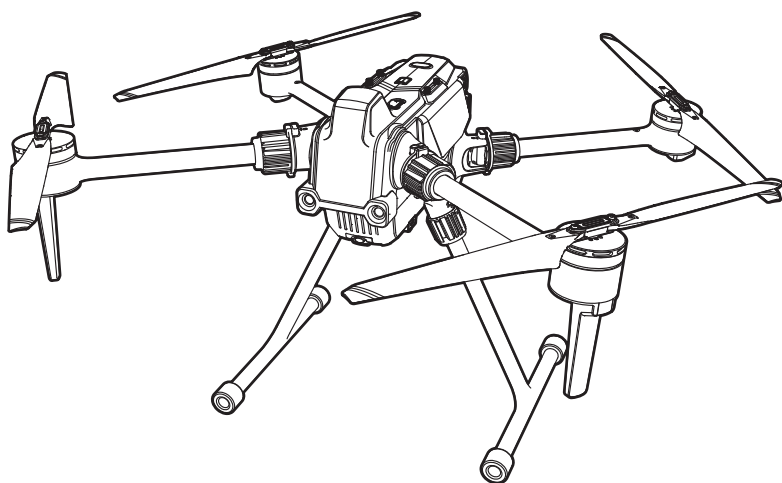




S400E ***Quadcopter UAV***

Quick Operation Guide v1.0

CONTENTS

中文 1~8

English 9~16

Deutsch 17~24

Français 25~32

Nederlands 33~40

日本語 41~48

한국인 49~56

繁體 57~64

Español 65~72

Português 73~80

Русский 81~88

Italiano 89~96

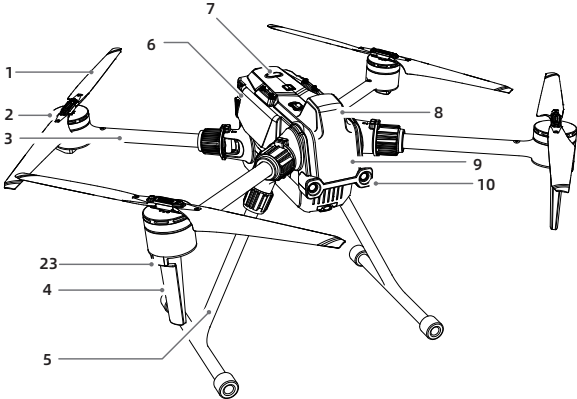
عربي 97~104

简介

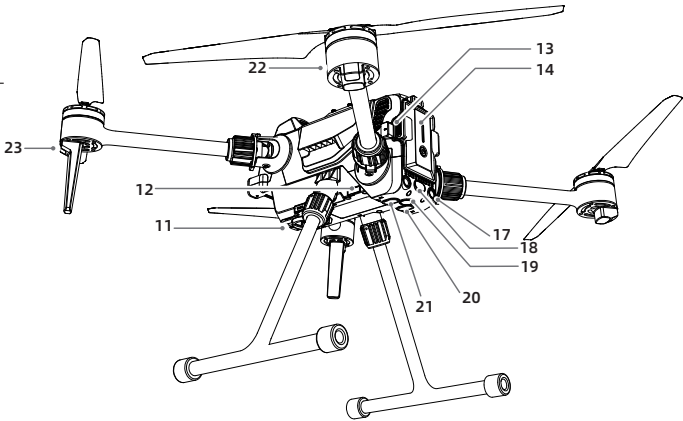
S400E 无人机采用了先进的飞行控制算法、相机处理算法、云台增稳算法、视觉 AI 算法，集成了全向避障系统、高精度 RTK 系统、视觉定位系统，具备自动巡航、AI 智能识别与跟踪、自动返航、自动精准降落等自主飞行的能力，具备视觉辅助定位，视觉全向避障等功能，可以保障无人机更加安全稳定的飞行。机身可折叠便于收纳和携带。可适配多款载荷，满足不同行业、不同场景下的复杂应用需求。

认识飞行器

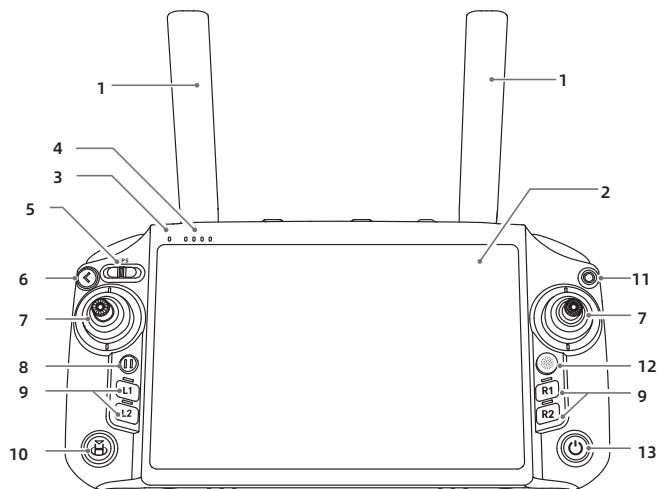
- 1 桨叶
- 2 电机
- 3 机臂
- 4 图传天线
- 5 脚架
- 6 侧方雷达
- 7 上视 TOF
- 8 RTK 天线
- 9 前雷达
- 10 前视视觉系统



- 11 云台接口
- 12 图传主从按键 - 调参接口
- 13 电池锁扣
- 14 智能电池
- 15 电池电量指示灯
- 16 电池电源开关
- 17 后视视觉系统
- 18 后 TOF
- 19 底部补光灯
- 20 下 TOF
- 21 下视视觉系统
- 22 后机臂指示灯
- 23 前机臂指示灯



认识遥控器



1. 遥控器外置天线

传输遥控器与飞行器之间的控制信号及图传无线通信信号。

2. 触摸显示屏

显示系统及应用 App 相关画面，支持 10 点触控。使用时屏幕如有积水请擦拭干净，避免影响触控功能。

3. 状态指示灯

显示遥控器的系统状态。可在遥控器指示灯章节查看详细说明。

4. 电量指示灯

显示当前遥控器电池电量。

5. 飞行模式切换开关

用于切换飞行模式。分别为 T 模式（三脚架）、P 模式（标准）、S 模式（运动）、A 模式（姿态），可在 App 中自定义。

6. 返回按键 / 系统功能按键

单击返回上一级界面，双击返回系统首页。使用返回按键和其他按键组成组合键，可在遥控器按键功能章节查看详细说明。

7. 摇杆

可在 Flight II 中切换飞行模式。

8. 急停按键

短按使飞行器紧急刹车并原地悬停（GNSS 或视觉系统生效时）。

9. L1/L2/R1/R2 按键（可自定义）

可在 Flight II 中查看按键映射功能。

10. 智能返航按键

长按启动智能返航，再短按一次取消智能返航。

11. 确认按键

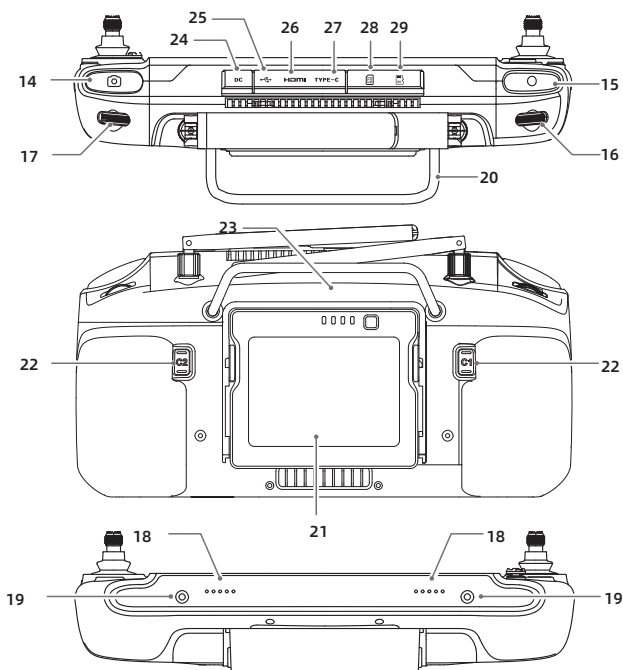
单击确认执行当前操作。

12. 五向按键

向上、向下、向左、向右、回中。

13. 电源按键

短按一次可开启 / 关闭遥控器显示屏。在遥控器关机状态下，长按 3-5 秒，即可开启遥控器电源；在遥控器开机状态下，长按 3-5 秒，然后点击遥控器屏幕上显示的“关机”按键即可关闭遥控器电源；在开机状态下，长按 8 秒强制关机。



14. 拍照按键

按下可拍摄照片。

15. 录像按键

开始或停止录像。

16. 左拨轮

拨动调节云台相机俯仰角度。

17. 右拨轮

拨动调节云台相机 EV 值。

18. 拾音器

使用时避免异物阻塞影响拾音效果。

19. 挂绳孔

可用于安装遥控器背带。

20. 提手

21. 遥控器外置电池

22. C1/C2 按键（可自定义）

23. 扬声器

24. DC 充电口

25. USB-A 接口

连接移动设备、USB 读卡器等，或网络转接输出。

26. HDMI 接口

输出 HDMI 信号至外部显示器。

27. TYPE-C 接口

安卓系统调试、外部扩展和连接至充电设备为遥控器充电。

28. SIM 卡

连接移动网络。

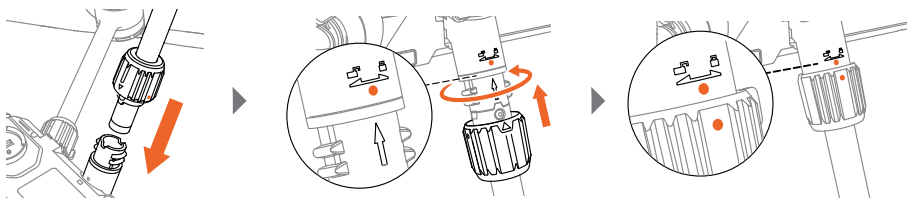
29. SD 卡

可插入 microSD 卡。

准备飞行器

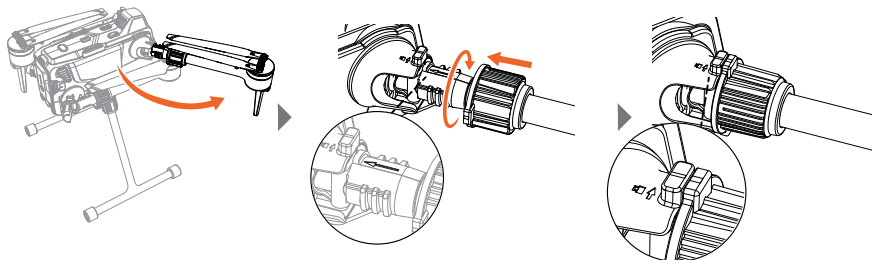
安装左右脚架

- a) 将脚架插入脚架连接座内。
- b) 将脚架锁紧环沿箭头方向推到脚架连接座根部，按机身的上锁标识方向旋转。
- c) 脚架上橙点对齐机身橙点，安装完成。

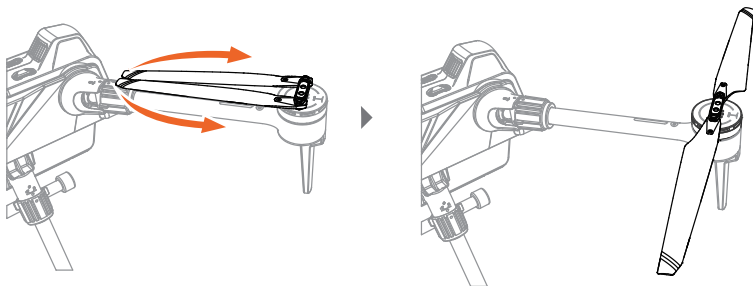


展开机臂并锁定

- a) 依次展开机臂。
- b) 将机臂锁紧环沿箭头方向推到机臂连接座根部，按机臂上的上锁标识方向旋转。
- c) 机臂上橙点对齐机身上标记的橙色区域，完成机臂展开并锁定。



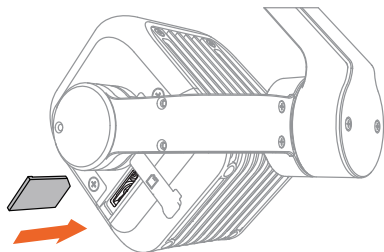
展开桨叶



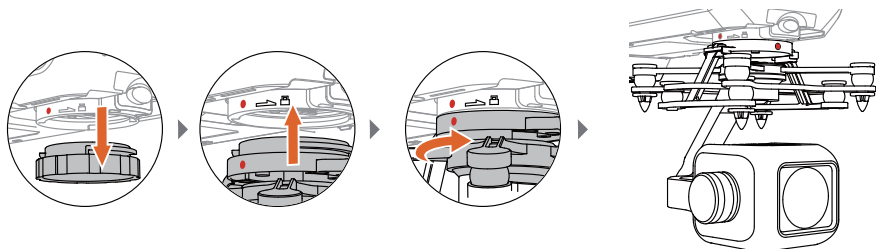
⚠ • 飞行前请确保机臂、桨叶和脚架全部展开和安装到位。

安装 / 拆卸相机云台

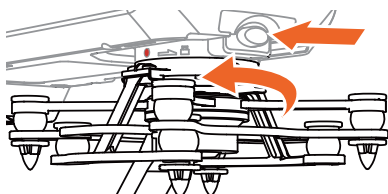
1. 依云台上所示位置插入 Micro SD 卡。



2. 按住挂载解锁按键，移除保护盖。
3. 对齐挂载转接口上的红点并嵌入安装位置。
4. 按图示方向旋转 90° 将其锁紧。



5. 按住挂载转接口上按钮，并按图示方向旋转 90° 拆卸云台。

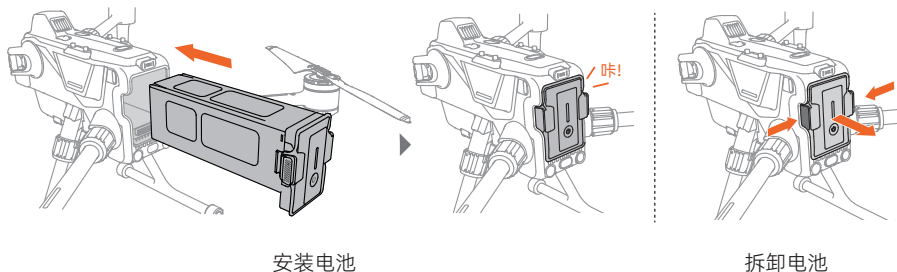


-
- ⚠ • 图中的相机云台款式仅为示意图。
- 挂载云台前，需关闭飞行器电源。
 - 请在飞行器断开电源后插拔 Micro SD。
-

智能电池

智能飞行电池采用高能电芯，并使用先进的电池管理系统为飞行器提供充沛电力。智能飞行电池必须使用专用充电器进行充电。首次使用前，请务必将智能飞行电池电量充满。

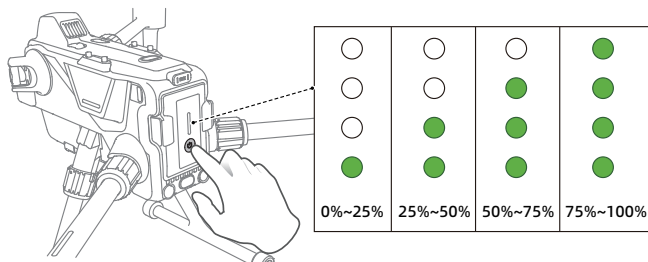
安装 / 拆卸电池



开启 / 关闭电池

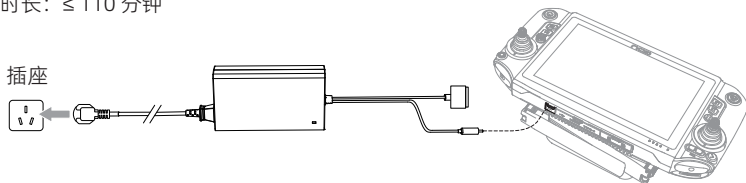
开启电池：在电池关闭状态下，先短按电池电源键一次，电量 LED 指示灯呈现跑马式，再长按电源键 2 秒，即可开启电池。电池开启时，电量 LED 灯从下往上依次亮起，电池的电量指示灯显示当前电池电量。

关闭电池：在电池开启状态下，先短按电池电源键一次，电量 LED 指示灯呈现跑马式，再长按电源键 2 秒，即可关闭电池。电池关闭后，电量 LED 灯从上往下依次亮起，直到指示灯全部熄灭。



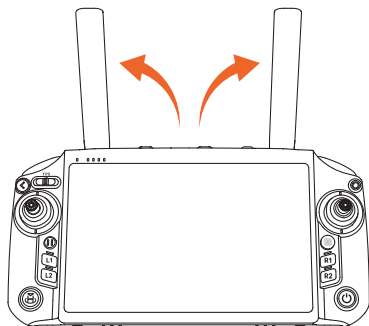
充电

1. 取出飞行器电池
2. 输入电压：100V~240V
3. 充电时长：≤ 110 分钟



准备遥控器

1. 在遥控器关机状态下，长按 3-5 秒，即可开启遥控器电源。
2. 展开遥控器天线并调整到合适位置，不同的天线位置接收信号的强度不同。根据遥控器与飞行器的相对位置，调整遥控器外置天线指向并将天线平面对准飞行器方向，以便遥控器与飞行器的信号质量达到最佳状态。



启动 / 停止电机

启动电机

执行掰杆动作可启动电机。电机起转后，请马上松开摇杆。



停止电机

当飞行器位于地面，电机起转后，将油门杆推到最低的位置并保持，1 秒后电机停止。



基础飞行

1. 把飞行器放置在平整开阔地面上，机尾对准无人机操作人员。
2. 开启遥控器和飞行器。
3. 运行 GDU Flight II APP，进入相机预览界面。
4. 等待飞行器自检完成，GDU Flight II APP 无异常提示即可启动电机。
5. 往上缓慢推动油门杆，让飞行器平稳起飞。
6. 下拉油门杆使飞行器下降。
7. 落地后，将油门杆拉到最低的位置并保持直至电机停止。
8. 停机后依次关闭飞行器和遥控器电源。

技术参数

飞行器	
型号	S400E
工作环境温度	-20°C ~+55°C
工作频率 ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
发射功率 (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)
智能飞行电池	
容量	14000 mAh
标称电压	23.1 V
电池类型	LiPo 6S
充电环境温度	5°C ~45°C
遥控器	
型号	GDU RC SEE
图传	
工作频率 ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
发射功率 (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)

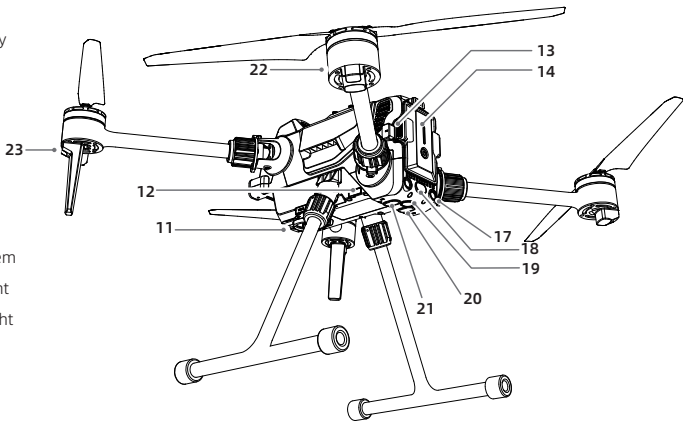
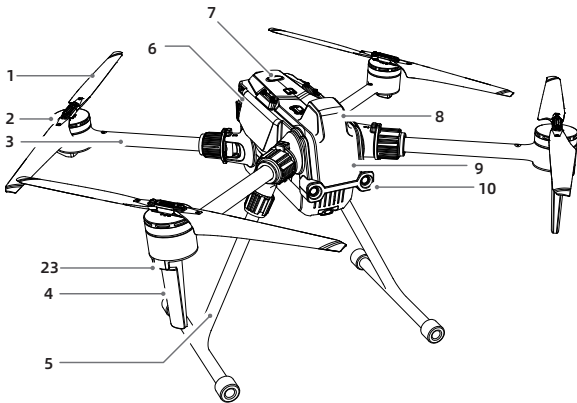
[1] 各国家 / 地区支持的工作频段及其对应的可用范围有所不同，详情请参考当地法律法规。

Product Profile

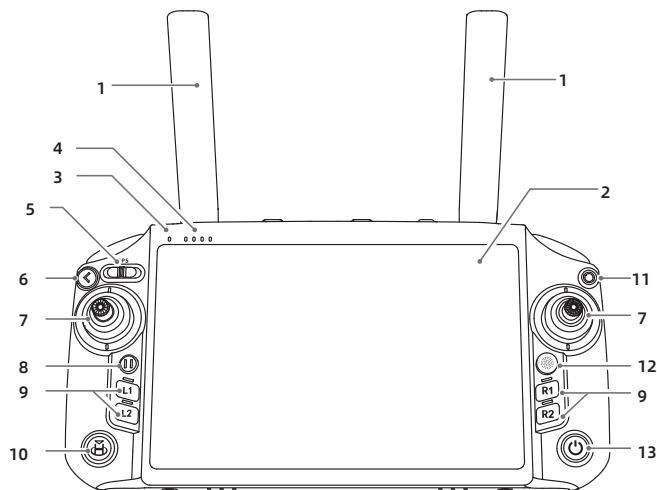
The S400E is equipped with cutting-edge flight control algorithms, camera processing algorithms, gimbal stabilization algorithms, and AI-driven vision processing. The product integrates an omnidirectional obstacle avoidance system, a high-precision RTK system, and a vision system for positioning. These technologies empower the product with autonomous functions such as automatic cruising, AI-enabled identification and tracking, automatic RTH and precision landing. With features such as vision-assisted positioning and omnidirectional visual obstacle avoidance, the product ensures safer and more stable flight. The aircraft is foldable for easy storage and transportation. It is adaptable for multiple payloads, meeting the complex application needs across different industries and scenarios.

