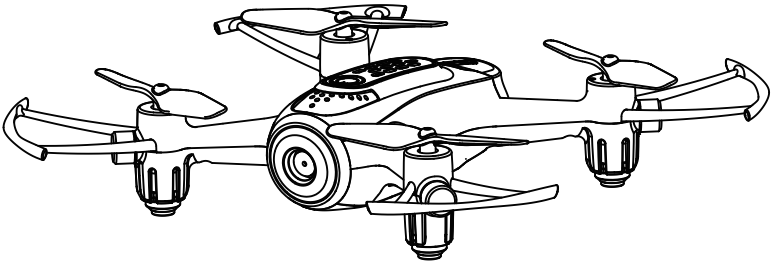
SYMA®
RADIO-CONTROLLED PRODUCT

14+

陀螺仪遥控系列 2.4G

X22W

四通道气压悬停定高遥控四轴飞行器



BC

使用说明手册

1

执行标准：GB/T26701-2011

主要特性

- 采用四轴结构，使飞行器动作更为灵活，迅猛，具有较强的抗风性，可在室内飞行。
- 内置六轴陀螺仪稳定器，可保证空中精准定位。
- 结构采用模块化设计，安装简单，维修方便。
- 具有360°3D翻滚功能。
- 无头功能，可轻松将飞行器召回。
- 新增气压悬停定高功能。
- 新增一键起飞/降落功能。
- 高清WIFI 航拍实时传输，可畅享航拍乐趣。

本说明书内的材质，规格或零件包装之内物品仅供参考。本公司将不对此印刷物之异动负责，也无法主动通知消费者，任何更新或异动；请以司马航模网页为主。

安全守则

1. 请将飞行器较小零部件放置于小孩不能触及的地方，避免发生意外。
2. 本飞行器动力十足，首次飞翔时应慢慢推高遥控器左手变速操纵杆，避免飞行器急速上升而导致碰撞损坏。
3. 飞行结束后，应先关闭遥控器电源，再走近飞行器关闭飞行器电源。
4. 切勿将电池放在高温、受热的地方（如火中或电热装置附近）。
5. 注意飞行器飞行时与使用者或其他人保持2-3米的距离，避免飞行器飞行降落时撞向他人的头部、脸部或身体等。
6. 儿童操控飞行器时应由成年人在旁指导并确保飞行器控制在操纵者（或指导者）的视线范围内，方便控制。
7. 非充电电池不可充电，安装或更换电池时请注意极性；不可混用新旧或不同类型的电池。
8. 不使用时应关闭遥控器及飞行器电源，并取出遥控器内的电池。
9. 电源端子不得短路。
10. 超过10天不使用电池时，请将电池放至40%-50%电量存放（即充满电后飞行至总飞行时间的一半），可延长电池的使用寿命。

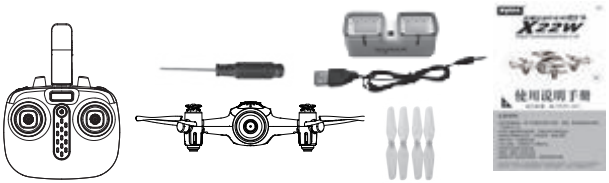
保养及维护

1. 常用干净软布清洁此产品。
2. 避免此产品在阳光下暴晒或受热。
3. 切勿将此玩具浸在水中，否则会令电子零件受损。
4. 定期检查插头及其它配件，如发现任何损坏，请马上停止使用，直到完全修复。

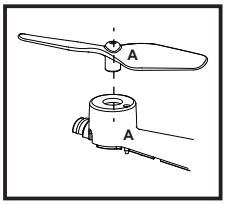
包装说明

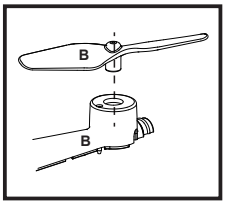
产品包装配备以下物品：

- **飞行器**
- **手机夹**
- **遥控器**
- **风叶 4片**
- **说明书**
- **USB 充电线**
- **螺丝刀**
- **充电座**



