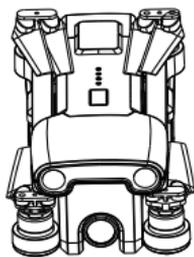
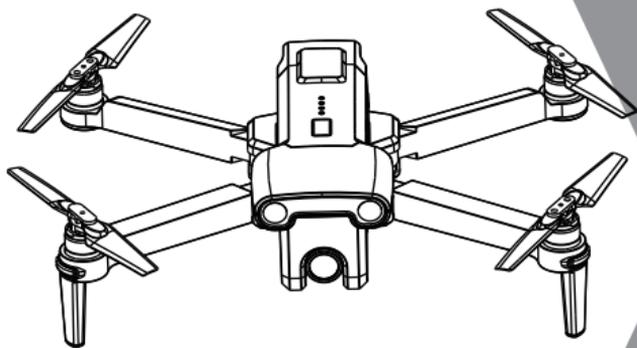


AEE SPARROW 2

Auto-Follower 6-Axis System

快速入门手册

V1.0



飞行操作前请仔细阅读操作手册! 说明书含有重要信息, 请保留!
说明书附图可能与实物不同, 图片只供参考

推荐环境：户外

电池：11.1V 2000 mAh

轴距：230mm

机身高：80mm

主要特性



GPS



WiFi 高清图传



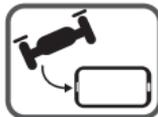
环绕飞行功能



双向数传遥控器



定点定高



手机自动跟随功能



失控返航和
安全着陆



一键返航功能



简易云台



无头模式

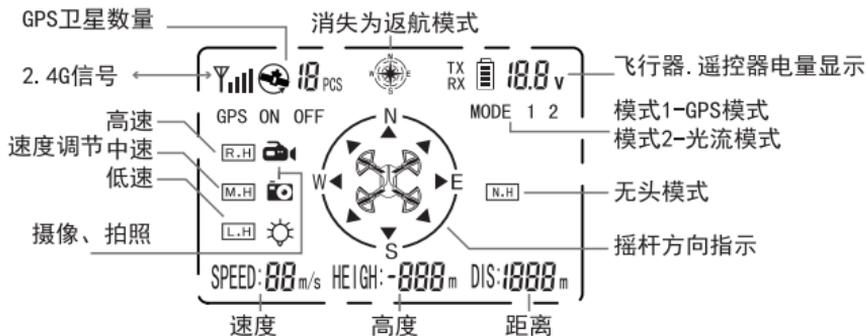
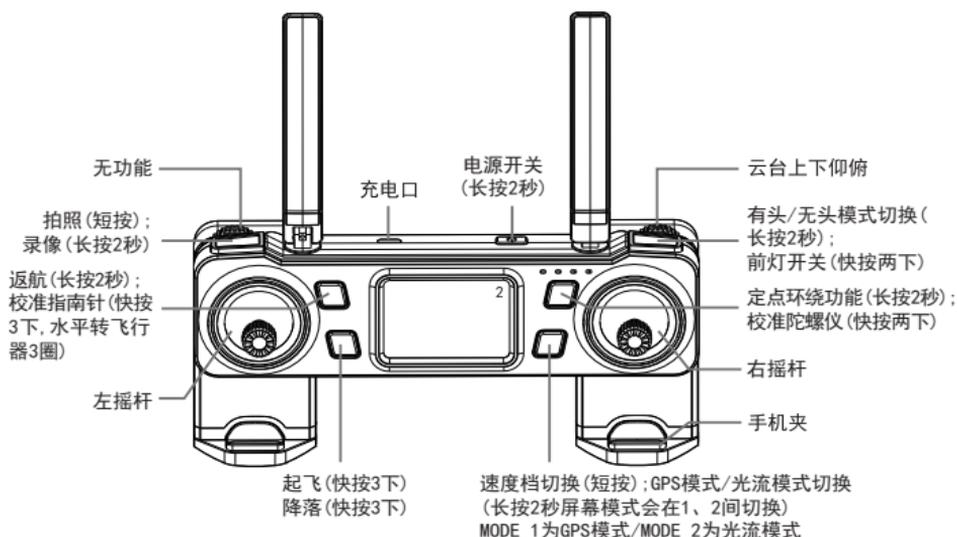