About the Aircraft

- 1 Propeller
- 2 Motors
- 3 Arms
- 4 Transmission Antenna
- 5 Landing Gear
- 6 Side Radar
- 7 Upper TOF
- 8 RTK Antenna
- 9 Front Radar
- 10 Forward Vision System
- 11 Gimbal Connector
- 12 Transmission Main/ Slave Buttons - Parameter Adjustment Interface
- 13 Battery Lock
- 14 Intelligent Flight Battery
- 15 Battery Level LED
- 16 Battery Power Switch
- 17 Rear Vision System
- 18 Rear TOF
- 19 Auxiliary Light
- 20 Lower TOF
- 21 Downward Vision System
- 22 Rear Arm Indicator Light
- 23 Front Arm Indicator Light



About the Remote Control



1. Antennas

Transmit control and video wireless signals between the remote control and the aircraft.

2. Touchscreen

Display system and app views and support up to ten touch points. Make sure the touchscreen is clean, and completely dry before use. Otherwise, viewing and touch effects may be affected.

3. Status LEDs

Indicate the remote control status. Refer to the Remote Control LEDs section for more information.

4. Battery Level LEDs

Displays the battery level of the current remote control.

5. Flight Mode Switch

Switch among different flight modes. Users can switch among T-mode (Tripod), P-mode (Normal), S-mode (Sport), and A-mode (Attitude). This can be configured in the app.

6. Back/Function Button

Press once to return to the previous screen. Press twice to return to the home screen. Use the back button and another button to activate combination buttons. Refer to the section on the functions of remote control buttons for more information.

7. Control Sticks

You can switch flight modes in the GDU Flight II app.

8. Flight Pause Button

Press once to have the aircraft brake and hover in place (only when the GNSS or Vision System is available).

9. L1/L2/R1/R2 Buttons (customizable)

Go to GDU Flight II to view the specific functions of these buttons.

10. Return to Home (RTH) Button

Press and hold to initiate RTH. Press again to cancel RTH.

11. Confirmation Button

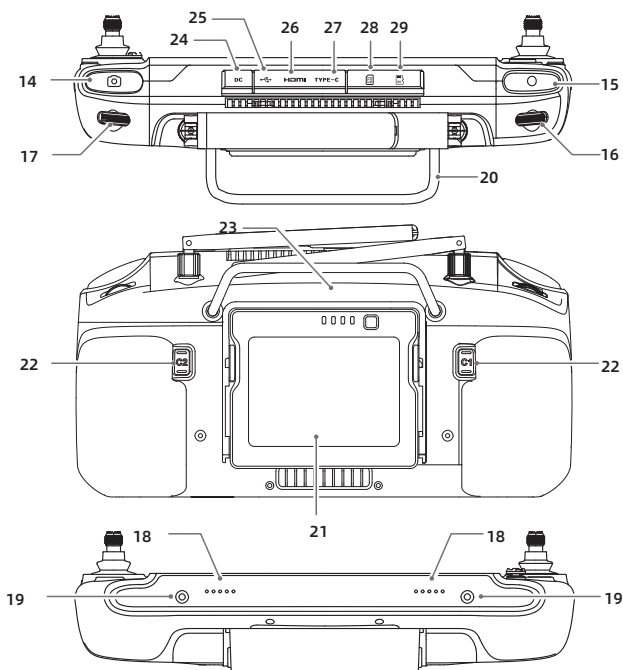
Click to confirm and execute the current operation.

12. 5D Button

Up, Down, Left, Right, and Press.

13. Power Button

Press once to power the remote control on or off. When the remote control is powered off, press and hold the button for three to five seconds to turn the touchscreen on. When the remote control is powered on, press and hold the button for three to five seconds and tap "OFF" on the touchscreen to turn the touchscreen off. When the remote control is powered on, press and hold the button for eight seconds to turn the touchscreen off.



14. Shutter Button

Press to take a photo.

15. Record Button

Press once to start or stop video recording.

16. Left Dial

Control the tilt of the gimbal.

17. Right Dial

Control the EV value of the gimbal.

18. Microphone

Avoid blocking the microphone to ensure optimal sound pickup.

19. Waist Support

For connecting a remote control strap.

20. Handle

21. Remote Control External Battery

22. C1/C2 Buttons (customizable) 23. Speaker

24. DC Charging Port

25. USB-A Port

Used for connecting mobile devices, USB card readers, etc., or for network adapter output.

26. HDMI Port

For outputting HDMI signals to an external monitor.

27. Type-C Port

For Android system debugging, external expansion, and connecting to chargers to recharge the remote control.

28. SIM Card

For connecting to mobile networks.

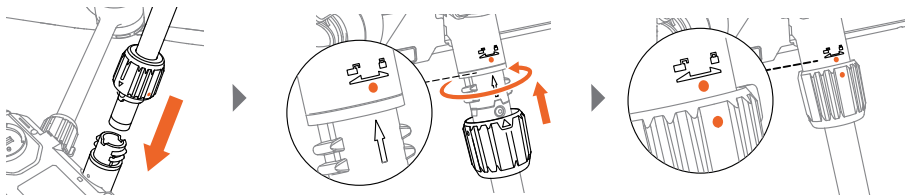
29. SD Card

For inserting a microSD card.

Preparing the Aircraft

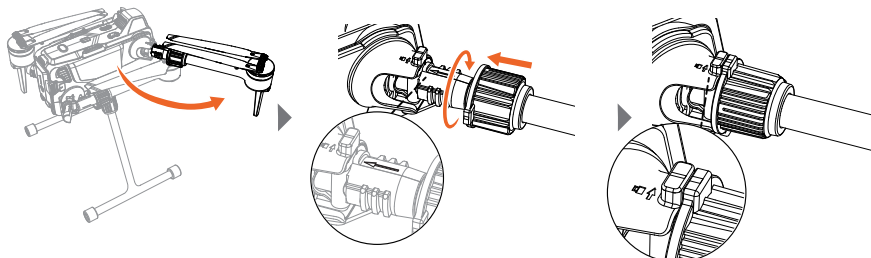
Installing the Left/Right Landing Gears

- Insert the landing gear into the landing gear connection seat.
- Slide the locking ring in the direction of the arrow to the root of the landing gear connection seat and rotate it according to the locking direction on the aircraft.
- Align the orange dot on the landing gear with the orange dot on the aircraft to complete the installation.

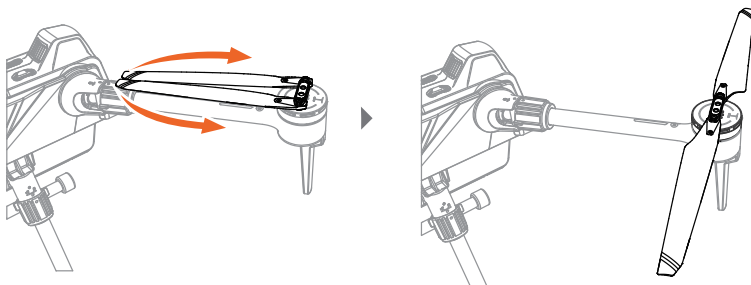


Extending and Locking the Arms

- Sequentially extend the arms.
- Push the locking ring on the arm in the direction of the arrow to the base of the arm connection seat and rotate it according to the locking symbol on the arm.
- Align the white mark on the arm with the corresponding white mark area on the aircraft to extend and lock the arm.



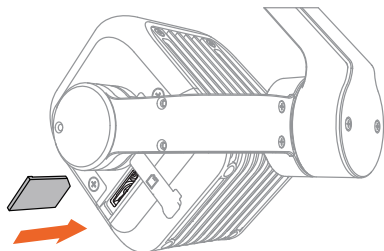
Extending the Propellers



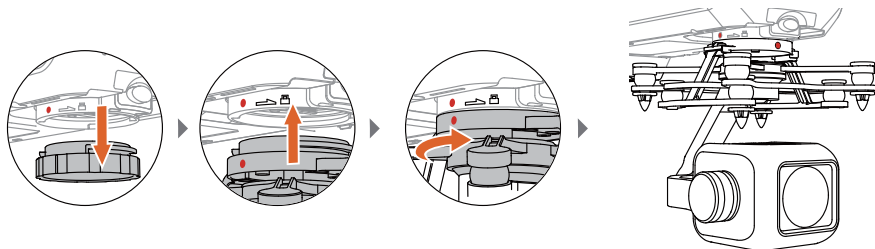
⚠ • Before takeoff, ensure that the arms, propellers, and landing gear are all fully extended and properly secured.

Attaching/Removing the Camera Gimbal

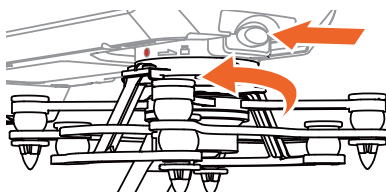
1. Insert the Micro SD card into the slot indicated on the gimbal.



2. Press the mounting release button on the aircraft, and remove the gimbal cap.
3. Align with the red dot on the aircraft and insert the gimbal.
4. Rotate 90° in the direction shown to securely lock the gimbal into place.



5. Press the button on the mounting adapter interface and rotate the gimbal 90° in the shown direction to remove it.

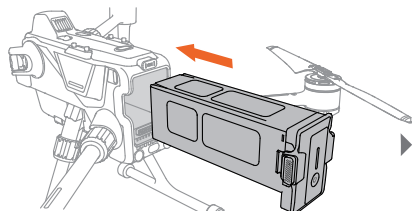


-
- ⚠ • The camera gimbal model shown in the image is for illustration purposes only.
- Before attaching the gimbal, ensure that the aircraft is powered off.
 - Insert and remove the Micro SD card only when the aircraft is powered off.
-

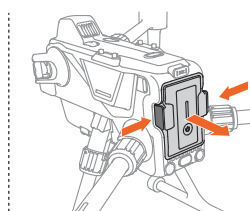
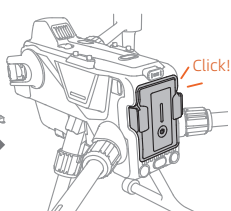
Intelligent Battery

The intelligent flight battery is equipped with high-energy cells and an advanced battery management system, providing ample power for the aircraft. The intelligent flight battery must be charged with a dedicated charger. Before the first use, fully charge the intelligent flight battery.

Inserting/Removing the Battery



Inserting the Battery

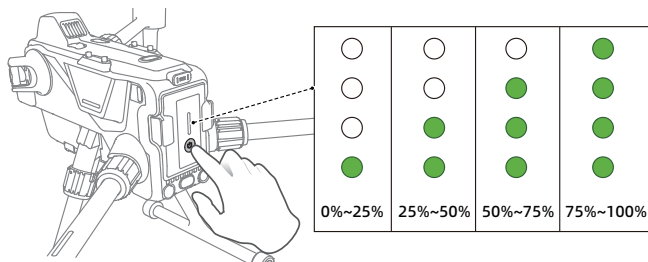


Removing the Battery

Powering the Battery ON/OFF

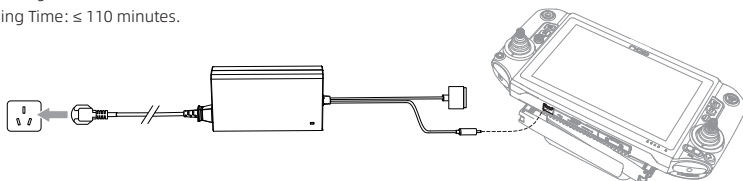
Powering On: Press the Power Button once, and wait until the Battery Level LEDs flash in a continuous loop. Then press again and hold for two seconds to power on. After powering on, the Battery Level LEDs will display the current battery level during charging, illuminating from bottom to top.

Powering Off: Press the Power Button once, and wait until the Battery Level LEDs flash in a continuous loop. Then press again and hold for two seconds to power off. After powering off, the Battery Level LEDs will illuminate from top to bottom before shutting down completely.



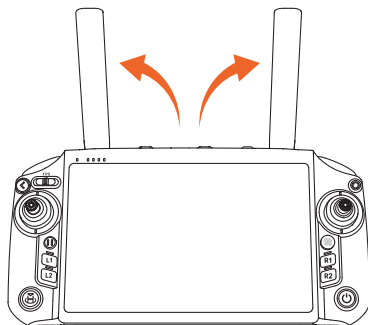
Charging

1. Remove the battery from the aircraft.
2. Input Voltage: 100V to 240V.
3. Charging Time: ≤ 110 minutes.



Preparing Remote Control

1. With the remote control powered off, press and hold for 3-5 seconds to power it on.
2. Lift and adjust the antennas. The strength of the remote control signal is affected by the position of the antennas. Consider the relative position of the remote control to the aircraft. Adjust the direction of the antennas and make sure their flat side is facing the aircraft, so as to maximize signal quality between the control and the aircraft.



Starting/Stopping the Motors

Starting the Motors

The Combination Stick Command (CSC) is used to start the motors. Once the motors start spinning, release sticks simultaneously.



Stopping the Motors

When the aircraft has landed and the motors start spinning, push the throttle stick down and hold for one second until the motors stop.



Flight Test

1. Place the aircraft in an open, flat area with the tail facing you.
2. Turn on the remote control, and then the aircraft.
3. Launch the GDU Flight II app and enter the camera interface.
4. Wait for the aircraft's self-diagnostics to complete. Once the app shows no abnormal alerts, start the motors.
5. Push the throttle stick up slowly to take off.
6. To descend, gently pull the throttle stick downward.
7. After landing, hold the throttle stick at its lowest position until the motors stop.
8. Turn off the aircraft first, and then the remote control.

Specifications

Aircraft	
Model	S400E
Operating Ambient Temperature	-20°C ~+55°C
Operating Frequency ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Transmit power (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)
Intelligent Flight Battery	
Capacity	14000 mAh
Nominal voltage	23.1 V
Cell Type	LiPo 6S
Recharging Temperature	5°C ~45°C
Remote Control	
Model	GDU RC SEE
Video Transmission	
Operating Frequency ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Transmit power (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)

[1]The supported operating frequency bands and their corresponding available ranges vary by country/region. For details, please refer to local laws and regulations.

Einführung

Die S400E nutzt fortschrittliche Flugsteuerungs-, Kameraverarbeitungs- und Kugelkopf-Stabilisierungsalgorithmen sowie visuelle KI-Algorithmen. Sie integriert ein omnidirektionales Hindernisvermeidungssystem, ein hochpräzises RTK-System und ein visuelles Positionierungssystem. Sie verfügt über autonome Flugfunktionen wie automatisches Cruisen, intelligente KI-Identifikation und -Verfolgung, automatische Rückkehr und automatische Präzisionslandung. Darüber hinaus bietet sie Funktionen wie visuelle Positionierung und visuelle omnidirektionale Hindernisvermeidung, die einen sichereren und stabileren Flug der Drohne gewährleisten. Der Körper ist zum einfachen Aufbewahren und Tragen zusammenklappbar. Es kann sich an eine Vielzahl von Lasten anpassen, um den komplexen Anwendungsanforderungen verschiedener Branchen und Szenarien gerecht zu werden.

Flugzeuge verstehen

1 Propellerblatt

2 Motor

3 Arme

4 Bildübertragungsantennen

5 Stativ

6 Seitenradar

7 TOF nachschlagen

8 RTK-Antennen

9 Frontradar

10 Vorwärtssichtsystem

11 PTZ-Anschluss

12 Master-Slave-Tasten für die Bildübertragung - Schnittstelle zur Parametereinstellung

13 Batterieschloss

14 Intelligente Batterie

15 Batteriestandsanzeige

16 Batterie-Netzschalter

17 Rückfahrkamerasystem

18 Hinter-TOF

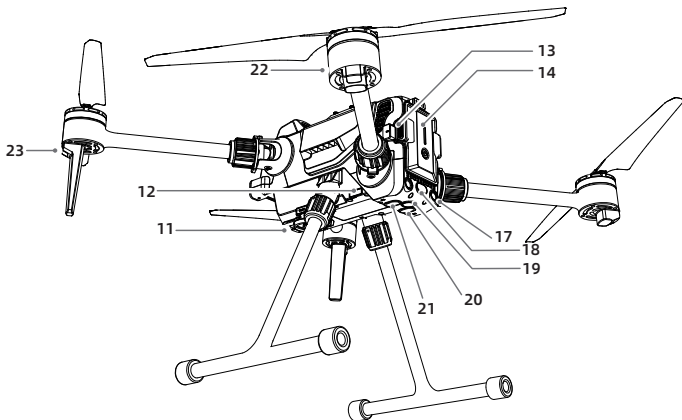
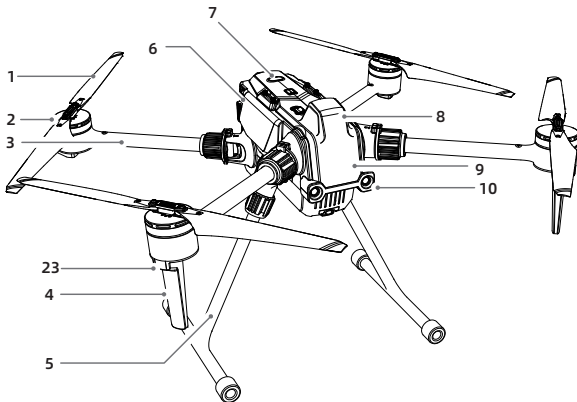
19 Unteres Fülllicht

20 unter TOF

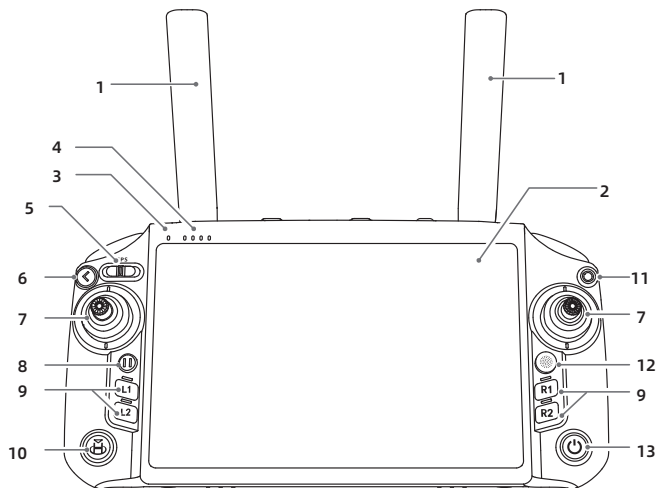
21 Abwärtssichtsystem

22 Kontrollleuchte für den hinteren Arm

23 Kontrollleuchte für den vorderen Arm



Die Fernbedienung verstehen



1. Externe Antenne der Fernbedienung

Überträgt Steuersignale und drahtlose Bildübertragungssignale zwischen der Fernbedienung und dem Fluggerät.

2. Touchscreen-Display

Zeigt System- und App-Bildschirme an und unterstützt 10-Punkt-Touch. Wischen Sie Wasser vom Bildschirm ab, um die Touch-Funktion nicht zu beeinträchtigen.

3. Statusanzeige

Zeigt den Systemstatus der Fernbedienung an. Detaillierte Anweisungen finden Sie im Abschnitt „Fernbedienungsanzeige“.

4. Batterieanzeige: Zeigt den aktuellen

Batteriestand der Fernbedienung an.

5. Flugmodussschalter

Mit diesem Schalter wechseln Sie zwischen den Flugmodi. Sie können zwischen T-Modus (Stativ), P-Modus (Standard), S-Modus (Sport) und A-Modus (Fluglage) wählen. Sie können diesen Modus in der App anpassen.

6. Zurück-Taste/Systemfunktionstaste

Mit einem einfachen Klick kehren Sie zum vorherigen Bildschirm zurück. Doppelklicken Sie, um zur Startseite des Systems zurückzukehren. Verwenden Sie die Zurück-Taste in Kombination mit anderen Tasten. Detaillierte Anweisungen finden Sie im Abschnitt „Funktionen der Fernbedienungstasten“.

7. Joystick

Hiermit können Sie in GDU Flight II den Flugmodus wechseln.

8. Not-Aus-Taste

Kurz drücken, um das Fluggerät abzubremsen und an Ort und Stelle schweben zu lassen (wenn GNSS oder Sichtsysteme aktiviert sind).

9. L1/L2/R1/R2-Tasten (anpassbar)

Die Tastenbelegungsfunktionen können in GDU Flight II angezeigt werden.

10. Smart Return Home-Taste

Gedrückt halten, um Smart Return Home zu aktivieren, und erneut kurz drücken, um die Funktion abubrechen.