风叶更换方法：



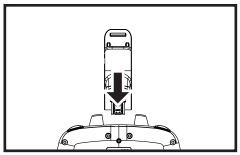


1、将需要更换的风叶用力拔出。

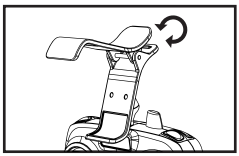
2、如图所示，风叶A装入机臂“A”位置，风叶B装入机臂“B”位置。

手机夹组件安装

手机夹安装：

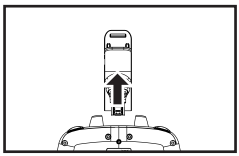


1. 将手机夹装入遥控器上的接口处。



2. 按下手机夹弹簧处可调整大小。

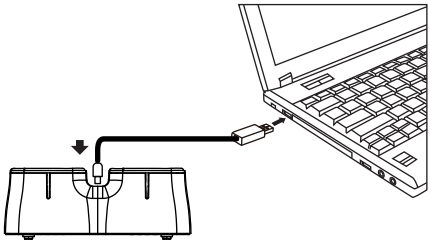
手机夹拆除：



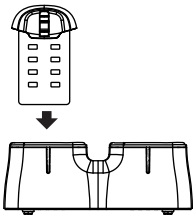
1. 将遥控器后面的手机夹向上拔出。

飞行器电池充电方法：

将USB充电线与充电座连接，
并将USB插头插入电脑USD插口



当充电座与电脑连接成功时，
此时充电座指示灯灭，将电
池插入充电座充电，此时充
电座指示灯为常亮，当充电座
指示灯灭时，表示电池已充满电。



充电时间小于90分钟，在悬停飞行情况下时间大于5分钟！

充电时注意以下事项：

-切勿把带电电池放在高温受热的地方，如明火或电热装置，否则会发生损坏或爆炸。

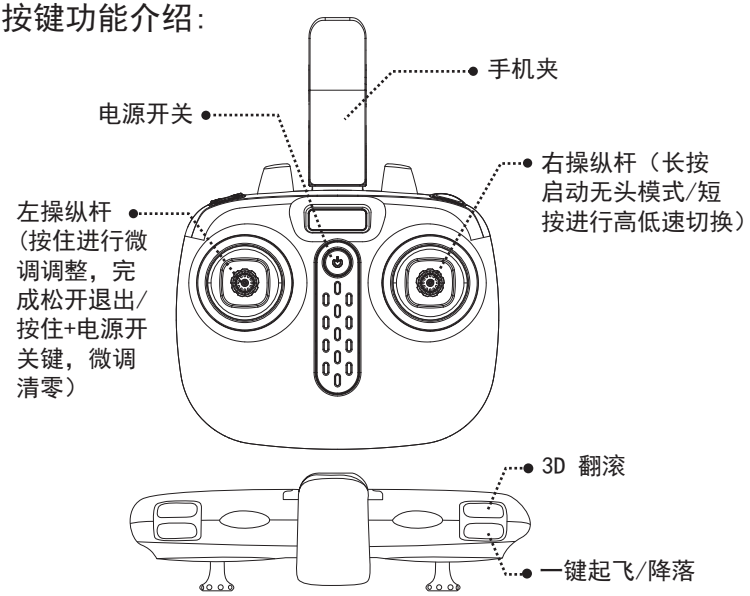
-切勿把电池浸入水中，电池应存放在干燥的地方。

-切勿分解电池。

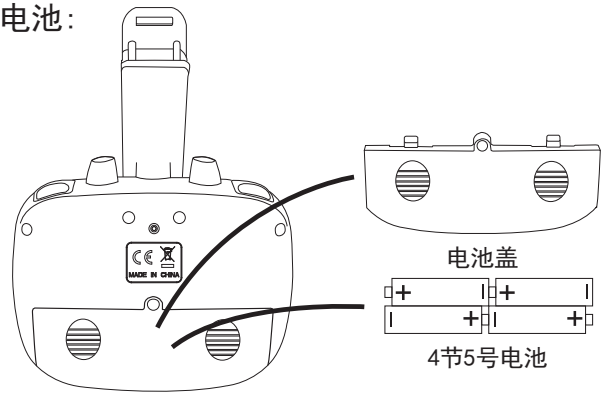
-充电时人员切勿离开。

了解你的遥控器

遥控器按键功能介绍：



遥控器安装电池：



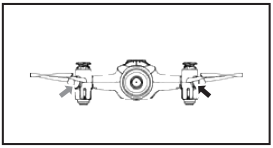
1. 电池的安装方法：打开遥控器背面的电池盖，依照电池箱的电极指示正确地放入4节5号碱性电池（电池须另购）。