光流定位



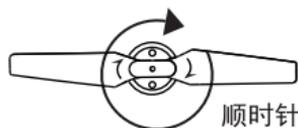
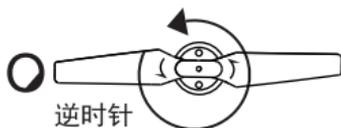
4K拍摄

二、飞行器与遥控器整体概况



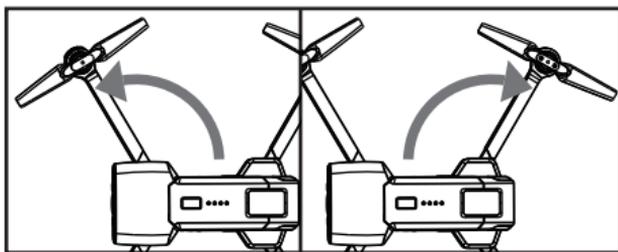
三、起飞准备

- (1) 飞行器的电池电量要11.5V以上,遥控器的电量要在3.8V以上。
- (2) 桨叶如下图,飞机带有逆时针转产生动力、顺时针转产生动力的两种桨叶。



展开及收折机臂：按下图方式展开前后机臂至卡位处卡紧。

注：特别注意转动方向

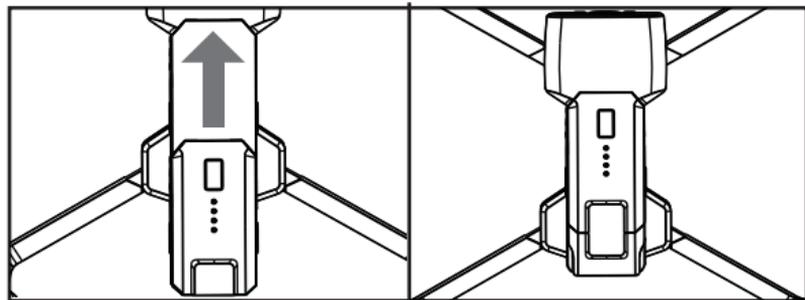


特别注意：机臂转动方向。
飞机电池11.5V以上
遥控器电量3.8V以上

收折机臂方法与展开相反。

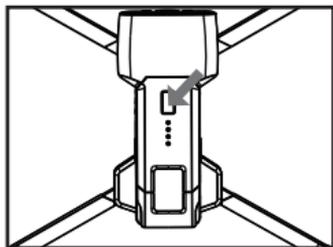
- (3) 安装及更换电池：如下图所示，将电池推进卡槽电池则会自锁紧。
校正遥控器：必须卡到位，否则飞行过程中可能导致电池松动断电，飞机坠落。

注：长时间不操作飞行器时，请把电池取下。



- (4) 飞行器启动及遥控器对码：

如下图，长按按键直到按键及四个机臂指示灯开始闪烁，松开手，飞行器启动

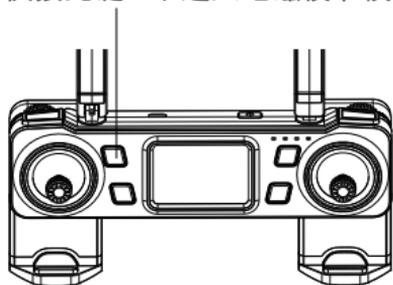


飞行器启动后，5S内长按遥控器开关打开遥控器，遥控器屏幕有显示飞行器电池电压这时对频成功

(注先开飞行器再开遥控器)