11. Schaltfläche Bestätigen

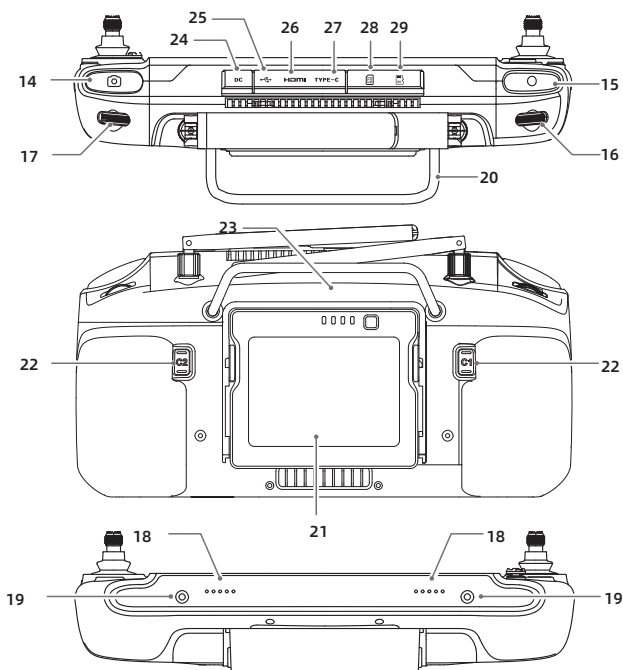
Klicken Sie hier, um den aktuellen Vorgang zu bestätigen.

12. Fünf-Wege-Taste:

Oben, unten, links, rechts, Mitte.

13. Ein-/Aus-Taste

Kurz drücken, um das Display der Fernbedienung ein- und auszuschalten. Bei ausgeschalteter Fernbedienung 3-5 Sekunden gedrückt halten, um sie einzuschalten. Bei eingeschalteter Fernbedienung 3-5 Sekunden gedrückt halten und anschließend auf die Ausschalttaste tippen, um sie auszuschalten. Bei eingeschalteter Fernbedienung 8 Sekunden gedrückt halten, um sie auszuschalten.



14. Shutter Button

Press to take a photo.

15. Record Button

Press once to start or stop video recording.

16. Left Dial

Control the tilt of the gimbal.

17. Right Dial

Control the EV value of the gimbal.

18. Microphone

Avoid blocking the microphone to ensure optimal sound pickup.

19. Waist Support

For connecting a remote control strap.

20. Handle

21. Remote Control External Battery

22. C1/C2 Buttons (customizable) 23. Speaker

24. DC Charging Port

25. USB-A Port

Used for connecting mobile devices, USB card readers, etc., or for network adapter output.

26. HDMI Port

For outputting HDMI signals to an external monitor.

27. Type-C Port

For Android system debugging, external expansion, and connecting to chargers to recharge the remote control.

28. SIM Card

For connecting to mobile networks.

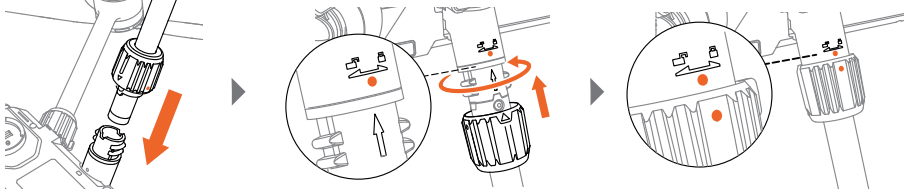
29. SD Card

For inserting a microSD card.

Fluggerät vorbereiten

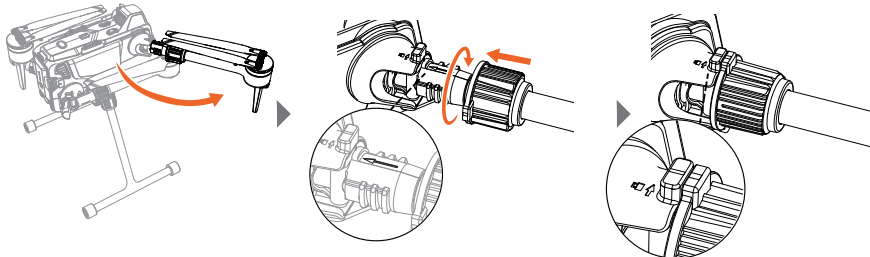
Installieren Sie das linke und rechte Stativ

- Stecken Sie das Stativ in den Stativanschluss.
- Schieben Sie den Stativ-Sicherungsring in Pfeilrichtung bis zum Ansatz des Stativanschlussfußes und drehen Sie ihn in Richtung der Verriegelungsmarkierung am Rumpf.
- Richten Sie die orangefarbenen Punkte auf dem Stativ mit den orangefarbenen Punkten am Rumpf aus. Die Installation ist abgeschlossen.

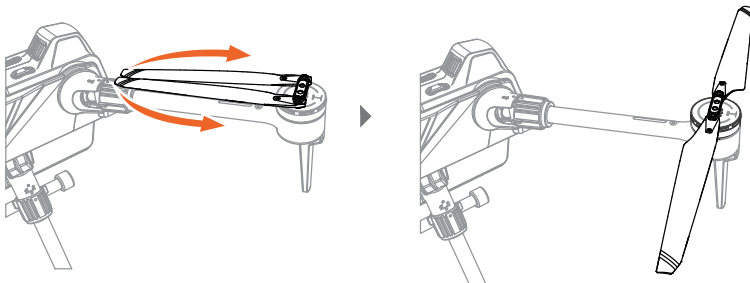


Extending and Locking the Arms

- Strecken Sie die Arme nacheinander aus.
- Drücken Sie den Armverriegelungsring in Pfeilrichtung bis zur Basis des Armverbindungsstiftes und drehen Sie ihn in Richtung der Verriegelungsmarkierung am Arm.
- Richten Sie die weißen Markierungen an den Armen mit den weißen Markierungen am Rumpf aus, um das Ausfahren und Verriegeln der Arme abzuschließen.



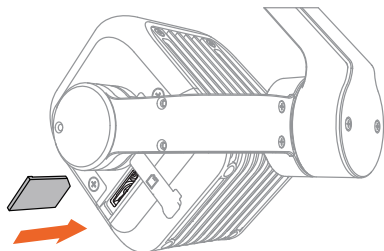
Fahren Sie die Propellerblätter aus.



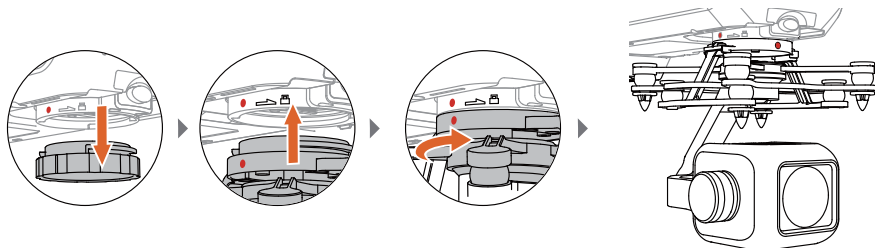
- ⚠ • Stellen Sie vor dem Start sicher, dass die Arme, Propeller und das Fahrwerk ausgefahren und ordnungsgemäß gesichert sind.

Installieren/Entfernen des Kamera-Kugelkopfs

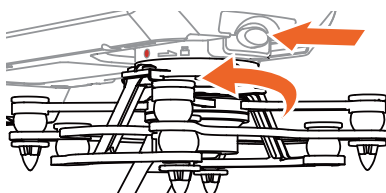
1. Stecken Sie die Micro-SD-Karte in die auf dem Evian-Tisch angezeigte Position.



2. Halten Sie die Entriegelungstaste der Halterung gedrückt und entfernen Sie die Schutzabdeckung.
3. Richten Sie die roten Punkte auf dem Montageadapter aus und setzen Sie ihn in die Montageposition ein.
4. Zum Verriegeln um 90° drehen, wie in der Abbildung gezeigt.



5. Press the button on the mounting adapter interface and rotate the gimbal 90° in the shown direction to remove it.

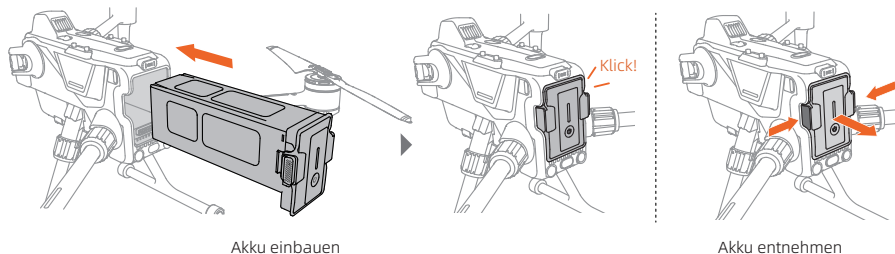


-
- ⚠ • Die im Bild gezeigten Kamerakopfstile dienen nur zur Veranschaulichung.
- Schalten Sie vor der Montage des Kugelkopfs die Stromversorgung des Fluggeräts aus.
 - Bitte trennen Sie das Fluggerät vom Stromnetz, bevor Sie die Micro-SD-Karte einlegen oder entfernen.
-

Intelligente Batterie

Die Intelligent Flight Battery verwendet Hochenergiezellen und ein fortschrittliches Batteriemanagementsystem, um das Fluggerät mit ausreichend Strom zu versorgen. Die Intelligent Flight Battery muss mit einem speziellen Ladegerät aufgeladen werden. Achten Sie vor der ersten Verwendung darauf, die Intelligent Flight Battery vollständig aufzuladen.

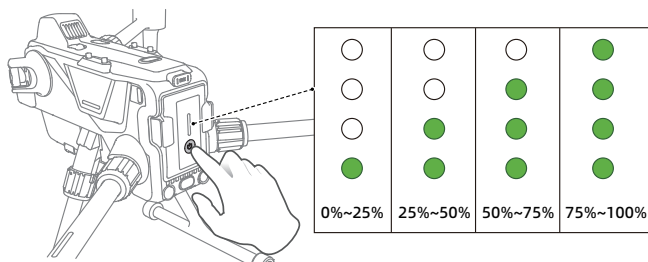
Akku einbauen/entnehmen



Akku ein-/ausschalten

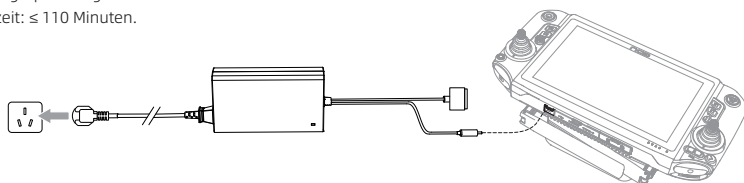
Schalten Sie den Akku ein: Wenn der Akku ausgeschaltet ist, drücken Sie einmal kurz die Einschalttaste des Akkus. Die LED-Anzeige des Akkus zeigt ein Laufmuster an. Halten Sie dann die Einschalttaste 2 Sekunden lang gedrückt, um den Akku einzuschalten. Wenn der Akku eingeschaltet ist, leuchten die Power-LED-Leuchten von unten nach oben und die Akkuladeanzeige zeigt die aktuelle Akkuleistung an.

So schalten Sie den Akku aus: Drücken Sie bei eingeschaltetem Akku einmal kurz die Ein-/Aus-Taste. Die LED-Anzeige zeigt ein tickendes Muster an. Halten Sie anschließend die Ein-/Aus-Taste 2 Sekunden lang gedrückt, um den Akku auszuschalten. Nach dem Ausschalten des Akkus leuchten die LEDs nacheinander von oben nach unten auf, bis alle Anzeigen erloschen sind.



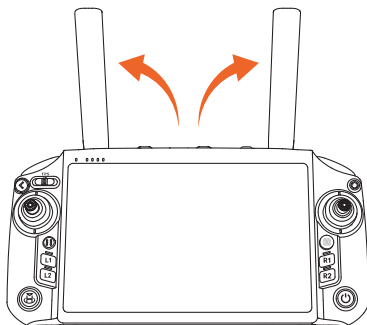
Laden

1. Entfernen Sie den Flugzeugakku
2. Eingangsspannung: 100 V ~240V.
3. Ladezeit: ≤ 110 Minuten.



Vorbereitung der Fernbedienung

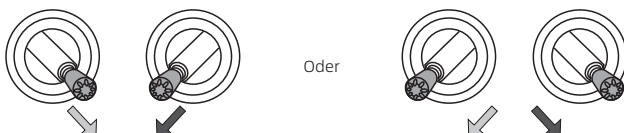
1. Wenn die Fernbedienung ausgeschaltet ist, halten Sie sie 3–5 Sekunden lang gedrückt, um sie einzuschalten.
2. Klappen Sie die Antenne der Fernbedienung aus und richten Sie sie in die gewünschte Position aus. Unterschiedliche Antennenpositionen führen zu unterschiedlichen Signalstärken. Passen Sie die Ausrichtung der externen Antenne der Fernbedienung entsprechend der relativen Position von Fernbedienung und Fluggerät an und richten Sie die Antenne auf das Fluggerät aus, um eine optimale Signalqualität zwischen Fernbedienung und Fluggerät zu erzielen.



Starten/Stoppen der Motoren

Starten der Motoren

Durch Beugen der Joysticks werden die Motoren gestartet. Lassen Sie die Joysticks sofort los, sobald die Motoren zu drehen beginnen.



Stoppen der Motoren

Wenn das Fluggerät am Boden ist und die Motoren zu drehen beginnen, drücken Sie den Gashebel in die niedrigste Position und halten Sie ihn dort. Die Motoren stoppen nach 1 Sekunde.



Grundlagen des Fluges

1. Stellen Sie das Flugzeug mit dem Heck zum Bediener zeigend auf eine ebene, offene Fläche.
2. Schalten Sie die Fernbedienung und das Fluggerät ein.
3. Führen Sie die GDU Flight II -App aus und rufen Sie die Kameraschnittstelle auf.
4. Warten Sie, bis das Flugzeug den Selbsttest abgeschlossen hat, und starten Sie die Motoren, wenn in der GDU Flight II-App keine Auffälligkeiten vorliegen.
5. Drücken Sie den Gashebel langsam nach oben, damit das Flugzeug sanft abheben kann.
6. Ziehen Sie den Gashebel nach unten, um das Flugzeug sinken zu lassen.
7. Ziehen Sie nach der Landung den Gashebel in die niedrigste Position und halten Sie ihn dort, bis der Motor stoppt.
8. Schalten Sie nach dem Anhalten das Fluggerät und die Fernbedienung aus.

Technische Parameter

Flugzeug	
Modell	S400E
Betriebstemperatur	-20°C ~+55°C
Betriebsfrequenz ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Sendeleistung	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)
Intelligente Flugbatterien	
Kapazität	14000 mAh
Nennspannung	23.1 V
Akkutyp	LiPo 6S
Ladetemperatur	5°C ~45°C
Fernbedienung	
Modell	GDU RC SEE
Bildübertragung	
Betriebsfrequenz ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Sendeleistung	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)

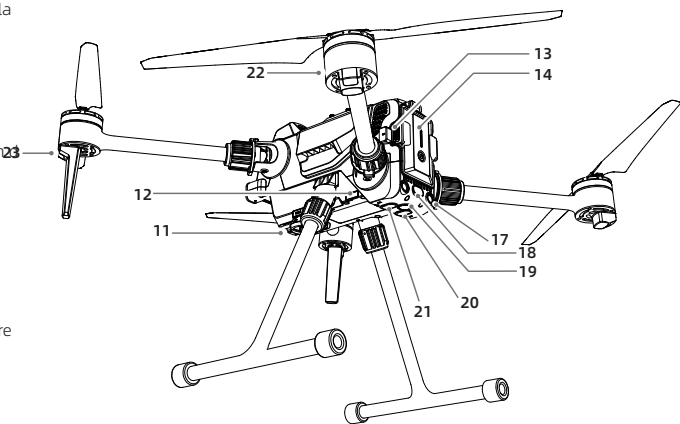
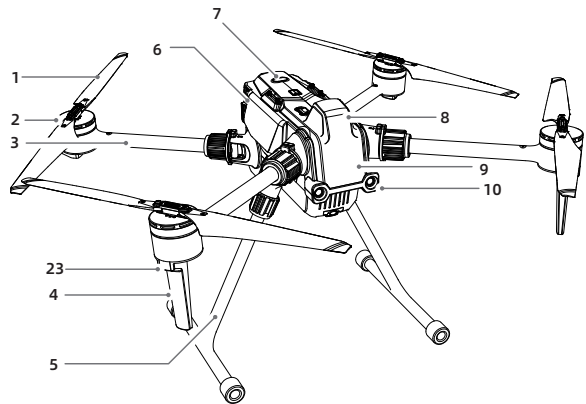
[1]Die unterstützten Betriebsfrequenzbänder und die entsprechenden verfügbaren Bereiche variieren von Land zu Land. Weitere Informationen finden Sie in den örtlichen Gesetzen und Vorschriften.

Introduction

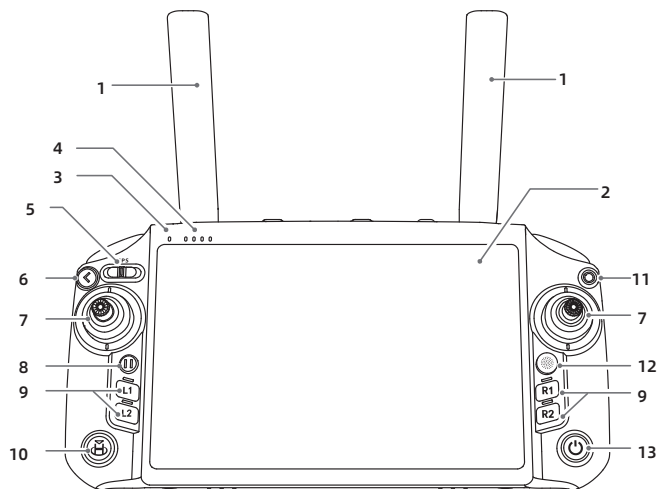
S400E adopte des algorithmes de commande de vol avancés, des algorithmes de traitement de caméra, des algorithmes de stabilisation de cardan et des algorithmes d'IA visuelle, intégrant des systèmes d'évitement d'obstacles omnidirectionnels, des systèmes RTK de haute précision et des systèmes de positionnement visuel, et dispose de capacités de vol autonomes telles que la croisière automatique, la reconnaissance et le suivi intelligents AI, le retour automatique à la maison et l'atterrissage précis automatique, il dispose de fonctions telles que le positionnement assisté visuel et l'évitement d'obstacles omnidirectionnel visuel, ce qui peut assurer un vol plus sûr et plus stable du drone. Le corps est pliable pour un rangement et un transport faciles. Il peut être adapté à une variété de charges pour répondre aux besoins d'application complexes de différentes industries et de différents scénarios.

Connaître l'aéronef

- 1 Palette
- 2 Moteur
- 3 Bras
- 4 Antenne de transmission d'image
- 5 Trépied
- 6 Radar latéral
- 7 TOF à vision supérieure
- 8 Antenne RTK
- 9 Radar avant
- 10 Système de vision avant
- 11 Interface du cardan
- 12 Touche maître-esclave de transmission d'images - interface de réglage des paramètres
- 13 Boucle de verrouillage de la batterie
- 14 Batterie intelligente
- 15 Voyant de puissance de la batterie
- 16 Interrupteur d'alimentation la batterie
- 17 Système de vision arrière
- 18 TOF arrière
- 19 Lumière d'appoint de fond
- 20 TOF inférieur
- 21 Système de vision inférieure
- 22 Voyant de bras arrière
- 23 Voyant de bras avant



Connaître la télécommande



1. Antenne externe de télécommande

Transmettre les signaux de contrôle et transmettre les signaux de communication sans fil entre la télécommande et l'aéronef.

2. Écran tactile

Système d'affichage et écrans liés à l'APP, prise en charge du contrôle tactile en 10 points. S'il existe l'eau sur l'écran durant l'utilisation, veuillez l'essuyer pour éviter d'affecter la fonction de contrôle tactile.

3. Voyant d'état

Afficher l'état du système de la télécommande. Les instructions détaillées se trouvent dans le Chapitre Voyant de la télécommande.

4. Voyant de puissance

Afficher la puissance actuelle de la batterie de la télécommande.

5. Commutateur du mode de vol

Pour changer de mode de vol. Il s'agit du mode T (trépied), du mode P (standard), du mode S (sport) et du mode A (posture), qui peuvent être personnalisés dans l'App.

6. Touche de retour/touche de fonction du système

Cliquer pour revenir à l'interface précédente et double-cliquez pour revenir à la page d'accueil du système. Utiliser la touche de retour et les autres touches pour former une combinaison de touches, qui se trouve dans le Chapitre Fonctions des touches de la télécommande.

7. Joystick

Vous pouvez changer de mode de vol dans GDU Flight II.

8. Touche d'arrêt d'urgence

Appuyer brièvement pour réaliser le freinage et le vol stationnaire de l'aéronef (lorsque les systèmes GNSS ou de vision sont actifs).

9. Touches L1/L2/R1/R2 (personnalisables)

Vous pouvez voir la fonction de mappage des touches dans GDU Flight II.

10. Touche de retour intelligente

Appuyer longuement pour démarrer le retour intelligent, puis appuyez brièvement pour annuler le retour intelligent.