1. 装电池时必须认准正负极与电池盒正负极，切不能装反。
2. 请勿混合使用新旧电池。
3. 请勿混合使用不同种类的电池。

功能介绍

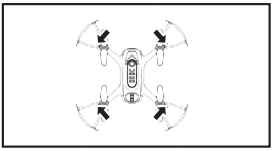
一. 低压保护：

当飞行器上的四个指示灯开始闪烁时，表示飞行器电量不足，请控制飞行器返航。飞行器电量不足，至无法正常飞行，飞行器会自动缓慢降落。



二. 过流保护：

当飞行器风叶在旋转的状态下，受到碰撞或卡住时，飞行器电路进行过流保护。

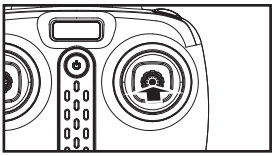


三. 水平校正功能：

将飞行器放置在水平面上同时将遥控器的左右推杆同时推至右下角大约2-3秒后，飞行器上的指示灯常亮变成快速闪亮，再过2-3秒后又变成常亮状态，表示校正成功。

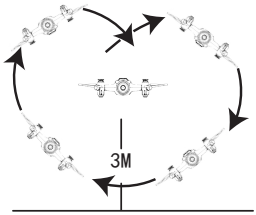
四. 快/慢档功能：

开机默认慢档，当短按下右操作杆可进行快/慢档功能模式切换，当遥控器发出“滴滴”两声为已切换成快档模式，在快档模式下短按右操作杆，当遥控器发出“滴”一声为已切换回慢档模式。



五. 3D翻滚功能：

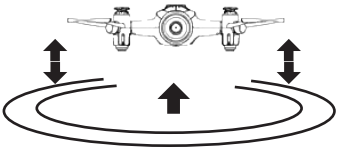
当基本动作都很熟练后就可以玩一些惊险的翻滚动作，将四轴飞行器飞到3米以上的高度后。按住遥控器右上角的（翻滚按键）同时将右操纵杆向前/后/左/右推至最高处，飞行器能实现向前/后/左/右翻滚功能。



注：当电池充满电时，翻滚效果最佳。

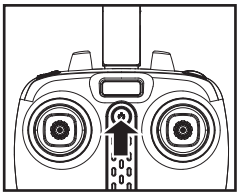
六. 气压悬停定高功能:

用左操纵杆（油门）操纵飞行器上升/下降后松开左操纵杆（油门）时，飞行器仍会悬停在松开操纵杆时的高度。

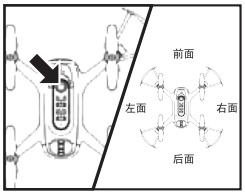


七. 无头功能

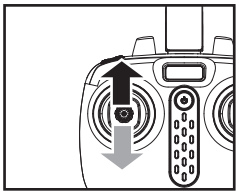
1. 定义前方:



1. 打开遥控器电源开关。



2. 按住机身顶部的电源开关1-2秒，使飞行器处于“ON”状态，调整飞行器机头所指方向为无头状态的正前方。

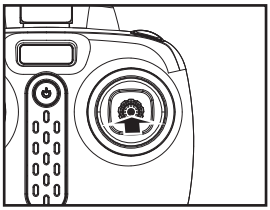


3. 将遥控器的左操纵杆(油门）推至最高处后再拉回最低处，当遥控器长鸣一声表示对频和定义前方向功能已完成。

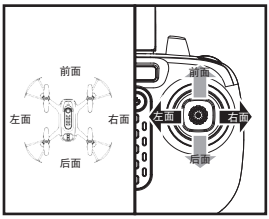
2. 定义正方向功能校正:

1. 当飞行器在无头状态下碰撞后,如发现定头方向出现偏差,只需将飞行器重新摆正方向后,将遥控器的左右操作杆同时拨到左下方,当飞行器上的指示灯慢闪3秒后长亮表示校正完成。

3. 切换无头功能和普通功能:



1. 当飞行器对完频后,飞行器默认为普通模式,此时飞行器上的指示灯为长亮状态,当长按住遥控器右操作杆2秒后，遥控器发出“滴滴滴...”声响表示进入无头状态，长按2秒听到“滴”长声响为退出无头状态。（无头模式下时，飞行器上的四个指示灯为慢闪，4秒内闪1下）



2. 在无头状态下，操控者无需去辨认飞行器机头位置，只需根据遥控器的操作杆方向来控制飞行器。

八.WIFI实时传输功能

1. 下载安装软件

安卓系统手机请到司马中文网站（www.symatoys.net)或扫二维码下载安装SYMA GO软件。
苹果IOS系统请在APP STORE里面下载安装SYMA GO软件或扫二维码下载安装SYMA GO软件。

温馨提醒：彩盒包装上与说明书封底均有二维码提供扫描，请关注SYMA官方网站APP STORE的最新提示获取最新的SYMA GO。

2. 连接说明

1. 连接模型电源，大约10秒后飞行器底部的WIFI指示灯慢闪，等待连接手机。
2. 此时点击手机“设置”选项，打开WIFI，在WIFI搜索列表中找到网络名为：FPV_WIFI_XXXX，点击连接，直到出现“已连接”表示连接成功，这时退出设置选项。
3. 打开SYMA GO软件，点击“START”图标，进入APP操控界面。WIFI信号为满格时表示信号最强。

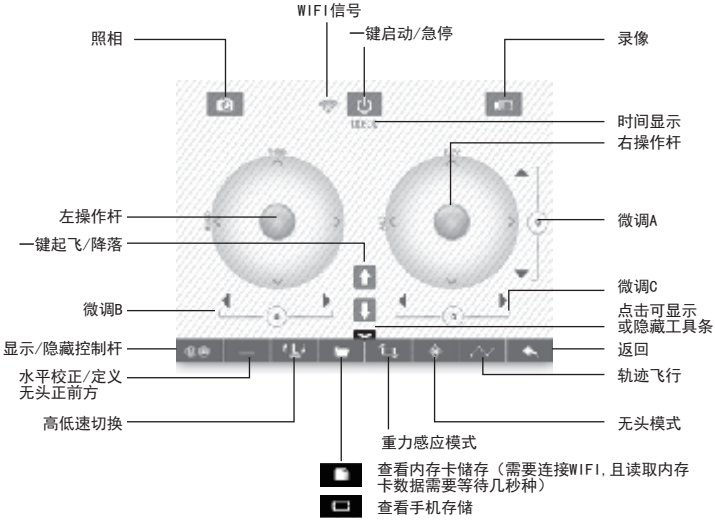
1. 打开SYMA GO软件。

2. 点击“START”图标，系统自动进入APP操控界面。

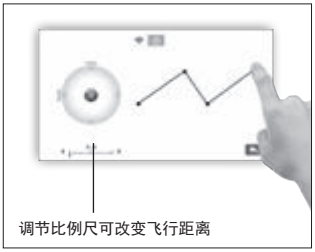
3. 手机屏幕出现APP操控界面。

3. 界面图标说明

手机APP操控界面



轨迹飞行操控界面



按下轨迹飞行按钮进入轨迹飞行界面，在界面上划出轨迹后，飞行器将按照界面上划出的线条飞行。

4. 实时传输航拍:

照相/录像:当 WIFI摄像头处于正常工作状态下,点触下实时传输界面上的照相/录像图标,即可进行照相/录像。(照相/录像完成的文件可在“相片及影片查看”文件夹里查看。)

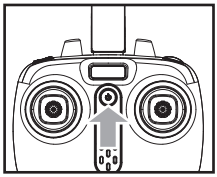
注:在打开手机软件进行实时传输工作状态下,飞行器飞行距离会缩短一半,在空旷环境下WIFI实时传输的效果最佳。

5. WIFI摄像头储存功能:

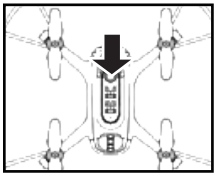
当使用手机照相/录像时，相片和视频会自动储存在手机上APP操控界面文件夹。

飞行器准备飞行及关闭

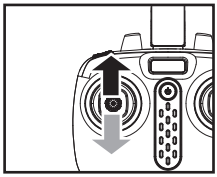
一. 预备飞行



1. 打开遥控器电源开关。

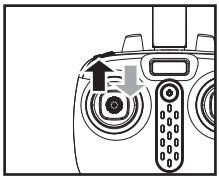


2. 按住机身顶部的电源开关1-2秒，使飞行器处于“ON”状态。



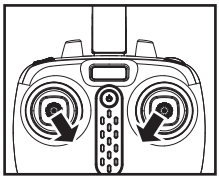
3. 将左操纵杆（油门）推到最高点再复位到最低点，飞行器上的指示灯由快闪变成常亮时，此时飞行器进入预备飞行状态。