(5) 地磁校正

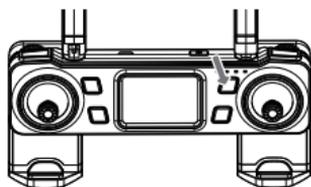
快按此键 3 下进入地磁校准模式



然后把飞行器放在水平位置此时飞行器尾灯长亮，然后把飞行器顺时针转 3 圈此时飞行器尾灯慢闪完成地磁校准。

(6) 首次使用校准水平：

将飞行器静止放置水平地面，快按6下，水平校正！



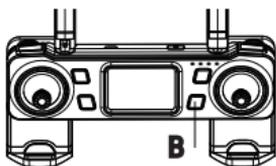
没有GPS时，光流模式指示灯蓝色
有GPS指示灯红色

(7) 飞行模式

对好频，GPS没有启动时只能解锁，不能起飞，屏幕右上角出现1，要切换光流，长按B键，屏幕右上角出现2。

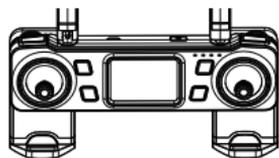
(8) 默认飞行速度档位：

默认飞行档位为低速档，短按B键速度档按键可以切换低中高速档。



(9) 等待GPS准备好

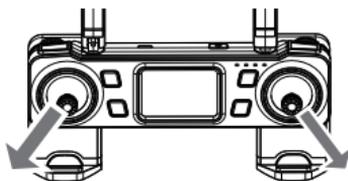
若在室外使用GPS模式飞行，需要等待GPS搜索定位成功。冷启动需要1-2分钟的搜索时间，并发出“滴”的提示音。(10*以上)



三、起飞操作

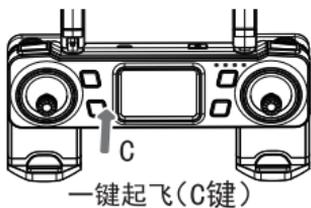
(1) 解锁/上锁飞机

按内八/外八手势操作，遥控器“滴”一声响后，飞机进入怠速旋转。



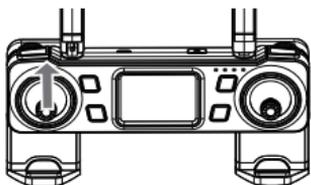
(2) 一键起飞操作：

(先解锁)解锁完成后，快速短按三次一键起飞按键直到“滴”的一声响后松手，飞行器起飞到2米的高度。



(3) 手动起飞操作：

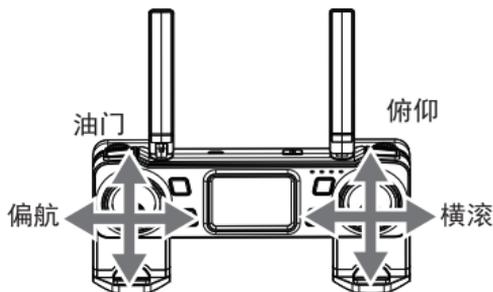
解锁完成后，向上推动油门摇杆，飞机随打杆幅度以对等速率上升，摇杆归中则保持当前飞行位置不变。



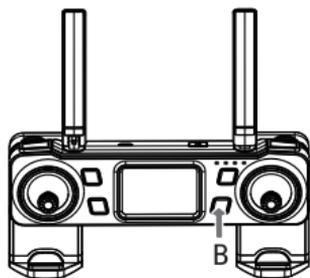
四、飞行操作

(1) 普通飞行操作：

油门摇杆控制飞行器上升和下降，
偏航摇杆控制机头左右转向，
俯仰摇杆控制飞机前后飞行，
横滚摇杆控制飞机左右侧向飞行。

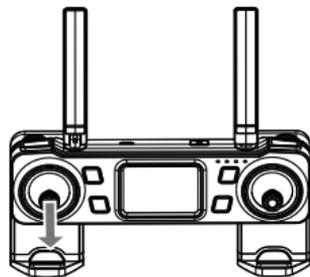


(2) 左右手切换：长按B功能键，然后打开遥控器电源，是右手油门。关机重新开遥控器，又回到左手油门。

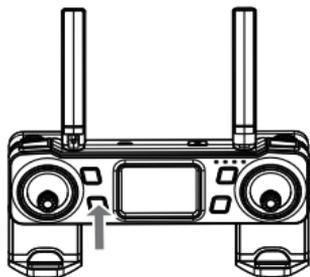


五、降落操作

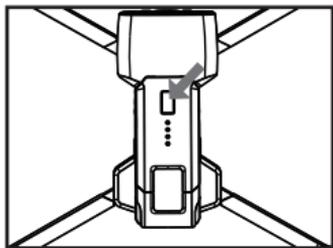
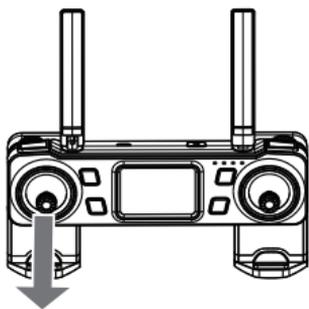
(1) 手动降落：下拉油门杆，以一定速率下降飞机，将飞机平稳的降至地面并保持油门下拉1-2s，飞机将会自动上锁停机。