11. Touche de confirmation

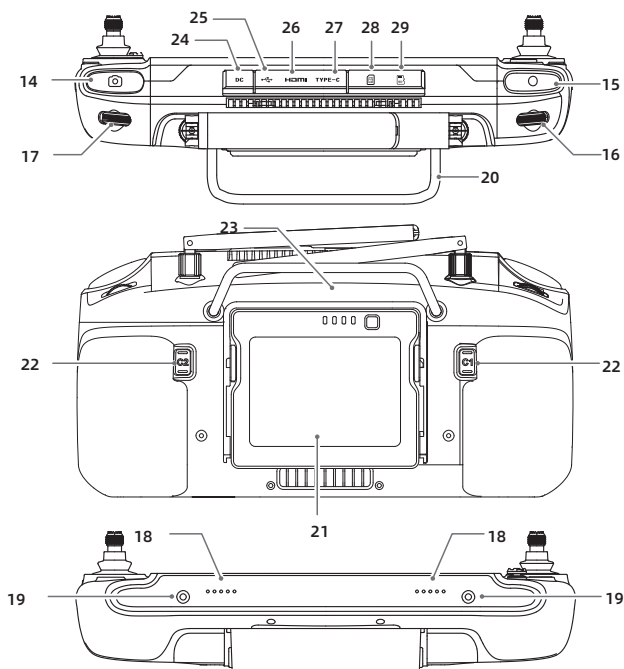
Cliquer sur Confirmer pour effectuer l'opération en cours.

12. Touche à cinq directions

Vers le haut, vers le bas, à gauche, à droite et au centre.

13. Touche d'alimentation

Appuyer brièvement une fois pour activer/désactiver l'écran de la télécommande. Lorsque la télécommande est éteinte, appuyer longuement durant 3 à 5 secondes pour allumer l'alimentation de la télécommande ; lorsque la télécommande est allumée, appuyer longuement durant 3 à 5 secondes, puis cliquer sur la touche "Arrêt" affichée sur l'écran de la télécommande pour éteindre l'alimentation de la télécommande ; à l'état de marche, appuyer longuement durant 8 secondes pour forcer l'arrêt.



14. Touche de photographie

Appuyer pour prendre une photo.

15. Touche d'enregistrement

Démarrer ou arrêter l'enregistrement.

16. Molette de cadran gauche

Basculer pour ajuster l'angle d'inclinaison de la caméra à cardan.

17. Molette de cadran droit

Basculer pour ajuster la valeur EV de la caméra à cardan.

18. Collecteur de son

Lors de l'utilisation, éviter que les objets étrangers ne bloquent et n'affectent l'effet de collecte de son.

19. Trou de lanière

Il peut être utilisé pour attacher des sangles de la télécommande.

20. Poignée

21. Batterie externe de la télécommande

22. Touches C1/C2 (personnalisables)

23. Haut-parleur

24. Port de charge DC

25. Interface USB-A

Pour connecter à un appareil mobile, à un lecteur de carte USB, etc., ou à une sortie de transfert réseau.

26. Interface HDMI

La sortie du signal HDMI vers les écrans externes.

27. Interface TYPE-C

Le débogage Android, l'extension externe et la connexion à un appareil de charge pour charger la télécommande.

28. Carte SIM

Pour connecter à un réseau mobile.

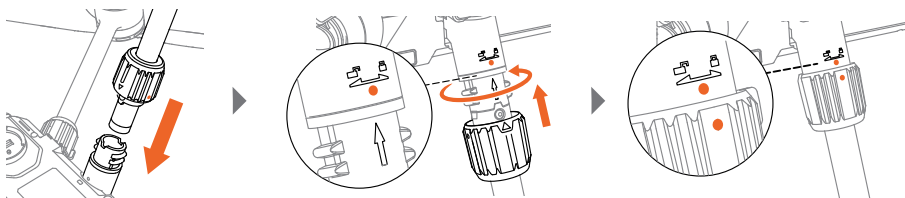
29. Carte SD

Une carte microSD peut être insérée.

Préparation de l'aéronef

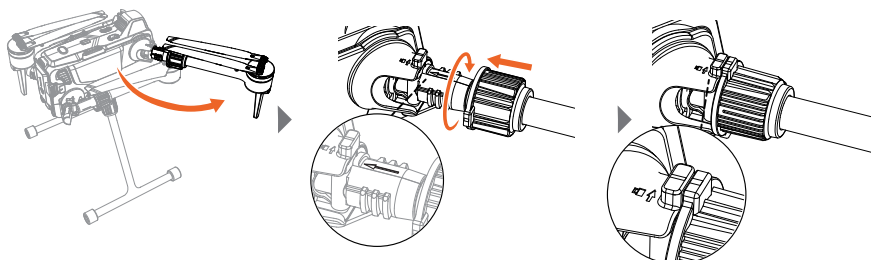
Installer les trépieds gauche et droit

- Insérez le trépied dans le siège de connexion du trépied.
- Poussez l'anneau de verrouillage du trépied dans le sens de la flèche jusqu'à la base du siège de connexion du trépied et faites-le pivoter dans le sens de la marque de verrouillage du fuselage.
- Le point orange sur le trépied aligne le point orange sur le fuselage, et l'installation est terminée.

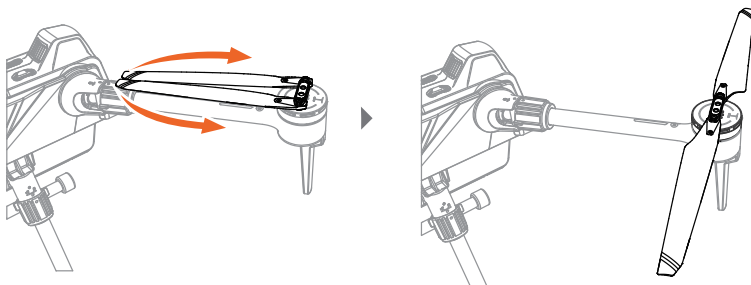


Déployez le bras et verrouillez

- Dépliez le bras à tour de rôle.
- Poussez l'anneau de verrouillage du bras dans la direction de la flèche jusqu'à la racine du siège de connexion du bras et faites-le pivoter dans le sens du signe de verrouillage sur le bras.
- La marque blanche sur le bras aligne la zone marquée en blanc sur le fuselage, et le bras est déplié et verrouillé.



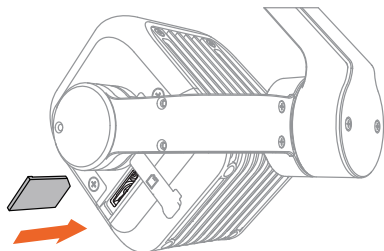
Dépliez les palettes



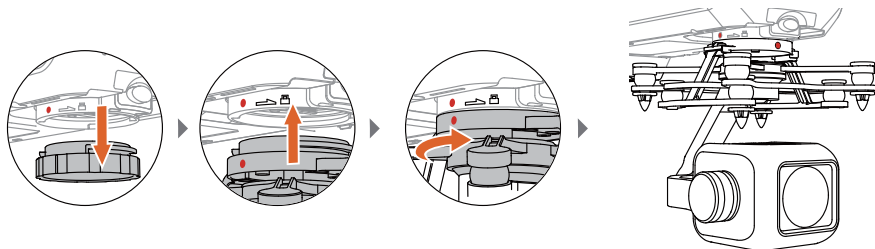
- ⚠ • Avant le décollage, assurez-vous que les bras, les lames et la béquille sont entièrement déployés et correctement fixés en place.

Installer/retirer le cardan de caméra

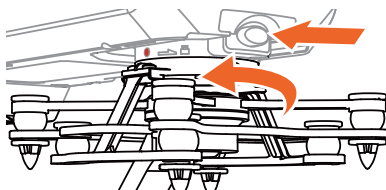
1. Insérez la carte Micro SD dans la position indiquée sur le cardan.



2. Appuyez sur la touche de déverrouillage du support et maintenez-le enfoncé pour retirer le couvercle de protection.
3. Alignez le point rouge sur l'adaptateur d'accrochage et insérez-le en position de montage.
4. Tournez à 90° dans le sens indiqué pour le verrouiller.



5. Appuyez sur le bouton situé sur l'adaptateur d'accrochage et maintenez-le enfoncé, et tournez-le à 90 ° dans la direction indiquée pour retirer le cardan.

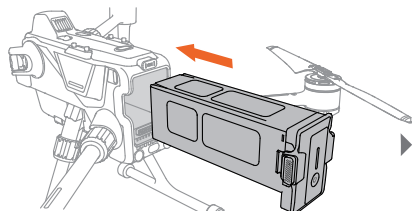


-
- ⚠ • Le style de cardan de caméra illustré dans la figure est fourni à titre indicatif uniquement.
- Avant d'accrocher le cardan, l'aéronef doit être éteint.
 - Veuillez brancher et débrancher Micro SD après avoir déconnecté l'aéronef.
-

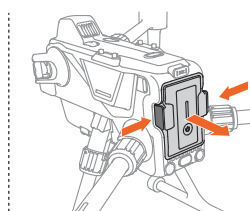
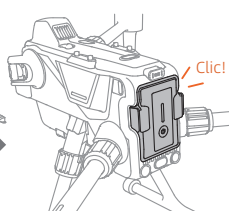
Batterie intelligente

La batterie de vol intelligente utilise des cellules à haute énergie et utilise un système de gestion de batterie avancé pour fournir une puissance abondante à l'aéronef. Les batteries de vol intelligentes doivent être chargées à l'aide d'un chargeur dédié. Avant la première utilisation, assurez-vous de charger complètement la batterie de vol intelligente.

Installer/retirer la batterie



Installer la batterie

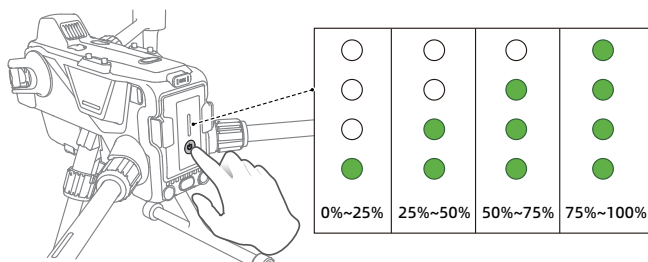


Retirer la batterie

Allumer/éteindre la batterie

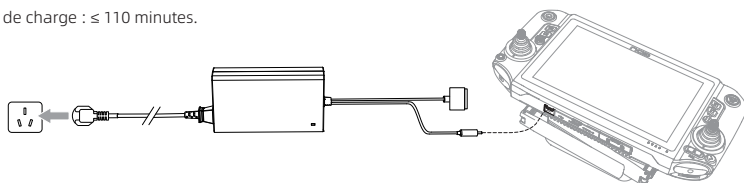
Allumer la batterie : Lorsque la batterie est éteinte, appuyez brièvement d'abord une fois sur la touche d'alimentation de la batterie, le voyant LED de puissance affichera une course de chevaux, puis appuyez sur le bouton d'alimentation et appuyez longuement sur la touche d'alimentation durant 2 s pour allumer la batterie. Lorsque la batterie est allumée, les voyants LED de puissance s'allument de bas en haut et le voyant LED de puissance de la batterie indique la puissance actuelle de la batterie.

Éteindre la batterie : Lorsque la batterie est allumée, appuyez brièvement d'abord sur la touche d'alimentation de la batterie, le voyant LED de puissance affichera une course de chevaux, puis appuyez sur le bouton d'alimentation et appuyez longuement sur la touche d'alimentation durant 2 s pour éteindre la batterie. Une fois que la batterie est éteinte, les voyants LED de puissance s'allument de haut en bas, jusqu'à ce que tous les voyants soient éteints.



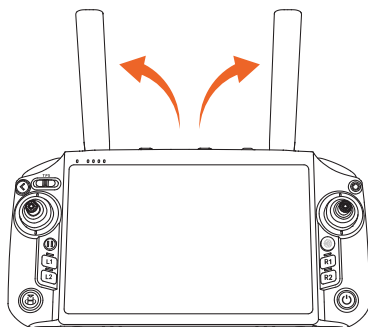
Charge

1. Retirez la batterie de l'aéronef.
2. Tension d'entrée : 100V ~ 240V.
3. Temps de charge : ≤ 110 minutes.



Préparation de la télécommande

1. Lorsque la télécommande est éteinte, appuyer longuement durant 3 à 5 secondes pour allumer l'alimentation de la télécommande.
2. Dépliez l'antenne de la télécommande et ajustez-la à la position appropriée, différentes positions d'antenne reçoivent différentes intensités de signal. En fonction de la position relative de la télécommande et de l'aéronef, ajustez la direction de l'antenne externe de la télécommande et alignez le plan de l'antenne avec la direction de l'aéronef, afin que la qualité du signal de la télécommande et de l'aéronef puisse atteindre le meilleur état.



Démarrer/arrêter le moteur

Démarrer le moteur

Effectuez l'action de rupture du joystick pour démarrer le moteur. Relâchez le joystick immédiatement après le démarrage du moteur.



Arrêter le moteur

Lorsque l'aéronef est au sol, après le démarrage du moteur, poussez le joystick d'accélérateur jusqu'à la position la plus basse et maintenez-la, et le moteur s'arrête après 1 s.



Vol de base

1. Placez l'aéronef sur un terrain plat et dégagé avec la queue pointée vers l'opérateur du drone.
2. Allumez la télécommande et l'aéronef.
3. Exécutez APP DU Flight II pour accéder à l'interface de la caméra.
4. Attendez que l'aéronef termine l'auto-test, et démarrez le moteur sans aucune invite anormale de l'APP GDU Flight II.
5. Poussez lentement le joystick d'accélérateur vers le haut pour permettre à l'aéronef de décoller en douceur.
6. Abaissez le joystick d'accélérateur pour abaisser l'aéronef.
7. Une fois au sol, tirez le joystick d'accélérateur dans la position la plus basse et maintenez-le jusqu'à ce que le moteur s'arrête.
8. Après l'arrêt, coupez l'alimentation de l'aéronef et la télécommande à tour de rôle.

Paramètres techniques

Aéronef	
Modèle	S400E
Température ambiante de fonctionnement	-20°C ~+55°C
Fréquence de fonctionnement ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Puissance d'émission (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)
Batterie de vol intelligente	
Capacité	14000 mAh
Tension nominale	23.1 V
Type de batterie	LiPo 6S
Température ambiante de charge	5°C ~45°C
Télécommande	
Modèle	GDU RC SEE
Transmission d'image	
Fréquence de fonctionnement ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Puissance d'émission (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)

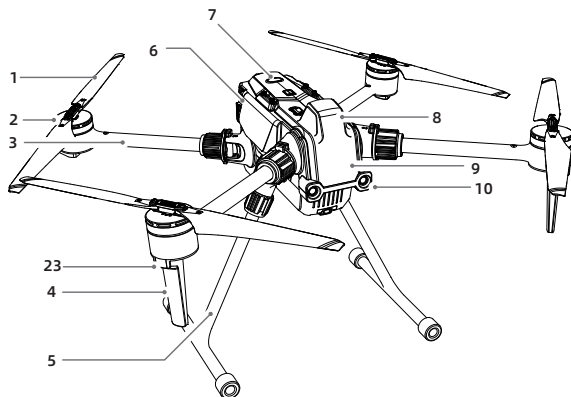
[1] Les bandes de fréquences de fonctionnement prises en charge par chaque pays/région et les portées disponibles correspondantes sont différentes, veuillez vous référer aux lois et réglementations locales pour plus de détails.

Overzicht

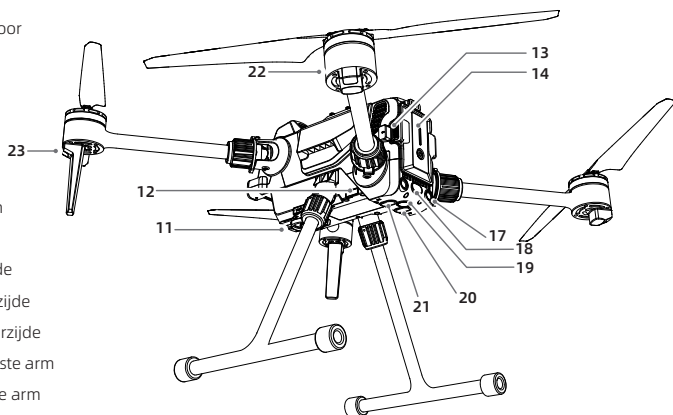
De S400E is uitgerust met geavanceerde vluchtcontrole-algoritmen, beeldverwerkingsalgoritmen, gimbalstabilisatie-algoritmen en visuele AI-algoritmen. Het systeem integreert omnidirectionele obstakeldetectie, een hoogprecisie RTK-systeem en een visueel positioneringssysteem. Het luchtvaartuig is in staat tot autonome vluchtfuncties zoals automatisch kruisen, AI-gebaseerde herkenning en tracking, automatische terugkeer naar thuisbasis en nauwkeurige landing. Het ondersteunt ook visuele hulp bij positionering en volledige visuele obstakeldetectie om veiligere en stabielere vluchten te waarborgen. Het opvouwbare ontwerp verhoogt de draagbaarheid en het gemak bij opslag. Het luchtvaartuig ondersteunt verschillende payloads om te voldoen aan complexe toepassingsbehoeften in verschillende industrieën en scenario's.

Kennismaking met het Luchtvaartuig

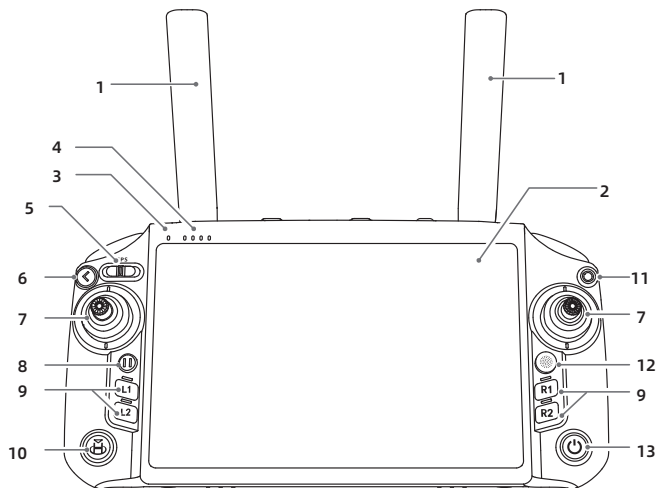
- 1 Propeller
- 2 Motor
- 3 Arm
- 4 Beeldoverdrachtsantenne
- 5 Landingsgestel
- 6 Zijradar
- 7 TOF-sensor bovenaan
- 8 RTK-antenne
- 9 Voorste radar
- 10 Voorwaarts visiesysteem



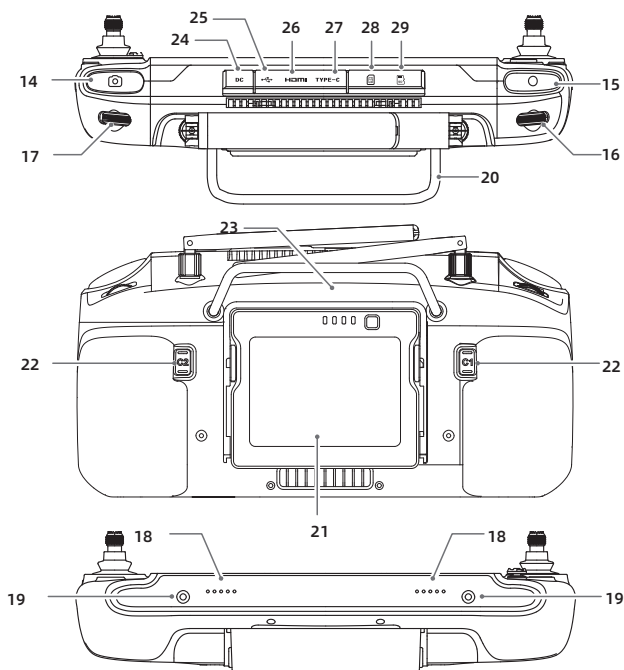
- 11 Gimbal-interface
- 12 Hoofd-/Slave-schakelaar beeldoverdracht / Poort voor parameterinstelling
- 13 Batterijvergrendeling
- 14 Intelligente batterij
- 15 Batterijniveau-indicator
- 16 Aan-/uitknop batterij
- 17 Achterwaarts visiesysteem
- 18 TOF-sensor achteraan
- 19 Hulplicht aan de onderzijde
- 20 TOF-sensor aan de onderzijde
- 21 Visiesysteem aan de onderzijde
- 22 Indicatieverlichting achterste arm
- 23 Indicatieverlichting voorste arm



Kennismaking met de Afstandsbediening



- 1. Afstandsbediening externe antennes**
Zenden besturingssignalen en beeldoverdrachtssignalen tussen de afstandsbediening en het luchtvaartuig.
- 2. Touchscreen-display**
Toont systeeminterface en toepassingsschermen; ondersteunt 10-punts multi-touch. Veeg tijdens gebruik eventueel aanwezig water van het scherm om correcte aanraakbediening te garanderen.
- 3. Status-indicatorlampje**
Toont de systeemstatus van de afstandsbediening. Raadpleeg de sectie "Indicatorlampje Afstandsbediening" voor details.
- 4. Batterijniveau-indicator**
Geeft het huidige batterijniveau van de afstandsbediening weer.
- 5. Vliegtuigmodus-schakelaar**
Wordt gebruikt om van vluchtmodus te wisselen. Modi omvatten T-modus (Statief), P-modus (Standaard), S-modus (Sport) en A-modus (Attitude), aanpasbaar in de app.
- 6. Terug-/Systeemfunctieknop**
Eén keer drukken: keer terug naar het vorige scherm; dubbel drukken: keer terug naar het startscherm. Kan in combinatie met andere knoppen worden gebruikt—raadpleeg de sectie "Knopfuncties Afstandsbediening" voor meer details.
- 7. Bedieningssticks**
Kunnen worden gebruikt om vluchtmodi te wisselen in de GDU Flight II App.
- 8. Noodstopknop**
Kort indrukken om het luchtvaartuig te laten remmen en zweven op de plaats (vereist actief GNSS- of visiesysteem).
- 9. L1 / L2 / R1 / R2-knoppen (aanpasbaar)**
Controleer knoptoewijzingsfuncties in de GDU Flight II App.
- 10. Slimme Terugkeer-naar-Thuis-knop**
Lang indrukken om Slimme Terugkeer-naar-Thuis te activeren; nogmaals kort drukken om te annuleren.
- 11. Bevestigingsknop**
Eén keer drukken om de huidige handeling te bevestigen en uit te voeren.
- 12. Vijfwegknop**
Functies omvatten omhoog, omlaag, links, rechts en indrukken.
- 13. Aan-/uitknop**
Kort indrukken om het scherm in of uit te schakelen. Wanneer de afstandsbediening is uitgeschakeld: lang indrukken gedurende 3-5 seconden om in te schakelen. Wanneer ingeschakeld: lang indrukken gedurende 3-5 seconden en vervolgens op "Uitschakelen" op het scherm tikken om uit te schakelen. Lang indrukken gedurende 8 seconden om geforceerd uit te schakelen.