二. 启动飞行器



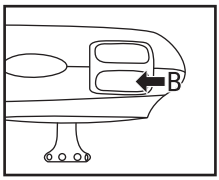
方法一：

将左操纵杆（油门）推至最高点再复位回中心后，飞行器风叶缓慢旋转。



方法二：

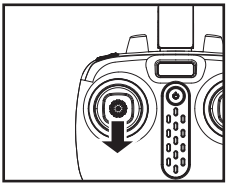
将左右操纵杆向内打“内八字”1秒后，飞行器风叶缓慢旋转。



方法三：

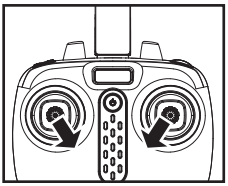
当飞行器处于静止状态，按下B键，飞行器风叶缓慢旋转后，自动上升到一定高度。

三. 关闭飞行器



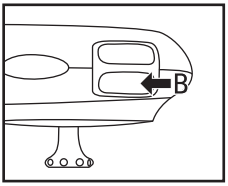
方法一：

将左操纵杆（油门）推至最低处2-3秒后，即可关闭飞行器。



方法二：

将左右操纵杆向内打“内八字”1秒后，即可关闭飞行器。



方法三：

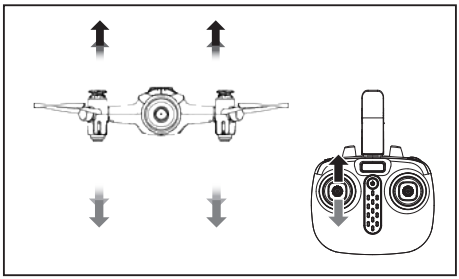
当飞行器处于飞行状态，按下B键，飞行器缓慢下降到地面并关闭飞行器。

注：1. 若飞行器在飞行中超出遥控范围，飞行器后指示灯将会慢闪，然后缓慢降落；
2. 当飞行中遥控器突然关闭或断电，飞行器会自动缓慢下降至停止；若此过程中重新开启遥控器，可重新对码控制。