- (2) 一键降落：快按一键启动键三次如图，听到“滴”的一声响后松开按键，飞机会根据高度以不同的速率平稳下降至地面，并自动上锁停机。



- (3) 一键返航：操作与上文切换模式同。飞机会以最高飞行速度返航至起飞点上方并下降至起飞点并自动上锁停机。
- (4) 关闭飞行器：在地面未起飞时可以摇杆往下拉
停机状态下长按飞机电源键至灯熄灭飞行器则关闭。



- (5) 关闭遥控器：长按电源键至灯全部熄灭。
- (6) 当遥控器电量低于3.7V时，LED全亮并且会发出“滴滴”声，当低于3.5V时，请及时充电，不然会影响飞行操作。

六、安全机制

(1) 失联自动返航:

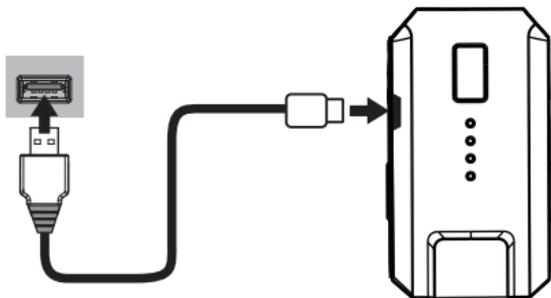
当飞行过程中因遥控器失联时,飞行器会以最大速率返航并降落至起飞点,遥控器会发出“滴”的长鸣循环。中途若恢复遥控器通讯则停止返航和遥控器长鸣并由遥控器接管。

(2) 低电量自动返航:

当飞行过程中因电量过低时,会自动返航。低电量分为两个阶段。满足第一阶段低电量时,飞行器会抬升至30米高度(若高于30米则保持原高度)以最高飞行速度返回起飞点上空,而后只允许在离起飞点半径30米的范围内飞行。当满足第二阶段低电量时,飞机抬升至30米高度,以最高飞行速度返回起飞点半径30米上空,并自动降落至起飞点并自动上锁停机。期间遥控器允许接管,无操作时会继续判断状态并进行自动返航,以策安全。

(3) 倾斜保护:当机身倾斜超过80度时,飞行器会自动停机,避免损坏。

七. 电池的充电方法及注意事项



电池充电方法:

将电池带插头一端插在USB上(如图示)充电时蓝灯慢闪,充满时蓝灯长亮,短路红灯慢闪。

注意:电源适配器尽量要1-2A电流输出。电池用1-2A的适配器充电:充电时间大约4小时左右!

APP使用说明

1. 安装“AEE Sparrow2”到移动设备，扫描二维码获取链接。



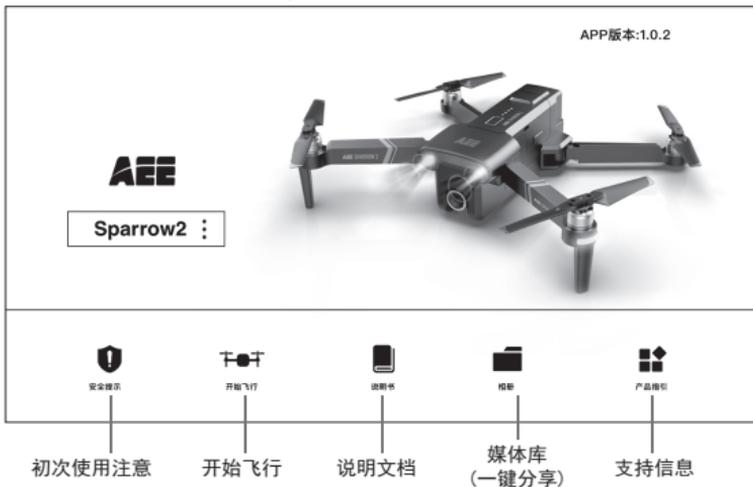
用户也可以在App Store 或Google Play搜索AEE Sparrow2下载并安装APP到移动设备。