14. Sluiterknop

Druk om een foto te maken.

15. Opnameknop

Druk om video-opname te starten of te stoppen.

16. Linker draaiknop

Past de kantelhoek van de gimbalcamera aan.

17. Rechter draaiknop

Past de EV (belichtingswaarde) van de gimbalcamera aan.

18. Microfoon

Vermijd het blokkeren van de microfoon met vreemde voorwerpen om de geluidskwaliteit te waarborgen.

19. Halsriemgat

Voor het bevestigen van een draagriem aan de afstandsbediening.

20. Handgreep

21. Externe batterij van de afstandsbediening

22. C1 / C2-knoppen (aanpasbaar)

24. DC-oplaadpoort

25. USB-A-poort

Verbind met mobiele apparaten, USB-kaartlezers of voor netwerkuitvoer.

26. HDMI-poort

Geeft HDMI-signaal uit naar externe schermen.

27. TYPE-C-poort

Voor Android-debugging, externe uitbreiding of het opladen van de afstandsbediening.

28. SIM-kaartsleuf

Voor verbinding met een mobiel datanetwerk.

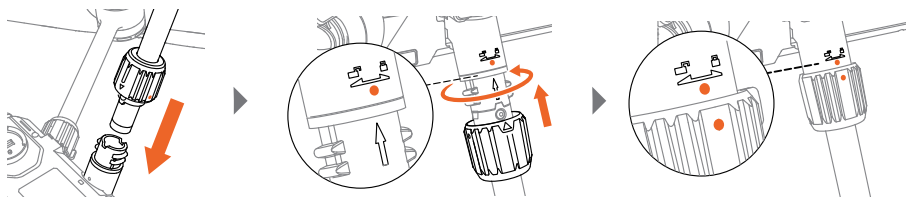
29. SD-kaartsleuf

Ondersteunt het plaatsen van een microSD-kaart.

Voorbereiding van het Luchtvaartuig

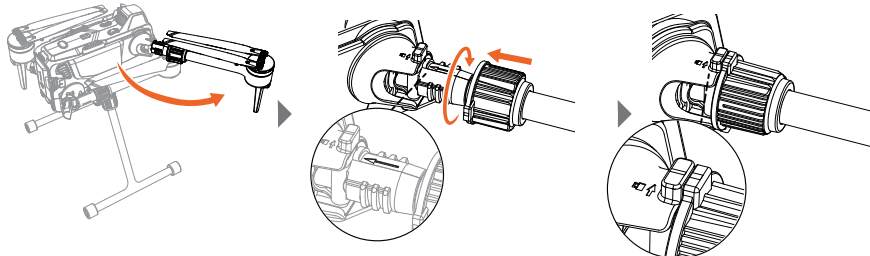
Installeer het Linker en Rechter Landingsgestel

- Steek het landingsgestel in de montagebasis van het landingsgestel.
- Schuif de vergrendelingsring van het landingsgestel in de richting van de pijl naar de basis van de montagezitting en draai deze vervolgens in de richting die op het luchtvaartuig is aangegeven.
- Lijn het oranje stipje op het landingsgestel uit met het oranje stipje op het luchtvaartuig om de installatie te voltooien.

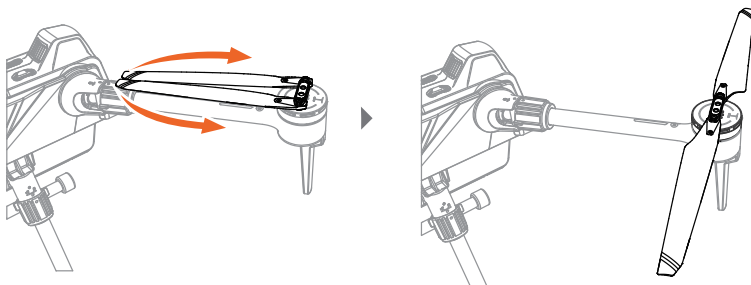


Vouw de Armen uit en Vergrendel ze

- Vouw elke arm één voor één uit.
- Schuif de vergrendelingsring van de arm in de richting van de pijl naar de basis van de armbevestiging en draai deze vervolgens in de richting die wordt aangegeven door het vergrendelingspictogram op de arm.
- Lijn het witte merkteken op de arm uit met de gemarkeerde witte zone op het lichaam van het luchtvaartuig om het uitvouwen en vergrendelen van de arm te voltooien.



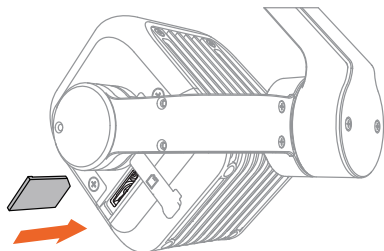
Vouw de Propellers uit



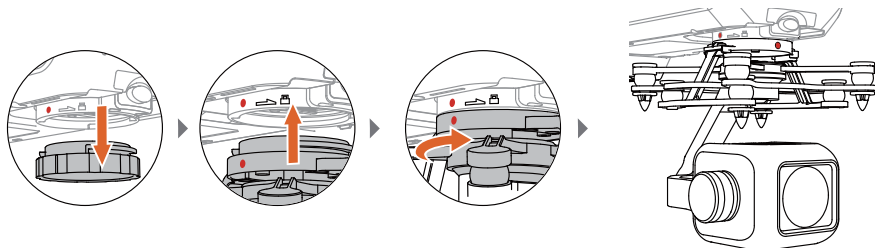
- ⚠ • Zorg er vóór het opstijgen voor dat de armen, propellers en het landingsgestel volledig zijn uitgevouwen en goed bevestigd.

Installeer / Verwijder de Cameragimbal

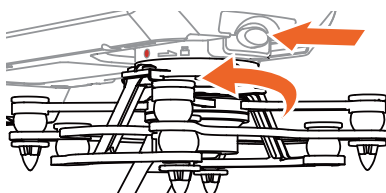
1. Steek de MicroSD-kaart in de gimbal zoals aangegeven.



2. Druk op de ontgrendelknop van de gimbalbevestiging en houd deze ingedrukt om de beschermkap te verwijderen.
3. Lijn het rode merkteken op de montage-interface uit en plaats deze in de bevestigingspositie.
4. Draai 90° in de aangegeven richting om te vergrendelen.



5. Om de gimbal te verwijderen, drukt u op de knop op de montage-interface en draait u 90° in de aangegeven richting.

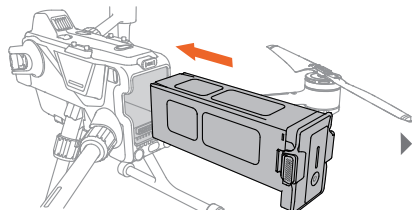


-
- ⚠ • Het afgebeelde gimbalmodel in de illustraties is enkel ter referentie.
• Schakel het luchtvaartuig uit voordat u de gimbal monteert.
• Steek de MicroSD-kaart alleen in of verwijder deze wanneer het luchtvaartuig is uitgeschakeld.
-

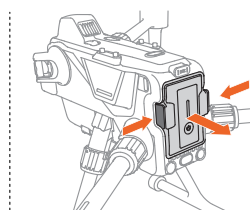
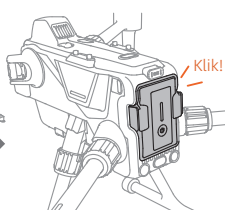
Intelligente batterij

De slimme vluchtbatterij maakt gebruik van hoogenergetische cellen en is uitgerust met een geavanceerd batterijbeheersysteem om het luchtvaartuig van voldoende stroom te voorzien. Gebruik uitsluitend de daarvoor bestemde oplader om de slimme vluchtbatterij op te laden. Laad de batterij volledig op vóór het eerste gebruik.

Installeer / Verwijder de Batterij



Installeer de Batterij

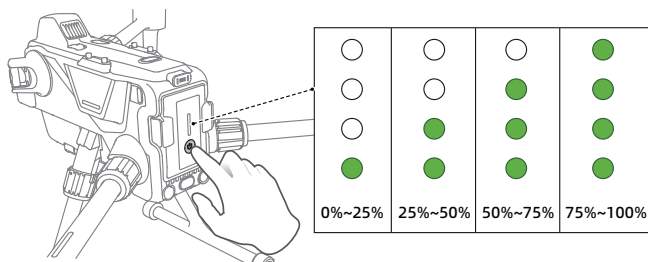


Verwijder de Batterij

Batterij In- / Uitschakelen

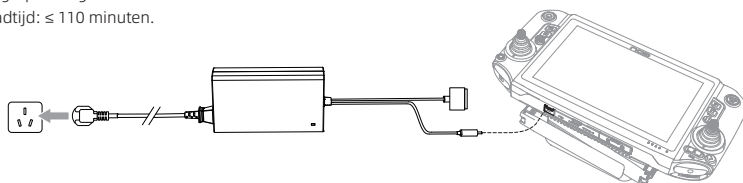
Batterij inschakelen: Wanneer de batterij is uitgeschakeld, drukt u kort één keer op de aan-/uitknop van de batterij. De LED-indicatoren tonen een doorlopend lichtpatroon. Houd vervolgens de aan-/uitknop 2 seconden ingedrukt om de batterij in te schakelen. Zodra deze is ingeschakeld, lichten de LED-lampjes op van onder naar boven en geven de batterijniveau-indicatoren het huidige laadniveau weer.

Batterij uitschakelen: Wanneer de batterij is ingeschakeld, drukt u kort één keer op de aan-/uitknop. De LED-indicatoren tonen een doorlopend lichtpatroon. Houd vervolgens de aan-/uitknop 2 seconden ingedrukt om de batterij uit te schakelen. Na het uitschakelen gaan de LED-lampjes van boven naar beneden uit totdat alle indicatoren zijn uitgeschakeld.



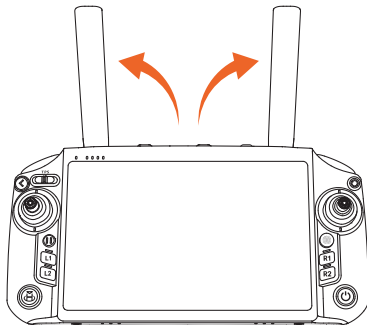
Opladen

1. Verwijder de batterij uit het luchtvaartuig.
2. Ingangsspanning: 100 V-240 V.
3. Oplaadtijd: ≤ 110 minuten.



Voorbereiding van de Afstandsbediening

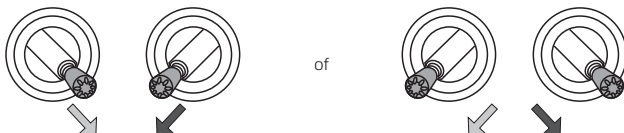
1. Wanneer de afstandsbediening is uitgeschakeld, houdt u de aan-/uitknop 3-5 seconden ingedrukt om deze in te schakelen.
2. Vouw de afstandsbediening antennes uit en stel ze af op een geschikte positie. Signaalsterkte varieert afhankelijk van de oriëntatie van de antennes. Pas de richting van de externe antennes aan en richt de platte zijde van de antennes naar het luchtvaartuig om de signaalkwaliteit te optimaliseren.



Motoren Starten / Stoppen

Start de Motoren

Voer de bedieningsstikcombinatie (CSC) uit om de motoren te starten. Laat de sticks onmiddellijk los zodra de motoren beginnen te draaien.



Stop de Motoren

Wanneer het luchtvaartuig op de grond staat en de motoren draaien, duw de gaspedaalstick naar de laagste stand en houd vast. De motoren stoppen na 1 seconde.



Basisvlucht

1. Plaats het luchtvaartuig op een vlak en open oppervlak met de staart naar de bestuurder gericht.
2. Schakel de afstandsbediening en het luchtvaartuig in.
3. Start de GDU Flight II App en ga naar de cameramodus.
4. Wacht tot het luchtvaartuig de zelfcontrole heeft voltooid. Zorg ervoor dat er geen waarschuwingmeldingen zijn in de GDU Flight II App voordat u de motoren start.
5. Duw de gaspedaalstick voorzichtig omhoog om het luchtvaartuig soepel te laten opstijgen.
6. Trek de gaspedaalstick naar beneden om het luchtvaartuig te laten dalen.
7. Houd na de landing de gaspedaalstick in de laagste stand totdat de motoren volledig zijn gestopt.
8. Schakel na het stoppen van de motoren eerst het luchtvaartuig en vervolgens de afstandsbediening uit.

Technische Specificaties

Luchtvaartuig	
Model	S400E
Bedrijfstemperatuur	-20°C ~+55°C
Werkfrequentie ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE),
	5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Zendvermogen (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC)
	5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)
Slimme Vluchtbatterij	
Capaciteit	14000 mAh
Nominale spanning	23.1 V
Batterijtype	LiPo 6S
Oplaadtemperatuur	5°C ~45°C
Afstandsbediening	
Model:	GDU RC SEE
Beeldoverdracht	
Werkfrequentie ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE),
	5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Zendvermogen (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC)
	5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)

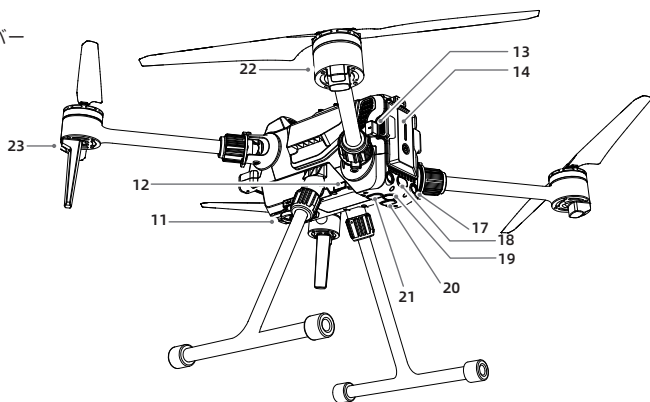
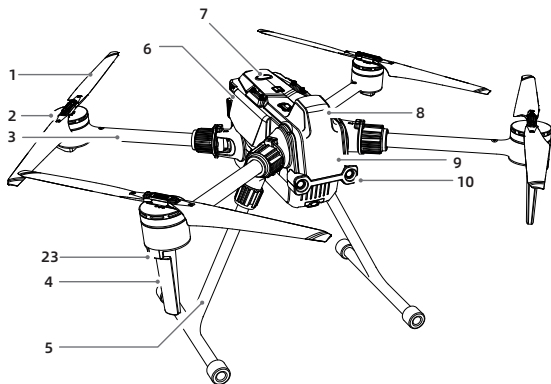
[1] Ondersteunde werkfrequentiebanden en hun beschikbaarheid variëren per land/regio. Raadpleeg de lokale wet- en regelgeving voor meer informatie.

概要

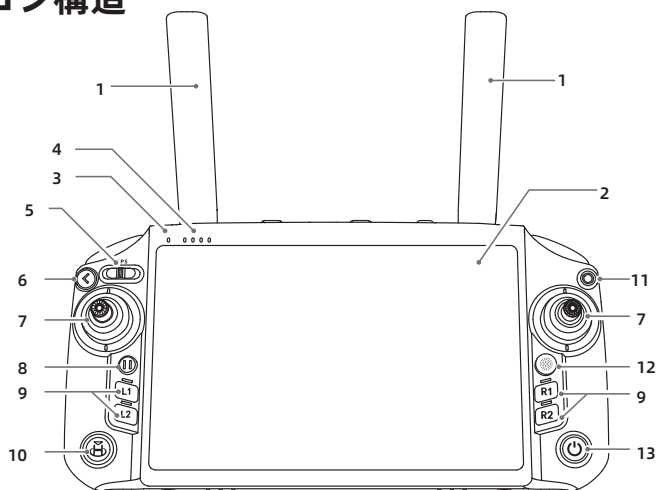
S400E は先進的な飛行制御アルゴリズム、カメラ処理アルゴリズム、雲台安定化アルゴリズム、視覚 AI アルゴリズムを採用、全方向障害回避システム、高精度 RTK システム、視覚測位システムを統合し、オートクルーズ、AI 知能認識と追跡、自律帰投、自律精確着陸などの自律飛行能力を備え、視覚補助測位、視覚全方向障害回避などの機能を備え、より安全かつ安定した航空機飛行を確保します。折り畳み可能な機体は収納や携帯に便利です。様々な搭載機器に対応、様々な業界、様々なシーンにおける複雑な応用ニーズに応えられます。

飛行機構造

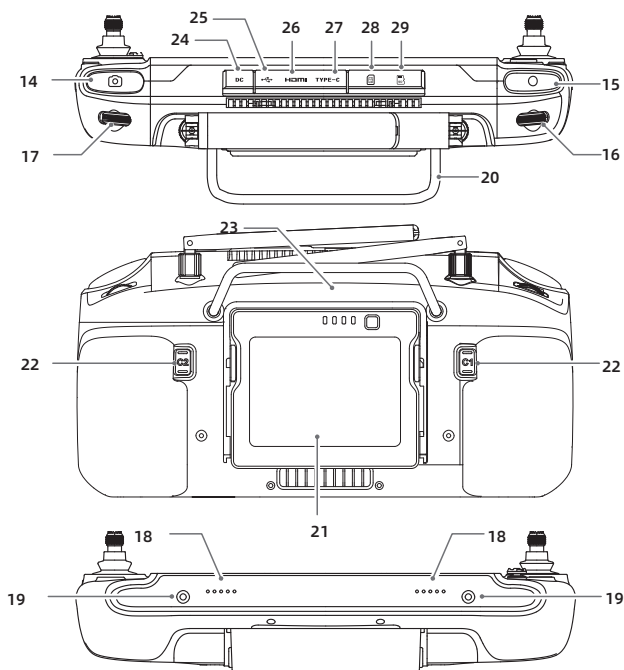
- 1 ブレード
- 2 モーター
- 3 アーム
- 4 映像伝送アンテナ
- 5 スキッド
- 6 サイドレーダー
- 7 トップビュー TOF
- 8 RTK アンテナ
- 9 フロントレーダー
- 10 フロント視覚システム
- 11 雲台インターフェイス
- 12 映像伝送主従ハイパーパラメータチューニング・インターフェース
- 13 バッテリーロックングバー
- 14 スマートバッテリー
- 15 バッテリー残量ランプ
- 16 電池電源スイッチ
- 23 フロントアームランプ
- 17 リア視覚システム
- 18 リア TOF
- 19 底部補光灯
- 20 アンダー TOF
- 21 アンダー視覚システム
- 22 リアアームランプ



リモコン構造



1. リモコン外付けアンテナ
リモコンと航空機との間の制御信号及び画像無線通信信号を伝送。
2. タッチスクリーン
システムとアプリの画面を表示、10点タッチに対応。使用中に画面に水がたまった場合は、タッチ機能に影響を与えないようにきれいに拭いてください。
3. 状態ランプ
リモコンのシステム状態を表示。詳細はリモコンランプの章を参照。
4. バッテリー残量ランプ
リモコンのバッテリー残量を表示。
5. 飛行モード切替スイッチ
飛行モードの切替に使用。それぞれTモード（三脚）、Pモード（標準）、Sモード（運動）、Aモード（姿勢）であり、Appでカスタマイズ可能。
6. 戻るボタン/システム機能ボタン
クリックすると上位画面に戻り、ダブルクリックするとホームページに戻る。戻るボタンとその他のボタンの詳しい使用方法はリモコンボタン機能の章を参照。
7. ジョイスティック
GDUFly II で飛行モードを切替可能。
8. 非常停止ボタン
短押しして航空機に急ブレーキをかけ、その場でホバリングする（GNSS または視覚システムが ON になっている場合）。
9. L1/L2/R1/R2 ボタン（カスタマイズ可能）
GDUFly II でボタンマッピング機能を参照可能。
10. スマート帰投ボタン
長押ししてスマート帰投を開始、もう一度短押ししてスマート帰投を取消。
11. 確認ボタン
「確認」をクリックして現在の操作を実行。
12. 5 方向ボタン
上、下、左、右、中。
13. 電源ボタン
1 回押すとリモコンのスクリーンがオン / オフになる。リモコンの電源を切った状態で、3-5 秒長押しすると、リモコンの電源が入る。リモコンの電源を入れた状態で、3-5 秒長押ししてから、リモコンの画面に表示された「シャットダウン」ボタンをクリックするとリモコンの電源がオンになる。電源を入れた状態で、8 秒間長押しすると強制的にシャットダウンされる。