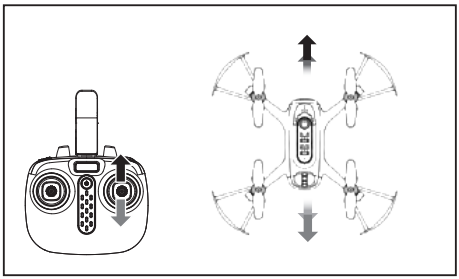
飞行器操作指引

操作方向

上升、下降控制	前进、后退控制

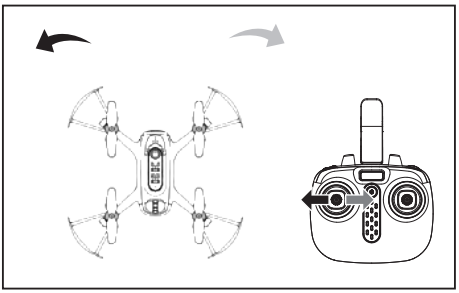


当左操纵杆（油门）向上或向下推，飞行器相应的上升/下降。



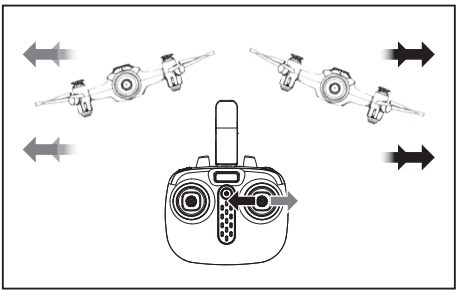
当右操纵杆（方向）向上或向下推，飞行器相应的前进/后退。

左转、右转控制



当左操纵杆（油门）向左或向右推，飞行器相应的左转/右转。

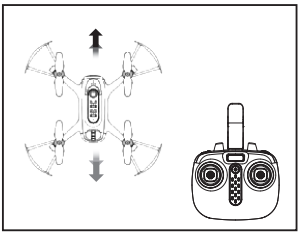
左侧飞，右侧飞控制



当右操纵杆（方向）向左或向右推，飞行器相应的向左侧飞或向右侧飞。

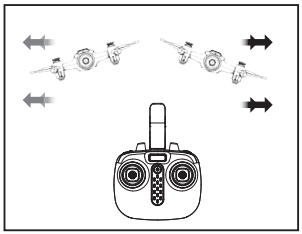
微调操作

前进、后退微调控制



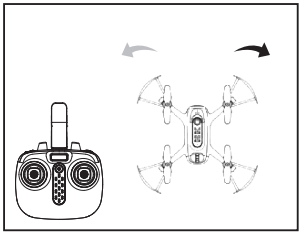
飞行器在空中悬停的情况下，飞行器出现自动向前/向后飞行时，可将左操纵杆向下按住同时推动右操纵杆向后/向前方向进行调整，直至飞行器稳定后即可将左操纵杆松开。

左、右侧飞微调控制



飞行器在空中悬停的情况下，飞行器出现自动向左/向右侧飞飞行时，可将左操纵杆向下按住同时推动右操纵杆向右/向左方向进行调整，直至飞行器稳定后即可将左操纵杆松开。

左、右转向微调控制

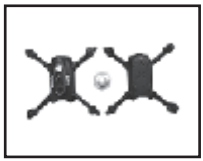


飞行器在空中悬停的情况下，飞行器出现自动向左/向右转向飞行时，可将左操纵杆向下按住同时推动左操纵杆向右/向左方向进行调整，直至飞行器稳定后即可将左操纵杆松开。

配件（选购）

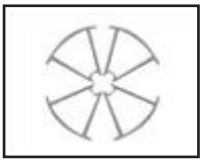
下列是可供选择的配件，为方便客户选购，特出每个部件。配件可通过当地的经销商购买,购买时请注明颜色。

主体组件(白色）

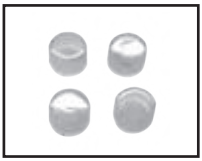


主体组件（黑色）

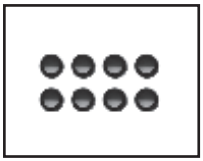
风叶



护架

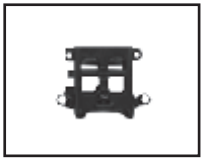


灯罩



φ8硅胶圈

电池盒固定件(白)

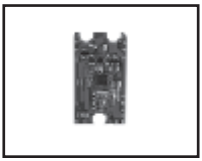


电池盒固定件(黑)

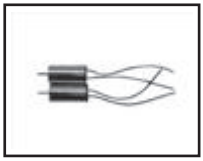
电池(白)

电池(黑)