APP支持所有Android 5.0及以上，和iOS 8.0及以上系统的主流移动设备。

2. Wi-Fi连接。

先打开飞行器电源。然后在手机Wi-Fi设置里，选择AEEsparrow2开头的局域网，点击连接(无需密码)。

3. 运行“AEE Sparrow2”，图1将显示在移动设备的主界面。

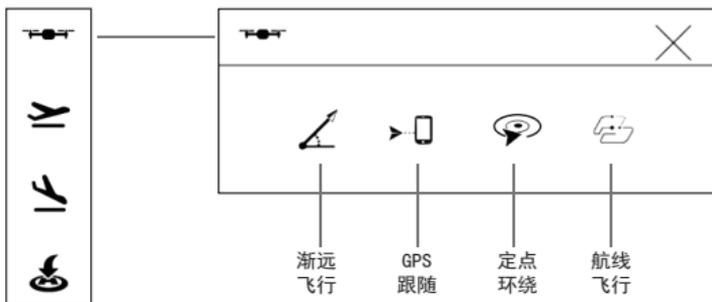


4: 点击图2所示按钮  进入图3所示界面，背景是产品相机所拍摄的画面。

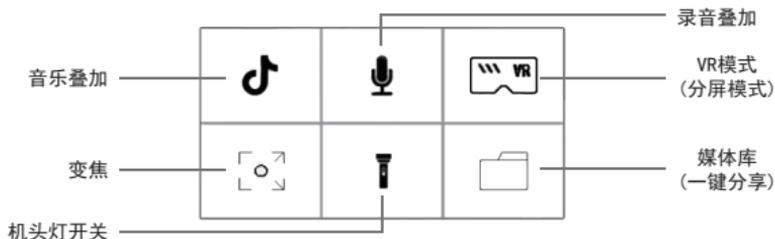
(1) APP界面介绍如下图。



(2) 点击左侧智能飞行模式图标  展开如下图。

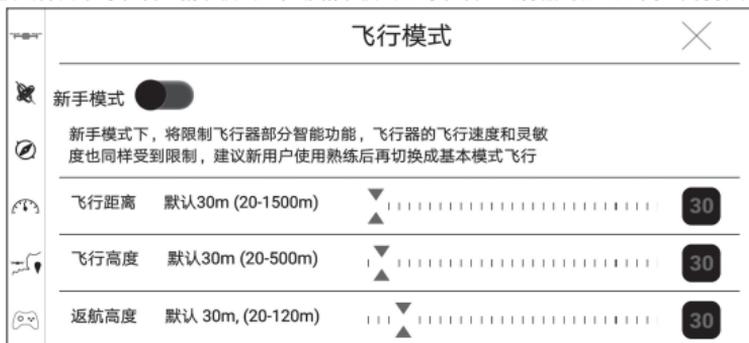


(3) 点击扩展功能图标  展开界面如下图。

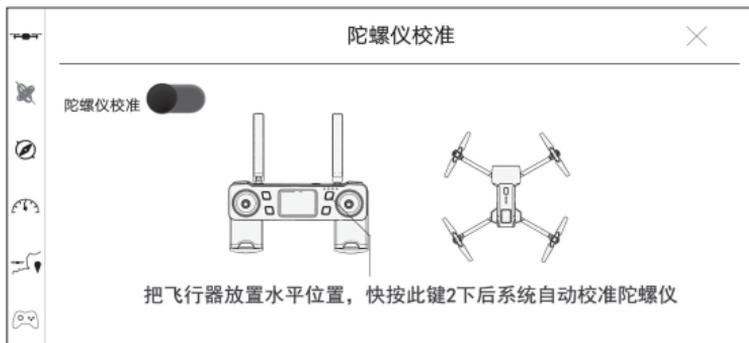


(4) 点击设置功能图标 展开设置界面。

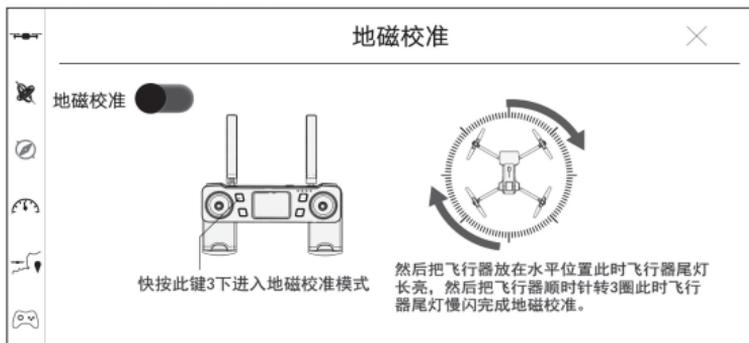
- a. 飞行模式界面中可以设置新手模式。在非新手模式下可以设置飞行器的限飞距离、高度和返航高度。