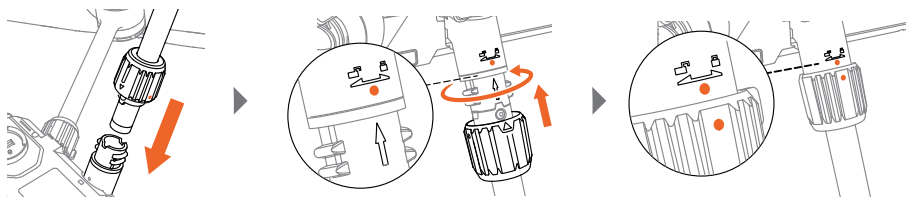


- | | |
|---|--|
| <p>14. 撮影ボタン
押すと撮影できる。</p> <p>15. 録画ボタン
録画を開始または停止。</p> <p>16. 左ジョグホイール
雲台カメラのピッチ角度を調節。</p> <p>17. 右ジョグホイール
雲台カメラの EV 値を調節。</p> <p>18. ピックアップ
異物の話まりによるピックアップ効果への影響を避ける為に使用。</p> <p>19. ストラップ穴
リモコンストラップの取付に使用。</p> <p>20. 取っ手</p> <p>21. リモコン外付けバッテリー</p> <p>22. C1/C2 ボタン（カスタマイズ可能）</p> | <p>23. スピーカ</p> <p>24. DC 充電ポート</p> <p>25. USB-A ポート
モバイルデバイス、USB カードリーダーなどを接続したり、ネットワーク経由でアウトプット。</p> <p>26. HDMI ポート
HDMI 信号を外部ディスプレイに出力。</p> <p>27. TYPE-C ポート
Android システムのデバッグ、外部拡張に使用、または充電機器に接続してリモコンを充電。</p> <p>28. SIM カード
モバイルネットワークに接続。</p> <p>29. SD カード
microSD カードを挿入可能。</p> |
|---|--|

飛行機の準備

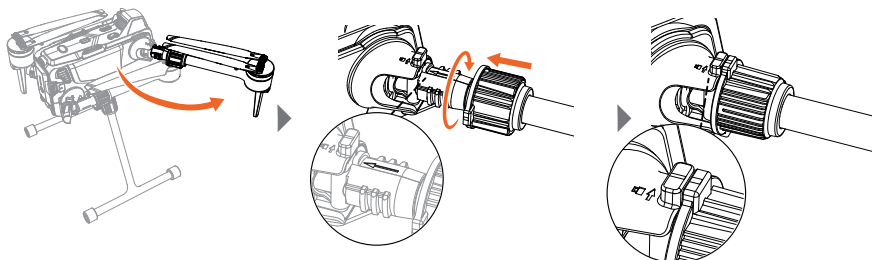
左右スキッドを取り付け

- a) スキッドをスキッド接続台に挿入。
- b) スキッドロックリングを矢印方向に沿ってスキッド接続台の根元まで押し、機体に表示された施錠方向に沿って回転させ。
- c) スキッドのオレンジマークを機体のオレンジマークに合わせ、取付完了。

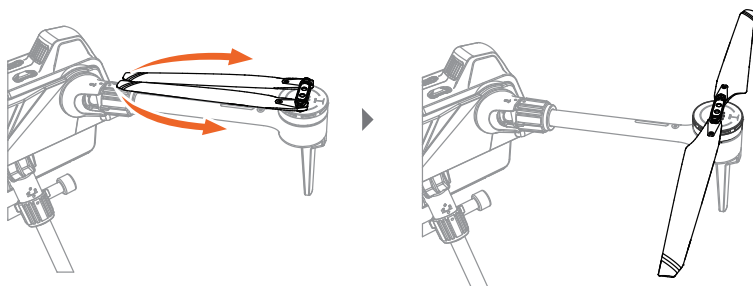


アームの展開とロック

- a) アームを順に展開。
- b) アームロックリングを矢印方向に沿ってアーム接続台の根元まで押し、アームに表示された施錠方向に沿って回転させ。
- c) アームの白いマークを機体の白いマークに合わせ、アーム展開とロックは完了。



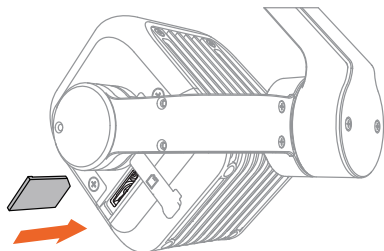
ブレードの展開



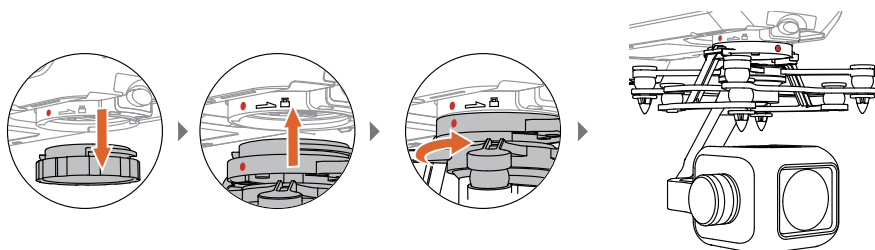
⚠ 離陸前に、アーム、ブレード、スキッドが展開され、正しく固定されていることを確認してください。

カメラ雲台の着脱

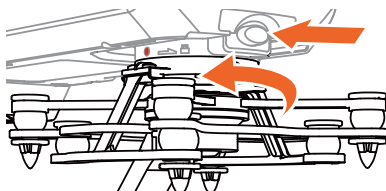
1. 雲台に示す位置に microSD カードを挿入。



2. 搭載解錠ボタンを押し、保護カバーを取り外し。
3. 搭載コネクタの赤いマークに合わせて取付位置にはめ込み。
4. 図示の方向に沿って 90°回転させてロックする。



5. 搭載コネクタのボタンを押したまま、図の方向に沿って 90°回転させて雲台を取り外し。

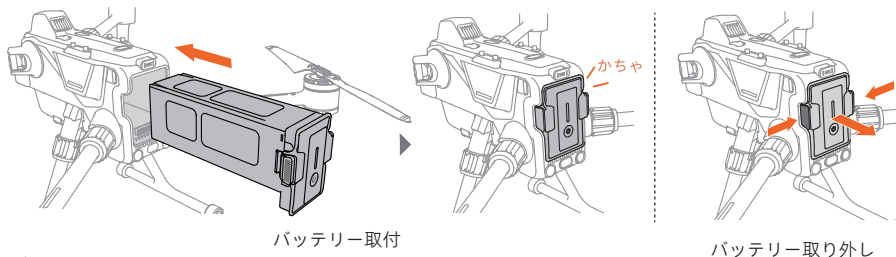


-
- ⚠ • 雲台画像は模式図です。
- 雲台を取り付ける前に、航空機の電源を切る必要があります。
 - 航空機の電源を切った後に、microSD を抜き差ししてください。
-

スマートバッテリー

スマート飛行バッテリーは高エネルギーセルを採用、先進的なバッテリー管理システムを使用して航空機に十分な電力を供給。スマート飛行バッテリーは専用充電器を使用して充電する必要があります。初回使用時に、スマート飛行バッテリーを満充電してください。

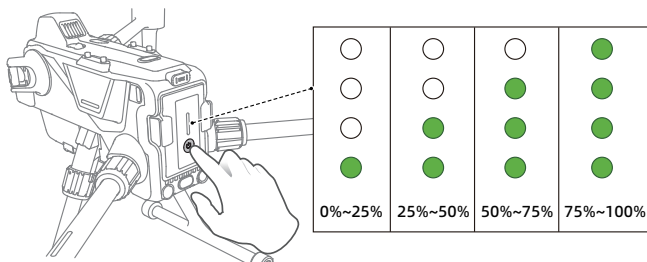
バッテリー着脱



バッテリーのオン / オフ

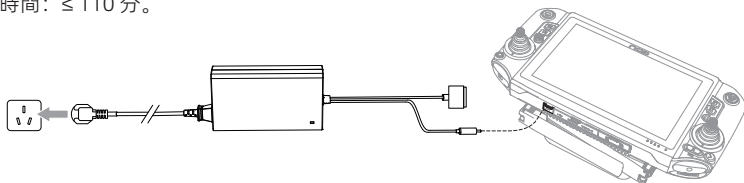
バッテリーオン：バッテリーオフ状態で、バッテリーの電源ボタンを1回短押しすると、残量LEDが順次点滅し、電源ボタンを2秒長押しすると、バッテリーがオンになります。バッテリーがオンになると、バッテリー残量LEDが下から上へと順次点灯し、バッテリー残量ランプが現在のバッテリー残量を示します。

バッテリーオフ：バッテリーオン状態で、バッテリー電源ボタンを1回短押しすると、残量LEDが順次点滅し、電源ボタンを2秒長押しすると、バッテリーがオフになります。バッテリーがオフになると、残量ランプがすべて消灯するまで、上から下へと順次点灯します。



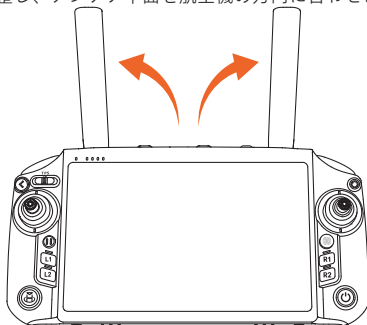
充電

1. 航空機のバッテリーを取り出す。
2. 入力電圧 :100V ~ 240V。
3. 充電時間: ≤ 110分。



リモコンの準備

1. リモコンの電源を切った状態で、3-5 秒長押しすると、リモコンの電源が入ります。
2. リモコンのアンテナを展開して適切な位置に調整し、アンテナの位置によって受信信号の強度が異なります。リモコンと航空機の相対位置に応じ、リモコンと航空機の信号の質が最適な状態になるように、リモコンの外付けアンテナの向きを調整し、アンテナ平面を航空機の方向に合わせます。



モータの起動 / 停止

モータの起動

レバーを引くとモータが起動します。モータが回転したら、すぐにレバーを放してください。



モータの停止

航空機が地上に位置し、モータが回転した後、レバーを最も低い位置まで押したままにし、1s 後にモータが停止します。



基礎飛行

1. 飛行機を平らで広い地面に置き、機尾をオペレータに向けます。
2. リモコンと航空機をオンにします。
3. GDUFlight II APP を起動し、カメラ画面に入ります。
4. 航空機の自己診断終了後、GDUFlight II APP からの異常メッセージがなかったら、モータを起動することができます。
5. レバーをゆっくりと押し上げ、飛行機をスムーズに離陸させます。
6. レバーを押し下げて飛行機を降下させます。
7. 着陸後、モータが停止するまでレバーを最も低い位置まで押したままにします。
8. シャットダウン後、航空機とリモコンの電源を順次切ります。

技術諸元

飛行機	
型番	S400E
動作環境温度	-20°C ~+55°C
動作周波数 ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
送信出力 (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)
スマート飛行バッテリー	
容量	14000 mAh
公称電圧	23.1 V
バッテリータイプ	LiPo 6S
充電環境温度	5°C ~45°C
リモコン	
型番	GDU RC SEE
映像伝送	
動作周波数 ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
送信出力 (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)

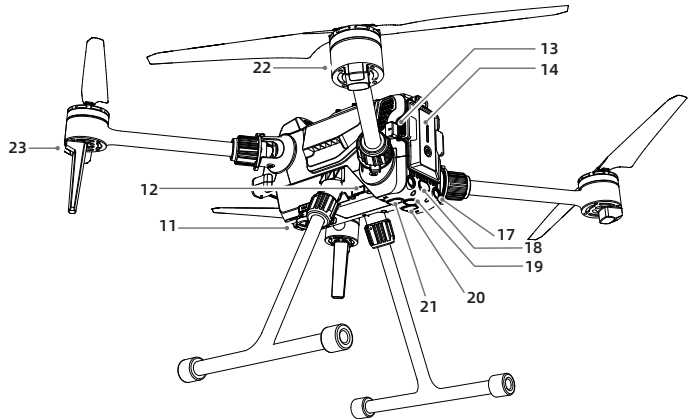
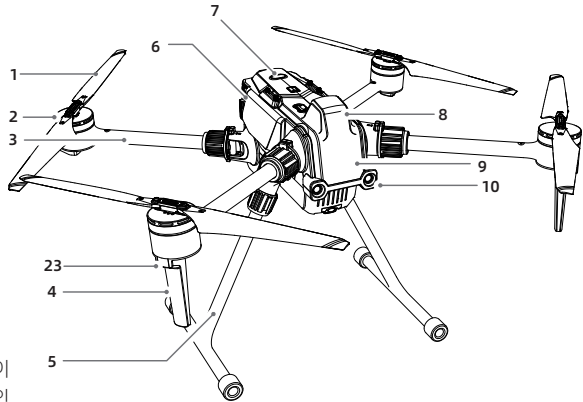
[1] 国によって対応する動作帯域と利用可能範囲は異なりますので、詳細は現地法規制をご参照ください。

간략 소개

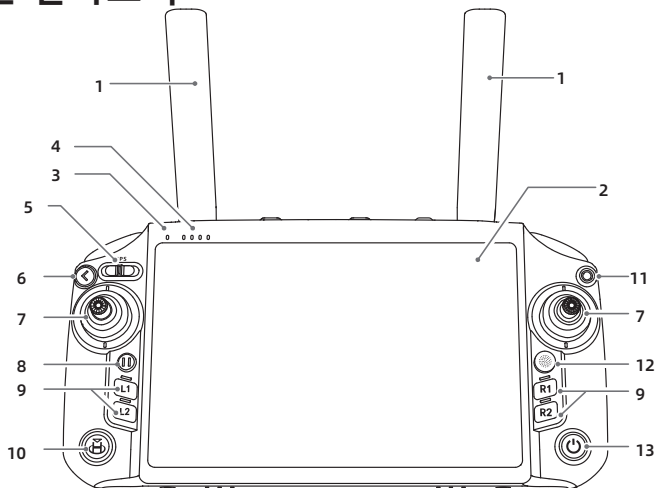
S400E는 점단 비행 제어 알고리즘, 카메라 처리 알고리즘, 짐벌 안정화 알고리즘, 시각 AI 알고리즘을 채택했으며, 전방향 장애물 회피 시스템, 고정밀 RTK 시스템, 시각 포지셔닝 시스템을 통합하여 자동 순항, AI 지능 인식 및 추적, 자동 복귀, 자동 정밀 착륙 등의 자율 비행 능력을 갖추고 있습니다. 또한 시각 보조 포지셔닝 및 시각 전방향 장애물 회피 기능을 제공하여 드론의 더욱 안전하고 안정적인 비행을 보장합니다. 기체는 접이식으로 설계되어 보관 및 휴대가 용이합니다. 다양한 페이로드와 호환되어 다양한 산업 및 시나리오의 복잡한 응용 요구를 충족합니다.

항공기 알아보기

- 1 블레이드
- 2 모터
- 3 기체 암
- 4 이미지 전송 안테나
- 5 랜딩 기어
- 6 측면 레이더
- 7 상향 TOF
- 8 RTK 안테나
- 9 전방 레이더
- 10 전방 시각 시스템
- 11 짐벌 인터페이스
- 12 영상 전송 마스터 / 슬레이브 버튼 - 매개변수 설정 인터페이스
- 13 배터리 잠금 장치
- 14 스마트 배터리
- 15 배터리 잔량 표시등
- 16 배터리 전원 스위치
- 17 후방 시각 시스템
- 18 후방 TOF
- 19 하단 보조 조명
- 20 하향 TOF
- 21 하향 시각 시스템
- 22 후방 기체 암 표시등
- 23 전방 기체 암 표시등



리모컨 알아보기



1. 리모컨 외부 안테나

리모컨과 항공기 간의 제어 신호 및 영상 전송 무선 통신 신호를 전송합니다.

2. 터치 스크린

시스템 및 앱 화면을 표시하며, 10 포인트 터치를 지원합니다. 사용 시 화면에 물기가 있을 경우 깨끗이 닦아 터치 기능에 영향을 주지 않도록 하십시오.

3. 상태 표시등

리모컨의 시스템 상태를 표시합니다. 리모컨 표시등 섹션에서 자세한 설명을 확인할 수 있습니다.

4. 배터리 잔량 표시등

현재 리모컨 배터리 잔량을 표시합니다.

5. 비행 모드 전환 스위치

비행 모드로 전환하는 데 사용됩니다. T 모드(삼각대), P 모드(표준), S 모드(스포츠), A 모드(자세)로 나뉘며, 앱에서 사용자 정의가 가능합니다.

6. 돌아가기 버튼 / 시스템 기능 버튼

한 번 클릭하면 상위 인터페이스로 돌아가고, 두 번 클릭하면 시스템 홈으로 돌아갑니다. 돌아가기 버튼과 기타 버튼을 조합하여 조합 키를 사용할 수 있으며, 리모컨 버튼 기능 섹션에서 자세한 설명을 확인할 수 있습니다.

7. 조종스틱

GDU Flight II 에서 비행 모드로 전환할 수 있습니다.

8. 비상 정지 버튼

짧게 누르면 항공기가 비상 정지하고 제자리에 정지합니다 (GNSS 또는 시각 시스템이 활성화된 상태일 때).

9. L1/L2/R1/R2 버튼 (사용자 정의 가능)

GDU Flight II에서 버튼 매핑 기능을 확인할 수 있습니다.

10. 스마트 RTH 버튼

길게 눌러 스마트 RTH 를 시작하고, 다시 짧게 눌러 스마트 RTH 를 취소합니다.

11. 확인 버튼

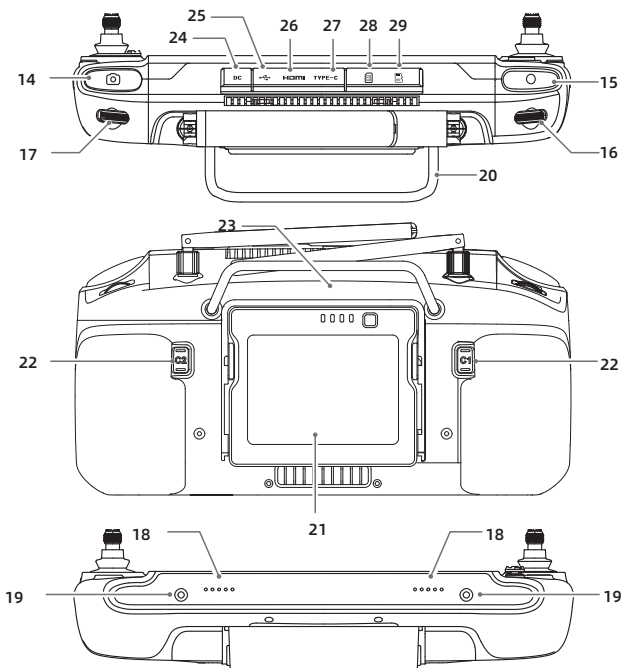
한 번 클릭하여 현재 작업을 실행합니다.

12. 5 방향 버튼

위, 아래, 왼쪽, 오른쪽, 중앙으로 돌아가기.

13. 전원 버튼

한 번 짧게 누르면 리모컨 디스플레이를 켜거나 끌 수 있습니다. 리모컨이 꺼진 상태에서 3-5 초 동안 길게 누르면 리모컨이 켜집니다. 리모컨이 켜진 상태에서 3-5 초 동안 길게 누른 후 리모컨 화면에 표시된 "종료" 버튼을 클릭하면 리모컨이 꺼집니다. 켜진 상태에서 8 초 동안 길게 누르면 강제 종료합니다.



14. 사진 촬영 버튼

버튼을 눌러 사진을 촬영합니다.

15. 녹화 버튼

녹화를 시작하거나 중지합니다.

16. 왼쪽 다이얼

짐벌 카메라의 피치 각도를 조정합니다.

17. 오른쪽 다이얼

짐벌 카메라의 EV 값을 조정합니다.

18. 사운드 픽업

사용 시 소리 수집 효과를 방해하는 이물질이 없도록 주의하세요.

19. 스트랩 홀

리모컨 스트랩을 설치하는 데 사용됩니다.

20. 핸들

21. 리모컨 외부 배터리

22. C1/C2 버튼 (사용자 정의 가능)

23. 스피커

24. DC 충전 인터페이스

25. USB-A 인터페이스

모바일 기기, USB 카드 리더기 등과 연결하거나 네트워크 어댑터 출력에 연결합니다.

26. HDMI 인터페이스

HDMI 신호를 외부 디스플레이로 출력합니다.

27. TYPE-C 인터페이스

안드로이드 시스템 디버깅, 외부 확장 및 리모컨 충전을 위한 충전 장치에 연결합니다.

28. SIM 카드

모바일 네트워크에 연결합니다.

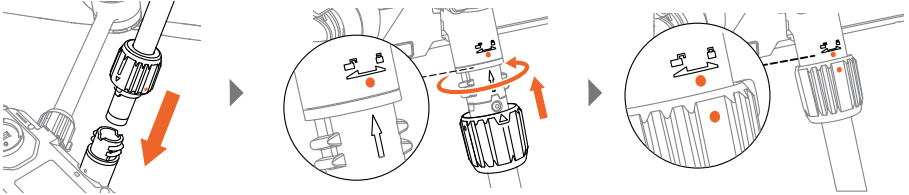
29. SD 카드

microSD 카드를 지원합니다.

