR** 图标进入控制界面, 进行实时影像。



图24



图25



图26

1. 打开MJX C4005 FPV
或MJX C4006 FPV软件

2. 点触图标 **MONITOR**

3. 手机屏幕出现实时影像

10. 产品配件



800001
白上壳



800002
黑上壳



800003
白下壳



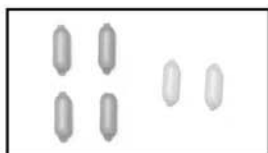
800004
黑下壳



800005
白电池盖/白防反插头座



800006
黑电池盖/黑防反插头座



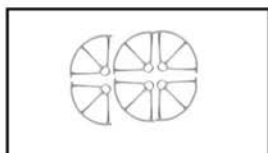
800007
(蓝/橙) 透明件



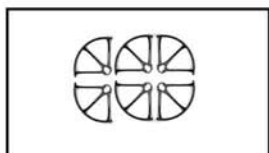
800008
白(左/右) 脚架



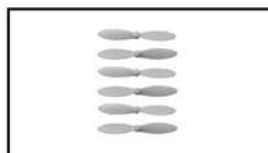
800009
黑(左/右) 脚架



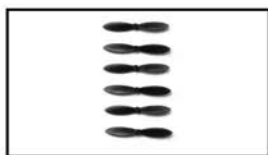
800010
白护架



800011
黑护架



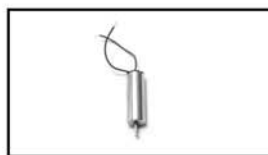
800012
白风叶(A/B)



800013
黑风叶(A/B)



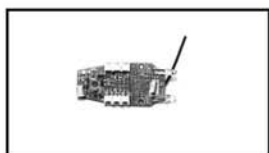
800014
电机底盖胶套



800015
正转电机



800016
反转电机



800017
接收板



300019
电池



300020
充电器



GR139
遥控器

11. 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。