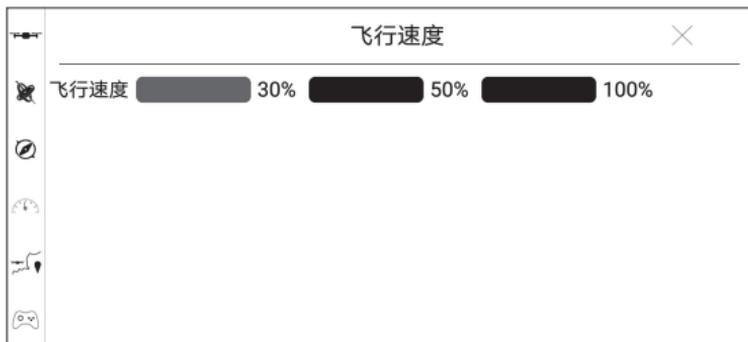
- b. 陀螺仪校准界面中可以校准飞行器陀螺仪传感器。



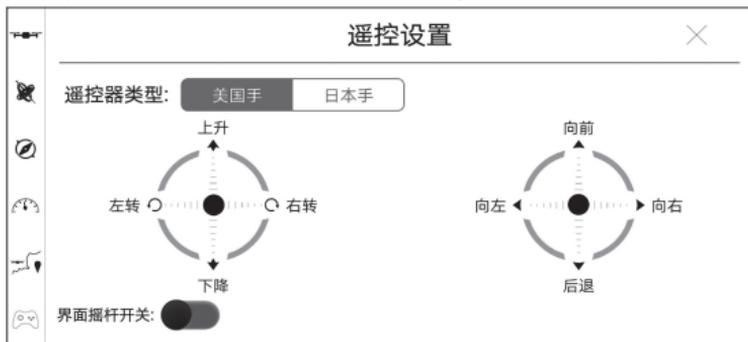
- c. 地磁校准界面可以校准飞行器地磁传感器。



d. 飞行速度档面可以设置飞行器速度，分有三个速度档位。



e. 遥控界面中可以设置美国手或者日本手发的摇杆控制模式，也可以开启和关闭界面摇杆。



f. 飞行记录界面查看每次GPS飞行的日期、距离、速度、高度数据的记录。

	2020/04/07 04:00	2020/04/08 10:16	2020/04/08 03:41
飞行日期:	2020/04/07 04:00	2020/04/08 10:16	2020/04/08 03:41
飞行距离:	10.6	37.6	36.2
飞行速度:	1.8	9.2	4.1
飞行高度:	4.0	18.0	24.0