항공기 준비

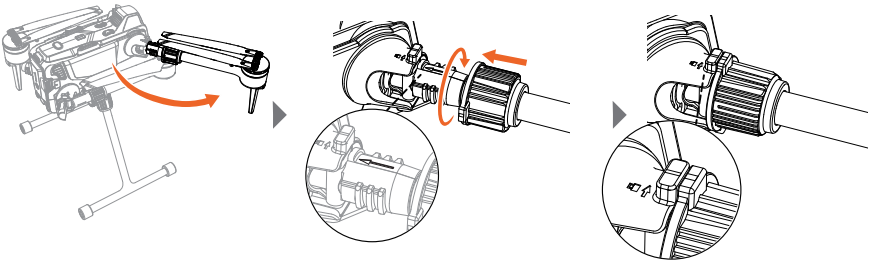
좌우 랜딩 기어 설치

- a) 랜딩 기어를 랜딩 기어 연결 소켓에 삽입합니다.
- b) 랜딩 기어 잠금 링을 랜딩 기어 연결 소켓의 끝부분까지 화살표 방향으로 밀어 넣고, 기체에 표시된 잠금 표시 방향으로 돌립니다.
- c) 랜딩 기어의 주황색 점이 기체의 주황색 점과 일치하면 설치가 완료됩니다.

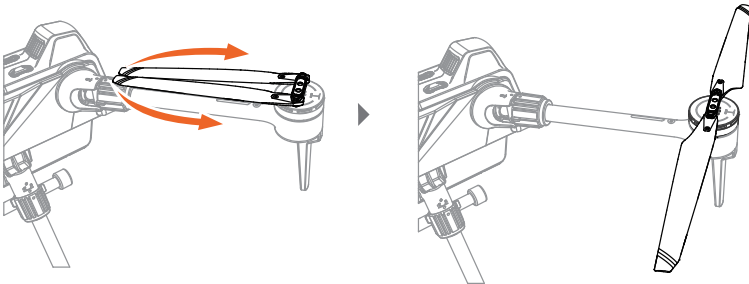


기체 암 펼치기 및 잠금

- a) 기체 암을 순서대로 펼칩니다.
- b) 기체 암 잠금 링을 기체 암 연결 소켓의 끝부분까지 화살표 방향으로 밀어넣고, 기체 암에 표시된 잠금 표시 방향으로 돌립니다.
- c) 기체 암의 흰색 표시가 기체에 표시된 흰색 표시 영역과 일치하면 기체 암 펼치기 및 잠금이 완료됩니다.



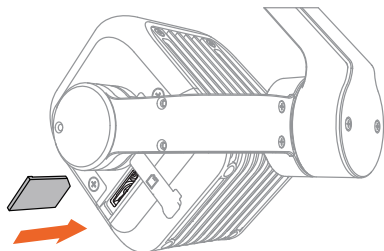
프로펠러 펼치기



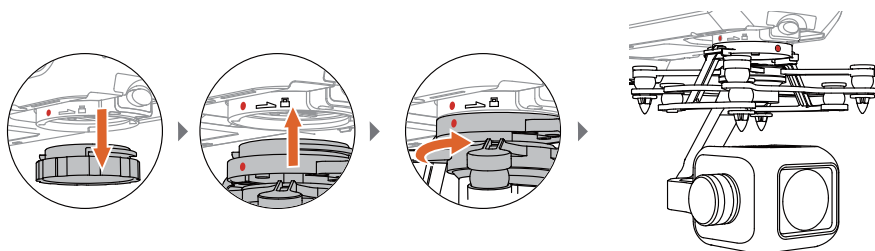
⚠ • 비행 전에 기체 암, 프로펠러 및 랜딩 기어가 모두 펼쳐지고 제자리에 올바르게 고정되었는지 확인하십시오.

카메라 짐벌 설치 / 분리

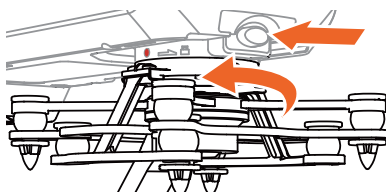
1. 짐벌에 표시된 위치에 따라 Micro SD 카드를 삽입합니다.



2. 장착 해제 버튼을 눌러 보호 덮개를 제거합니다.
3. 장착 어댑터의 빨간색 점을 정렬하고 설치 위치에 삽입합니다.
4. 그림에 표시된 방향으로 90° 회전하여 잠급니다.



5. 장착 어댑터의 버튼을 누른 상태에서 그림에 표시된 방향으로 90° 회전하여 짐벌을 분리합니다.

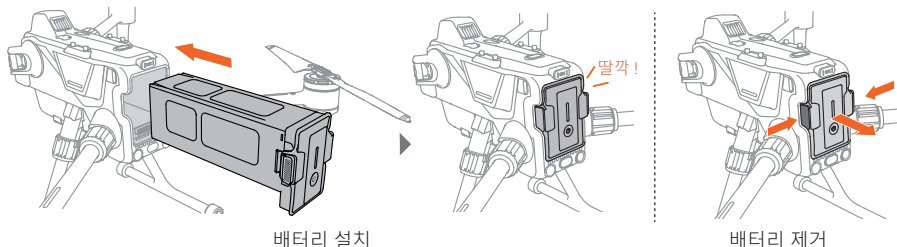


- ⚠ • 그림의 카메라 짐벌 모델은 단지 참고용입니다.
- 짐벌을 장착하기 전에 항공기의 전원을 꺼야 합니다.
 - 항공기 전원이 꺼진 상태에서 Micro SD 카드를 삽입하거나 제거하십시오.

스마트 배터리

스마트 비행 배터리는 고에너지 셀을 사용하며, 첨단 배터리 관리 시스템을 통해 항공기에 충분한 전력을 제공합니다. 스마트 비행 배터리는 전용 충전기를 사용하여 충전해야 합니다. 처음 사용하기 전에 반드시 스마트 비행 배터리를 완전히 충전하십시오.

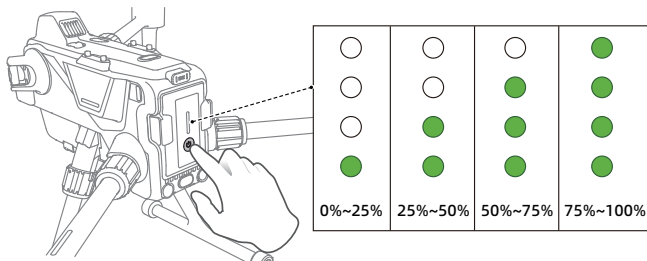
배터리 설치 / 제거



배터리 켜기 / 끄기

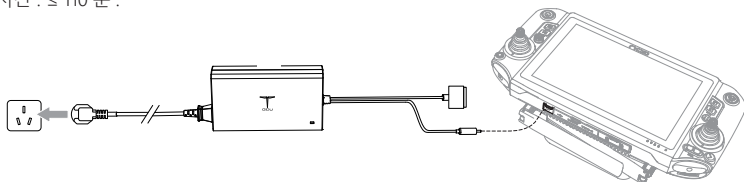
배터리 켜기 : 배터리가 꺼진 상태에서 배터리 전원 버튼을 짧게 한 번 누르면 배터리 잔량 LED 표시등이 움직이는 패턴으로 점등된 후, 전원 버튼을 2 초간 길게 누르면 배터리가 켜집니다. 배터리가 켜지면 배터리 잔량 LED 표시등이 아래에서 위로 순차적으로 점등되며, 현재 배터리 잔량이 표시됩니다.

배터리 끄기 : 배터리가 켜진 상태에서 배터리 전원 버튼을 짧게 한 번 누르면 배터리 잔량 LED 표시등이 움직이는 패턴으로 점등된 후, 전원 버튼을 2 초간 길게 누르면 배터리가 꺼집니다. 배터리가 꺼지면 배터리 잔량 LED 표시등이 위에서 아래로 순차적으로 점등되다가 모든 표시등이 꺼집니다.



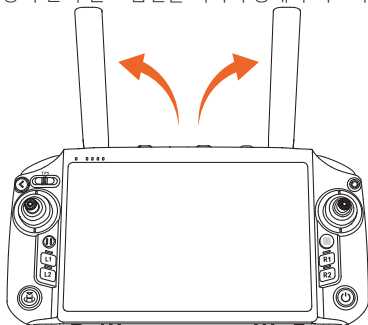
충전

1. 항공기 배터리를 꺼냅니다.
2. 입력 전압 : 100V~240V.
3. 충전 시간 : ≤ 110 분.



리모컨 준비

1. 리모컨이 꺼진 상태에서 3-5 초간 길게 누르면 리모컨이 켜집니다.
2. 리모컨 안테나를 펼치고 적절한 위치로 조정하십시오. 안테나 위치에 따라 신호 수신 강도가 달라집니다. 리모컨과 항공기 간의 상대적인 위치에 따라 리모컨 외부 안테나 방향을 조정하고 안테나 평면을 항공기 방향으로 맞추어 리모컨과 항공기 간의 신호 품질을 최적의 상태가 되도록 하십시오.



모터 시동 / 정지

모터 시동

스틱을 당기는 동작을 수행하면 모터가 시동됩니다. 모터가 회전하기 시작하면 즉시 조종스틱을 놓으십시오.



모터 정지

항공기가 지면에 있고 모터가 회전 중일 때, 스로틀 레버를 가장 낮은 위치로 밀어 유지하면 1 초 후 모터가 정지합니다.



기본 비행

1. 항공기를 평평하고 넓은 지면에 놓고, 항공기의 꼬리 부분이 조종사를 향하게 하십시오.
2. 리모컨과 항공기의 전원을 켭니다.
3. GDU Flight II 앱을 실행하고 카메라 화면으로 들어갑니다.
4. 항공기의 자체 점검이 완료되고, GDU Flight II 앱에서 이상 알림이 없으면 모터를 시동할 수 있습니다.
5. 스로틀 레버를 천천히 위로 밀어 항공기가 안정적으로 이륙하도록 하십시오.
6. 스로틀 레버를 아래로 당겨 항공기를 하강시킵니다.
7. 착륙 후 스로틀 레버를 가장 낮은 위치로 당겨 모터가 정지할 때까지 유지하십시오.
8. 정지 후 항공기와 리모컨 전원을 순서대로 끕니다.

기술 매개변수

항공기	
모델	S400E
작동 환경 온도	-20°C ~ +55°C
작동 주파수 ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
발사 출력 (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)
스마트 비행 배터리	
용량	14000 mAh
정격 전압	23.1 V
배터리 유형	LiPo 6S
충전 환경 온도	5°C ~45°C
리모컨	
모델	GDU RC SEE
이미지 전송	
작동 주파수 ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
발사 출력 (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)

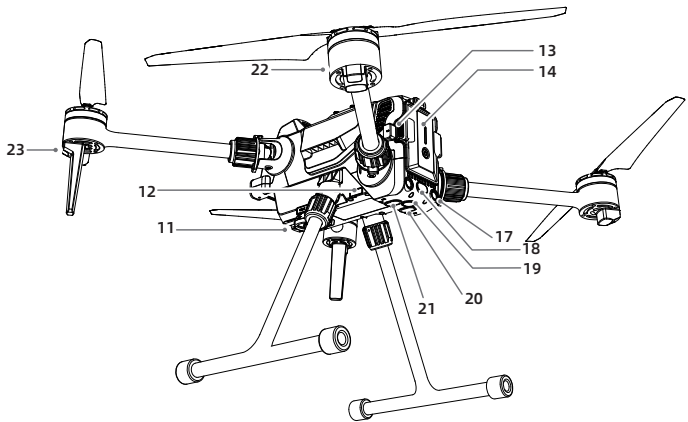
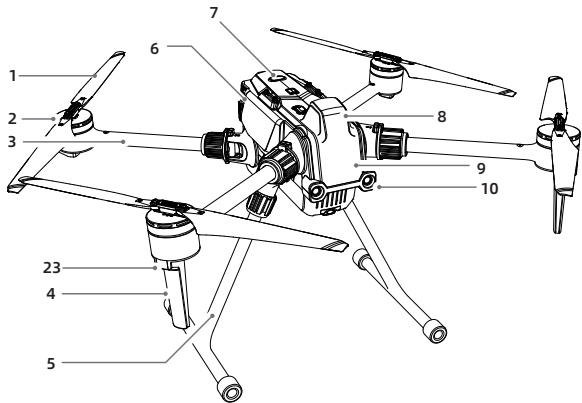
[1] 각 국가 / 지역에서 지원되는 작동 주파수 대역 및 해당 사용 가능한 범위가 다를 수 있으며, 자세한 내용은 현지 법률 및 규정을 참조하십시오.

簡介

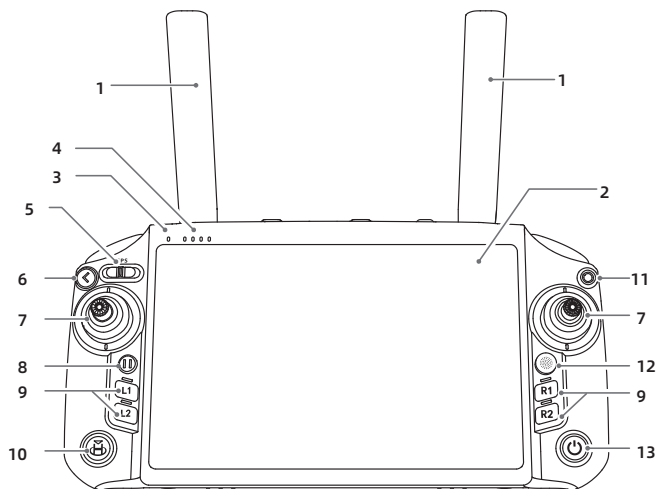
S400E 採用了先進的飛行控制演算法、相機處理演算法、雲臺增穩演算法、視覺 AI 演算法，整合了全向避障系統、高精度 RTK 系統、視覺定位系統，具備自動巡航、AI 智慧識別與跟蹤、自動返航、自動精準降落等自主飛行的能力，具備視覺輔助定位，視覺全向避障等功能，可以保障無人機更加安全穩定的飛行。機身可折疊便於收納和攜帶。可適配多款載荷，滿足不同行業、不同場景下的複雜應用需求。

認識飛行器

- 1 槳葉
- 2 電機
- 3 機臂
- 4 圖傳天線
- 5 腳架
- 6 側方雷達
- 7 上視 TOF
- 8 RTK 天線
- 9 前雷達
- 10 前視視覺系統
- 11 雲臺接孔
- 12 圖傳主從按鍵 - 超參數調
 校接孔
- 13 電池鎖扣
- 14 智慧型電池
- 15 電池電量指示燈
- 16 電池電源開關
- 17 後視視覺系統
- 18 後 TOF
- 19 底部補光燈
- 20 下 TOF
- 21 下視視覺系統
- 22 後機臂指示燈
- 23 前機臂指示燈



認識遙控器



1. 遙控器外接天線

傳輸遙控器與飛行器之間的控制訊號及圖傳無線通訊訊號。

2. 觸控螢幕

顯示系統及應用 App 相關畫面，支援 10 點觸控。使用時螢幕如有積水請擦拭乾淨，避免影響觸控功能。

3. 狀態指示燈

顯示遙控器的系統狀態。可在遙控器指示燈章節檢視詳細說明。

4. 電量指示燈

顯示當前遙控器電池電量。

5. 飛行模式切換開關

用於切換飛行模式。分別為 T 模式（三腳架）、P 模式（標準）、S 模式（運動）、A 模式（姿態），可在 App 中自定義。

6. 返回按鍵 / 系統功能按鍵

單擊返回上一級介面，雙擊返回系統首頁。使用返回按鍵和其他按鍵組成組合鍵，可在遙控器按鍵功能章節檢視詳細說明。

7. 遙杆

可在 GDU Flight II 中切換飛行模式。

8. 急停按鍵

短按使飛行器緊急剎車並原地懸停（GNSS 或視覺系統生效時）。

9. L1/L2/R1/R2 按鍵（可自定義）

可在 GDU Flight II 中檢視按鍵對映功能。

10. 智慧返航按鍵

長按啟動智慧返航，再短按一次取消智慧返航。

11. 確認按鍵

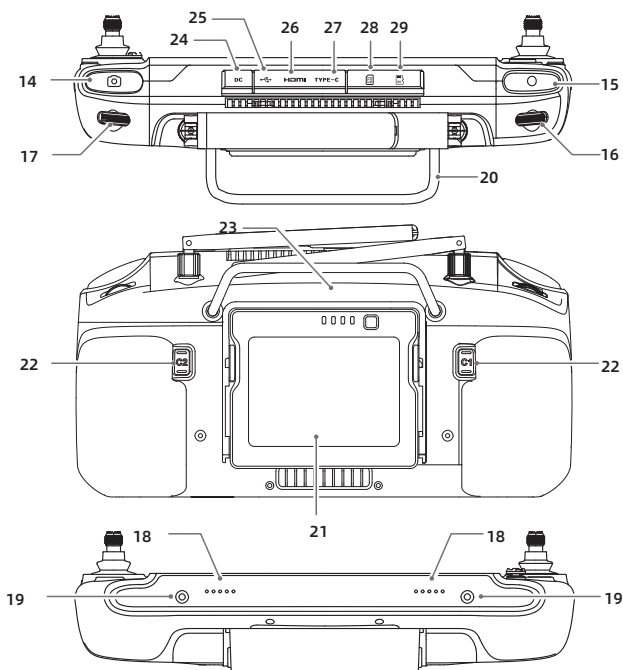
單擊確認執行當前操作。

12. 五向按鍵

向上、向下、向左、向右、回中。

13. 電源按鍵

短按一次可開啟 / 關閉遙控器螢幕。在遙控器關機狀態下，長按 3-5 秒，即可開啟遙控器電源；在遙控器開機狀態下，長按 3-5 秒，然後點選遙控器螢幕上顯示的“關機”按鍵即可關閉遙控器電源；在開機狀態下，長按 8 秒強制關機。



14. 拍照按鍵

按下可拍攝照片。

15. 錄影按鍵

開始或停止錄影。

16. 左撥輪

撥動調節雲臺相機俯仰角度。

17. 右撥輪

撥動調節雲臺相機 EV 值。

18. 拾音器

使用時避免異物阻塞影響拾音效果。

19. 掛繩孔

可用於安裝遙控器背帶。

20. 提手

21. 遙控器電池

22. C1/C2 按鍵（可自定義）

23. 揚聲器

24. DC 充電孔

25. USB-A 接孔

連線移動裝置、USB 讀卡器等，或網路轉接輸出。

26. HDMI 接孔

輸出 HDMI 訊號至外部螢幕。

27. TYPE-C 接孔

安卓系統除錯、外部擴充套件和連線至充電裝置為遙控器充電。

28. SIM 卡

連線行動網路。

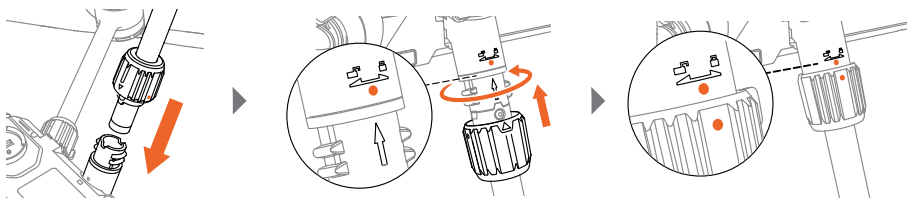
29. SD 卡

可插入 microSD 卡。

準備飛行器

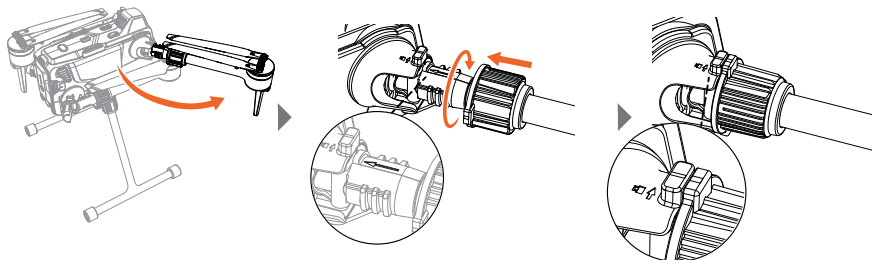
安裝左右腳架

- 將腳架插入腳架連線座內。
- 將腳架鎖緊環沿箭頭方向推到腳架連線座根部，按機身的上鎖標識方向旋轉。
- 腳架上橙點對齊機身橙點，安裝完成。

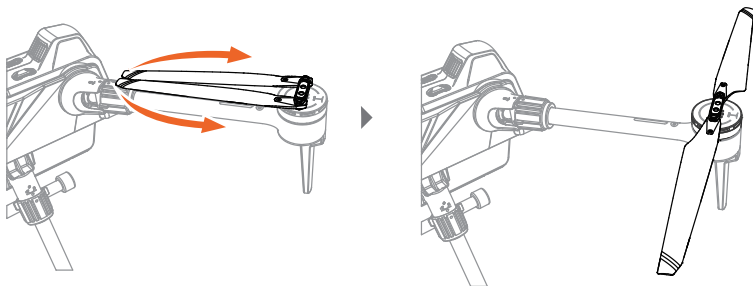


展開機臂並鎖定

- 依次展開機臂。
- 將機臂鎖緊環沿箭頭方向推到機臂連線座根部，按機臂上的上鎖標識方向旋轉。
- 機臂上白色標記對齊機身上標記的白色標記區域，完成機臂展開並鎖定。