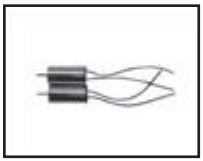
X22W摄像板组件



X22W接收板组件



电机A



电机B

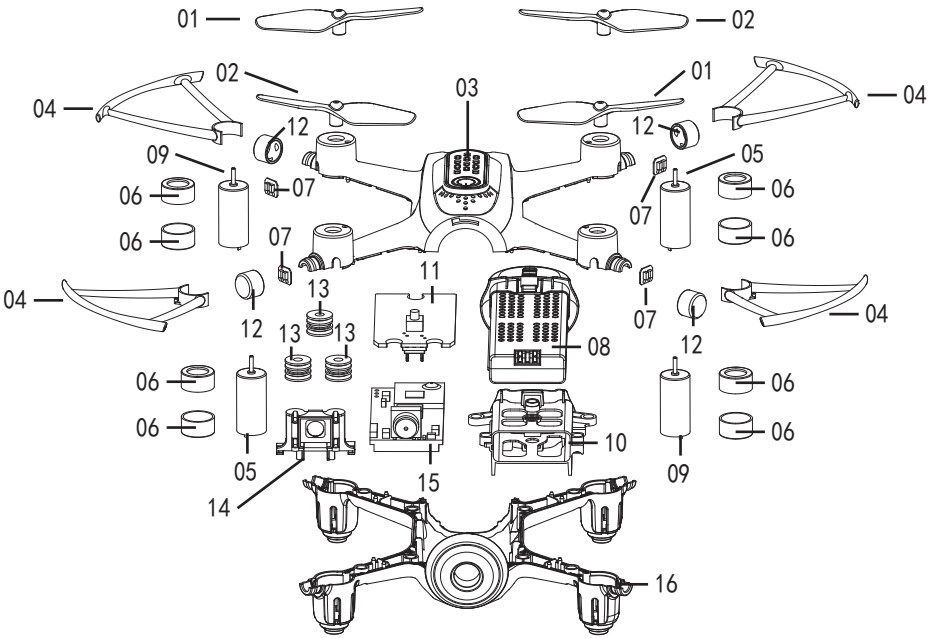
灯板

充电座

遥控器

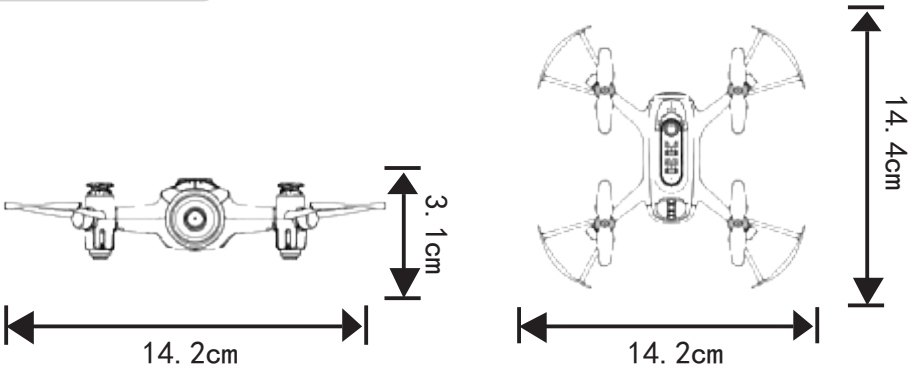
手机夹

产品明图细解



编号	产品名称	数量	编号	产品名称	数量	编号	产品名称	数量
01	正转风叶	2	07	灯版	4	13	减震圈	3
02	反转风叶	2	08	电池组件	1	14	摄像头固定件	1
03	上主体组件	1	09	正转电机	2	15	摄像板组件	1
04	护架	4	10	电池盒固定座	1	16	下主体	1
05	反转电机	2	11	接收板	1			
06	φ8硅胶圈	8	12	灯罩	4			

主要参数



机身长：14. 4cm　　主电机型号：ϕ 8

机身宽：14. 2cm　　电池：3. 7V 400mAh锂电池

机身高：3. 1cm

检修程序

问题	原因	解决方法
飞行器没有反应	1. 飞行器进入低压保护。 2. 遥控器电量不足，电源指示灯会闪烁。	1. 对飞行器进行充电。 2. 更换遥控器电池。
飞行器飞行反应不灵敏	1. 遥控器电量不足。 2. 有相同频率的遥控器在发射干扰。	1. 更换电池。 2. 换一个没有相同频率发射干扰的地方。
悬停时往一边侧飞	1. 没有水平校正。	1. 重新水平校正，详见第4页第三点（水平校正功能）。
无头状态下正前方偏向	1. 多次碰撞造成头偏。	1. 重新定义前方向，详见第5页第七点（无头功能）。
定高不稳/上下窜动	1. 没有水平校正。 2. 恶劣天气条件下气压不稳。 3. 剧烈碰撞造成陀螺仪数据紊乱。	1. 重新水平校正，详见第4页第3点（水平校正功能）。 2. 尽量避免在此天气飞行。 3. 重新水平校正，详见第4页第3点（水平校正功能）。

安卓系统二维码　　苹果IOS系统二维码

广东司马航模实业有限公司

SYMA MODEL AIRCRAFT INDUSTRIAL CO.LTD

地址：广东省汕头市澄海区莱美工业区兴业二路西侧与兴业路北侧交汇处

销售电话：0754-86980668 售后电话：0754-86395095

传真：0754-86395098 邮编：515800

网址：www.symatoys.net

E-mail:syma@symatoys.com

本公司拥有此说明书最终解释权