5. APP 功能详解

序号	功能名称	功能描述	操作说明
1	一键起飞	飞行器自动起飞	(先解锁电机),在电机进入怠速情况下,点击一键起飞按钮,飞行器自动起飞到约2米高度并悬停。
2	一键降落	飞行器在原地垂直降落。	飞行过程中,点击一键降落按钮,飞行器会垂直降落到正下方。
3	GPS返航	飞行器按照APP 设置的返航高度(20-120M,默认30M)自动返航,当前高度低于返航高度时,飞行器先上升至返航高度再返航,高于返航高度则直接返航。	轻触APP 上的GPS返航按键,点击确认后飞行器执行自动返航,再次点击则取消返航。
4	渐远飞行	渐远飞行启动,飞行器将在当前悬停位置基础上,直接倒退飞行,并逐渐爬升高度,在飞行距离达到设置的距离后,飞行器将飞回原悬停位置。 一般可以设置30-120米的渐远飞行距离。	轻触“渐远飞行”按键,然后设置远飞距离,点确定后,飞行器进入渐远飞行模式。
5	GPS跟随模式	飞行器对携带手机者进行跟随,跟随水平距离10米左右。	轻触APP 上的“GPS跟随” 按键触发,再次点击则取消跟拍。
6	定点环绕	飞机以当前悬停位置为圆心,自行退出一个半径的距离,机头朝向圆心,环绕圆心飞行。环绕过程中可控制飞行高度、半径,环绕时请关闭新手模式。	轻触“定点环绕”按键,然后进行环绕半径设置,点确定后,飞行器进入环绕飞行模式,再次点击“定点环绕”按键则退出环绕模式。
7	航线飞行	按照预先设定的航线飞行。航线飞行中,若取消航点飞行,需要退出航线飞行模式,才能重新控制飞行器飞行。航线高度默认为当前悬停高度,在航线飞行过程中,可以通过油门摇杆控制,调整航线飞行的高度。	先下载离线地图,进入地图界。设置航点位置,点“GO”图标,飞行器会依次飞行到各航点,在到达最后一个航点后,飞行器飞回初始悬停位置并悬停。
8	添加音乐	录制视频时同时添加背景音乐。	点击音乐叠加按键,进入音乐选择界面,选择喜好风格音乐后,点录像按钮,此时手机中的录像文件会带有音乐。
9	添加录音	录制视频时同时添加录音。	点击录音叠加按键,进入录音模式,此进行录像后,手机中的录像文件会带有手机麦克风实时记录的声音。
10	VR模式	手机画面会分成左右两个部分,配合 VR 眼镜,可以进入第一人称视角的 VR 预览模式。	进入VR模式后,将手机放入VR眼镜即可。 备注:VR眼镜需要用户另行购买。
11	新手模式	新手模式限制高度30M,距离30M,此模式下执行航线环绕、跟拍、航点飞行会触发地理围栏。	设置->飞行模式->新手模式->开启/关闭。

尊敬的顾客：

您好！

感谢您选购本公司产品。为了让您更快捷、安全地掌握飞行器的操作，请您仔细阅读说明书，同时也请您妥善保存说明书原件，以便以后查阅、参考。

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者财产损失。我们对此不负任何责任，因为我们不能掌控他们组装、使用、操作的过程。
- (2) 本产品适用于有操作模型经验、年龄不小于14周岁的人群。
- (3) 飞行场所必须是当地合法的遥控模型飞行场地。
- (4) 产品一经售出，我们将不负任何由操作和使用、控制等方面产生的安全责任。
- (5) 如遇使用、操作、维修等问题，我们委托经销商提供技术支持和售后服务，请与当地经销商联系。

2.安全注意事项

遥控模型飞行器是高危险性商品，飞行时务必远离人群。**特别注意不能用手去碰在飞行中的桨叶。**为组装不当或机体损坏、电子控制设备不良，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。请飞行员务必注意飞行安全，并需了解因自身疏忽所造成意外的责任。

3.飞行前注意事项

- (1) 确定遥控器与接收器的电池电量处于饱和的状态。
- (2) 开机前确认遥控器的油门摇杆、油门微调处于最低位置。
- (3) 开机时必须遵守电源开、关机的顺序。开机时应先开启遥控器电源，再接通飞行器电源；关机时应先断开飞行器电源，再关闭遥控器。不正确的开、关机顺序可能会造成飞行器失控的想象，影响自身与他人的安全。请养成正确的开、关机习惯。
- (4) 确认电池与马达等部件之间的接头连接是否牢固、可靠。飞行器的持续震动，都可能造成电源接头松脱，而导致飞行器失控。

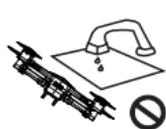
(5) 远离障碍物及人群

由于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。



(6) 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！



(7) 正当使用本产品

请使用原装零件进行升级、改装或者维修，以确保飞行器的安全。请按本操作说明指引的方法操作使用本产品，且不得用于安全法令之外的其它非法用途。(1) 远离障碍物及人群，遥控飞行器飞行时具有不确定性的飞行速度和状态，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。



(8) 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，需有经验的人士在旁指导（用电脑模拟软件练习或请有经验的遥控飞行员指导是有效的学习方法之一）。



(9) 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。



(10) 远离高速旋转部件当螺旋桨在高速旋转时，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。



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