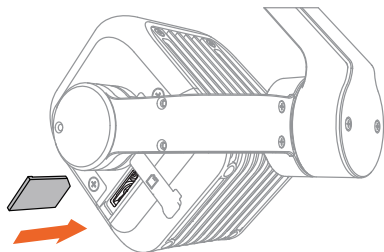
展開槳葉



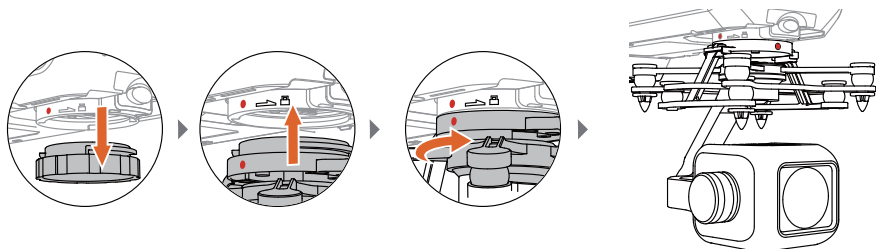
⚠ • 在起飛前，請確保機臂、槳葉和腳架均已展開並正確固定到位。

安裝 / 拆卸相機雲臺

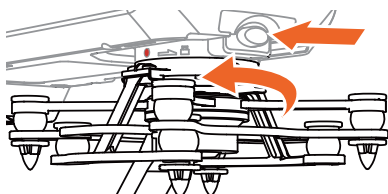
1. 依雲臺上所示位置插入 Micro SD 卡。



2. 按住掛載解鎖按鍵，移除保護蓋。
3. 對齊掛載轉接孔上的紅點並嵌入安裝位置。
4. 按圖示方向旋轉 90°將其鎖緊。



5. 按住掛載轉接孔上按鈕，並按圖示方向旋轉 90°拆卸雲臺。

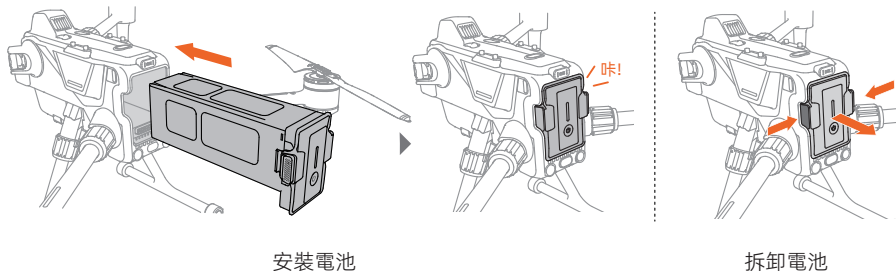


-
- ⚠ • 圖中的相機雲臺款式僅為示意圖。
- 掛載雲臺前，需關閉飛行器電源。
 - 請在飛行器斷開電源後插拔 Micro SD。
-

智慧型電池

智慧飛行電池採用高能電芯，並使用先進的電池管理系統為飛行器提供充沛電力。智慧飛行電池必須使用專用充電器進行充電。首次使用前，請務必將智慧飛行電池電量充滿。

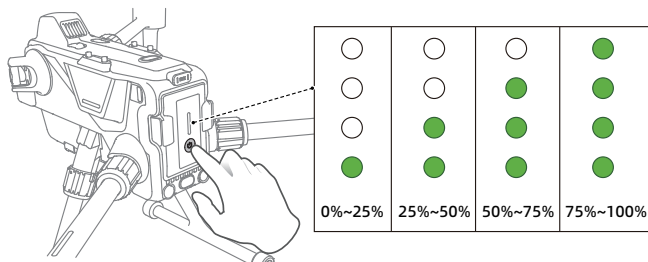
安裝 / 拆卸電池



開啟 / 關閉電池

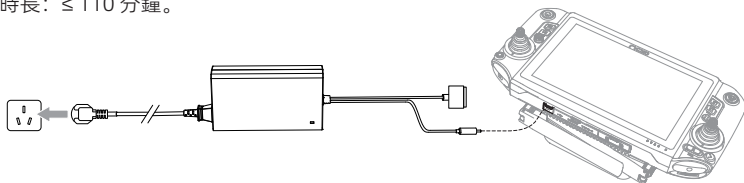
開啟電池：在電池關閉狀態下，先短按電池電源鍵一次，電量 LED 指示燈呈現跑馬式，再長按電源鍵 2 秒，即可開啟電池。電池開啟時，電量 LED 燈從下往上依次亮起，電池的電量指示燈顯示當前電池電量。

關閉電池：在電池開啟狀態下，先短按電池電源鍵一次，電量 LED 指示燈呈現跑馬式，再長按電源鍵 2 秒，即可關閉電池。電池關閉後，電量 LED 燈從上往下依次亮起，直到指示燈全部熄滅。



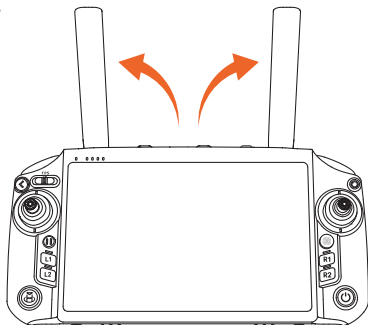
充電

1. 取出飛行器電池。
2. 輸入電壓：100V~240V。
3. 充電時長：≤ 110 分鐘。



準備遙控器

1. 在遙控器關機狀態下，長按 3-5 秒，即可開啟遙控器電源。
2. 展開遙控器天線並調整到合適位置，不同的天線位置接收訊號的強度不同。根據遙控器與飛行器的相對位置，調整遙控器外接天線指向並將天線平面對準飛行器方向，以便遙控器與飛行器的訊號品質達到最佳狀態。



啟動 / 停止電機

啟動電機

執行掰杆動作可啟動電機。電機起轉後，請馬上松開搖杆。



停止電機

當飛行器位於地面，電機起轉後，將油門杆推到最低的位置並保持，1s 後電機停止。



基礎飛行

1. 把飛行器放置在平整開闊地面上，機尾對準無人機操作人員。
2. 開啟遙控器和飛行器。
3. 執行 GDU Flight II APP，進入相機介面。
4. 等待飛行器自檢完成，GDU Flight II APP 無異常提示即可啟動電機。
5. 往上緩慢推動油門杆，讓飛行器平穩起飛。
6. 下拉油門杆使飛行器下降。
7. 落地後，將油門杆拉到最低的位置並保持直至電機停止。
8. 停機後依次關閉飛行器和遙控器電源。

技術引數

飛行器	
型號	S400E
工作環境溫度	-20°C ~+55°C
工作頻率 ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
發射功率 (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)
智慧型飛行電池	
容量	14000 mAh
額定電壓	23.1 V
電池規格	LiPo 6S
充電環境溫度	5°C ~45°C
遙控器	
型號	GDU RC SEE
圖傳	
工作頻率 ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
發射功率 (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)

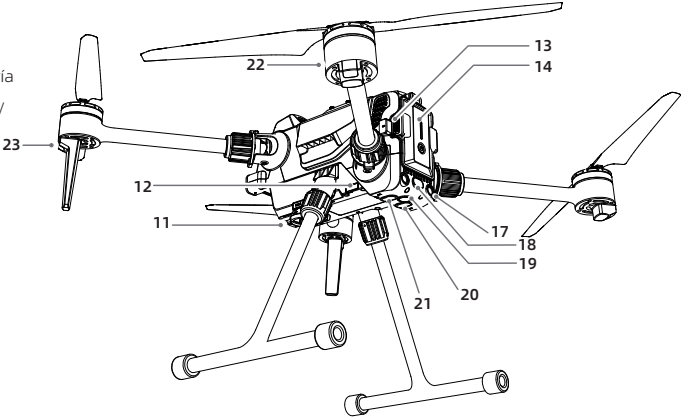
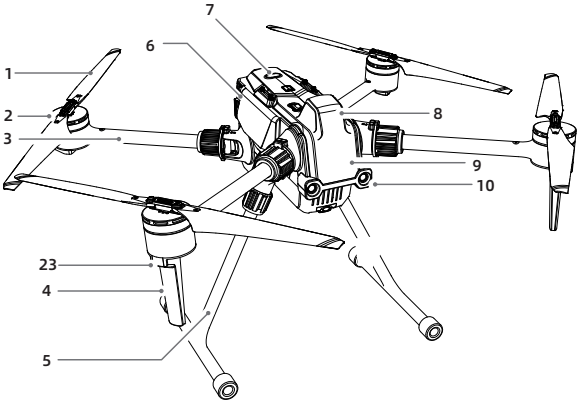
[1] 各國家 / 地區支援的工作頻段及其對應的可用範圍有所不同，詳情請參考當地法律法規。

Introducción

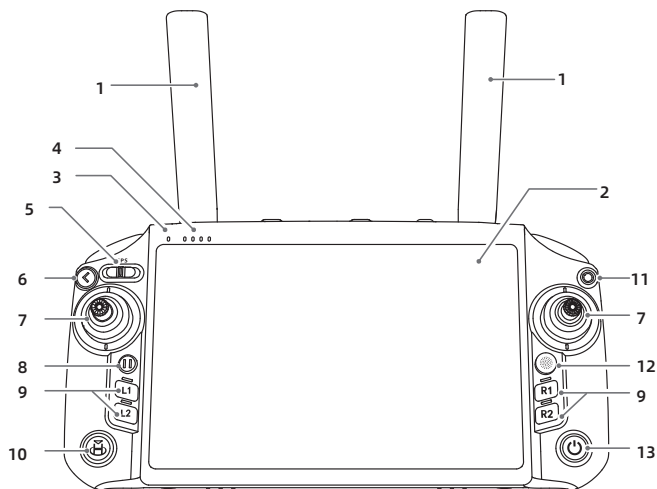
S400E adopta algoritmos avanzados de control de vuelo, algoritmos de procesamiento de cámara, algoritmos de estabilización gimbal, algoritmos visuales de IA, integra el sistema omnidireccional de evitación de obstáculos, el sistema RTK de alta precisión y el sistema de posicionamiento visual, y cuenta las capacidades de navegación autónoma, identificación y seguimiento inteligente de IA, retorno automático, aterrizaje preciso automático, etc., así como el posicionamiento asistido por visión, evitación omnidireccional de obstáculos por visión y otras funciones, que pueden garantizar un vuelo más seguro y estable del dron. El fuselaje es plegable para facilitar su almacenamiento y transporte. Es adaptable a una variedad de cargas útiles para satisfacer las necesidades de aplicaciones complejas de diferentes industrias y escenarios.

Sobre el VANT

- 1 Palas
- 2 Motores
- 3 Brazos
- 4 Antena de transmisión inalámbrica de video
- 5 Trípode
- 6 Radar lateral
- 7 TOF de visión superior
- 8 Antena RTK
- 9 Radar delantero
- 10 Sistema de visión frontal
- 11 Conector de gimbal
- 12 Botón maestro/esclavo de transmisión inalámbrica de video - Conector de ajuste de parámetros
- 13 Seguro de la batería
- 14 Batería inteligente
- 15 Luces de nivel de la batería
- 16 Interruptor de encendido/apagado de la batería
- 17 Sistema de visión trasera
- 18 TOF de visión trasera
- 19 Luces de relleno inferior
- 20 TOF de visión inferior
- 21 Sistema de visión inferior
- 22 Luces de brazos traseros
- 23 Luces de brazos frontales



Sobre el mando a distancia



1. Antena externa del mando a distancia

Transmite señales de control y señales de transmisión inalámbrica de video entre el mando a distancia y el VANT.

2. Pantalla táctil

Muestra la interfaz del sistema y de la aplicación, y admite el control táctil de 10 puntos. Limpie la pantalla si hay agua antes su uso para evitar que se vea afectada la función de control táctil.

3. Luces de estado

Muestran el estado del sistema del mando a distancia. Se puede ver una descripción detallada en la sección de Luces del mando a distancia.

4. Luces de carga

Muestran el nivel actual de la batería del mando a distancia.

5. Selector de modos de vuelo

Se utiliza para cambiar los modos de vuelo. Incluyen modo T (Tripode), modo P (Posicionamiento), modo S (Deportivo), modo A (Actitud), que se pueden personalizar en la aplicación.

6. Botón de Volver/Botón de Función del Sistema

Haga clic para volver a la interfaz anterior, haga doble clic para volver a la página de inicio del sistema. Utilice el botón de Volver y otros botones para formar una combinación de botones, puede consultar la descripción detallada en la sección de Funciones de los botones del mando a distancia.

7. Palanca de control

Le permite cambiar los modos de vuelo en la aplicación GDU Flight II.

8. Botón de Parada de Emergencia

Púlselo brevemente una vez para que el VANT frene de emergencia y se quede suspendido en el aire (cuando el GNSS o el sistema de visión están en funcionamiento).

9. Botones L1/L2/R1/R2 (personalizables)

La función de asignación de botones puede consultarse en la aplicación GDU Flight II.

10. Botón de Retorno Inteligente

Manténgalo pulsado para activar Retorno Inteligente, púlselo brevemente una vez para cancelar Retorno Inteligente.

11. Botón de Confirmar

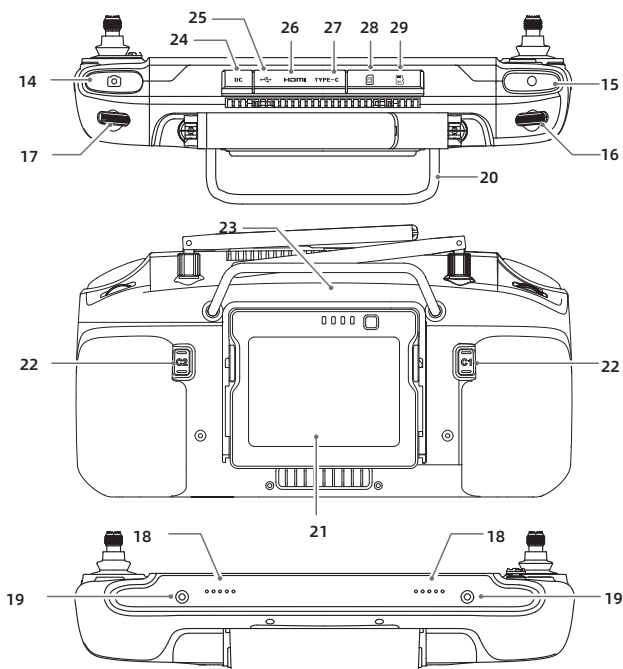
Púlselo para confirmar la operación actual.

12. Botón de 5 Direcciones

Arriba, Abajo, Izquierda, Derecha, Centro.

13. Botón de Encendido/Apagado

Púlselo brevemente una vez para encender/apagar la pantalla del mando a distancia. En el estado de apagado del mando a distancia, manténgalo pulsado durante 3 s-5 s para encender el mando a distancia; en el estado de encendido del mando a distancia, manténgalo pulsado durante 3 s-5 s y, a continuación, haga clic en la tecla "Apagado" en la pantalla del mando a distancia para apagar el mando a distancia; en el estado de encendido, manténgalo pulsado durante 8s para realizar el apagado forzoso.



14. Botón de Fotografía

Púlselo para tomar fotos.

15. Botón de Grabación

Inicia o detiene la grabación.

16. Dial izquierdo

Gírelo para ajustar el ángulo de inclinación de la cámara del gimbal.

17. Dial derecho

Gírelo para ajustar el valor EV de la cámara del gimbal.

18. Dispositivo de captación de sonido

Evite que la obstrucción de objetos extraños afecte al efecto de captación de sonido.

19. Orificio para correa

Se puede utilizar para sujetar la correa del mando a distancia.

20. Asa

21. Batería externa del mando a distancia

22. Botones C1/C2 (personalizables)

23. Altavoz

24. Puerto de carga de CC

25. Conector USB-A

Se conecta a dispositivos móviles, lectores de tarjetas USB, etc., o salida de adaptador de red.

26. Conector HDMI

Emite señales HDMI a una pantalla externa.

27. Conector TYPE-C

Depuración del sistema de Android, ampliaciones externas y conexión al dispositivo de carga para cargar el mando a distancia.

28. Tarjeta SIM

Se conecta a redes móviles.

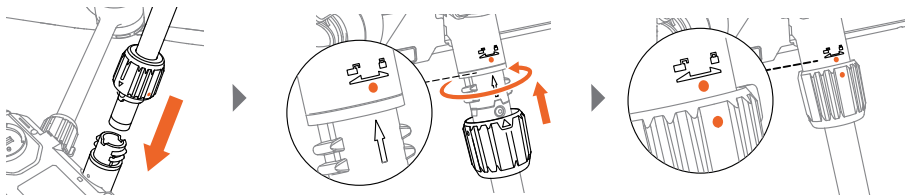
29. Tarjeta SD

Se puede conectar una tarjeta microSD.

Preparación del VANT

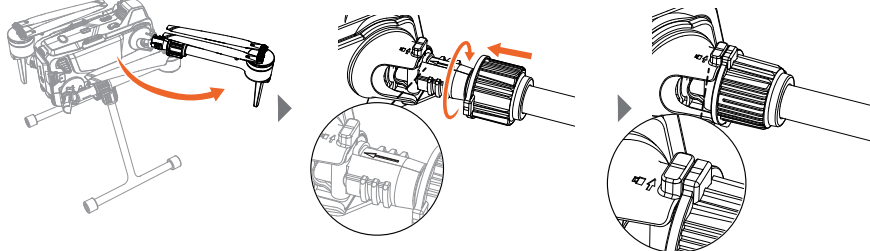
Instalación de los trípodos izquierdo y derecho

- Inserte el trípode en la base de fijación del tren de aterrizaje.
- Empuje el anillo de bloqueo del trípode hasta la raíz de la base de fijación del trípode en la dirección de la flecha, y gírelo en la dirección de la marca de bloqueo del fuselaje.
- Alinee el punto naranja del trípode con el punto naranja del fuselaje para completar el montaje.

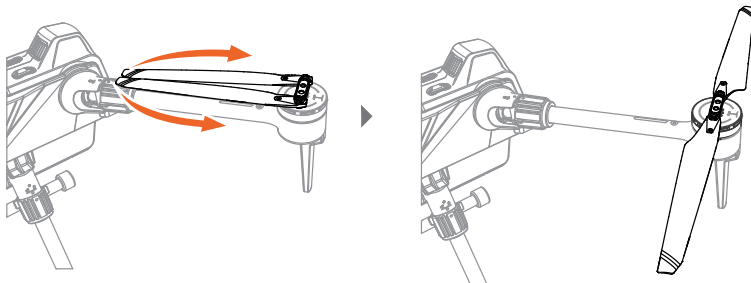


Despliegue los brazos y bloquéelos

- Despliegue los brazos en orden.
- Empuje el anillo de bloqueo del brazo hasta la raíz de la base de fijación del brazo en la dirección de la flecha, y gírelo en la dirección de la marca de bloqueo del brazo.
- Alinee la marca blanca del brazo con la zona marcada en blanco en el fuselaje para completar el despliegue y bloqueo del brazo.



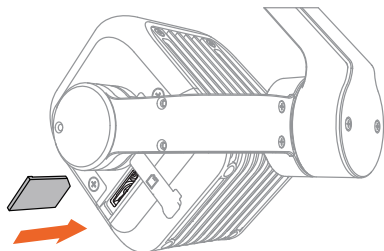
Despliegue de las palas



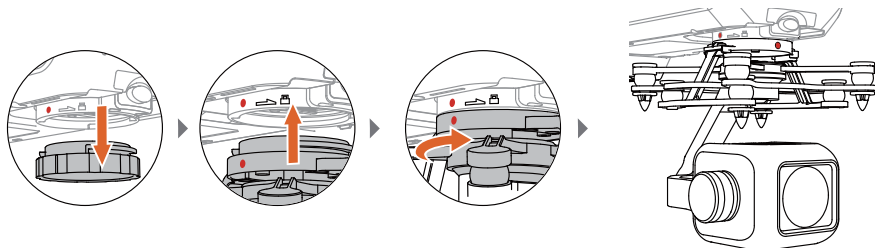
⚠ • Antes de despegar, asegúrese de que todos los brazos, palas y trípodos están desplegados y correctamente fijados en su posición.

Montaje/desmontaje del gimbal de la cámara

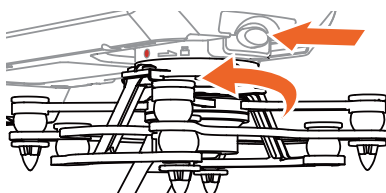
1. Inserte la tarjeta Micro SD en la posición indicada en el gimbal.



2. Mantenga pulsado el botón de desbloqueo de la montura para retirar la cubierta protectora.
3. Alinee los puntos rojos del adaptador de montura e insértelos hasta que encajen en la posición de montaje.
4. Gírelo 90° en la dirección mostrada para bloquearlo en su posición.



5. Mantenga pulsado el botón del adaptador de montura y gírelo 90° en la dirección mostrada para retirar el gimbal.

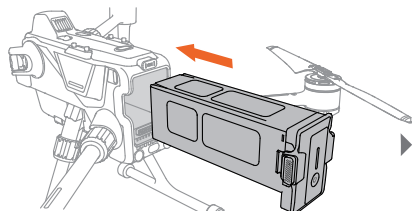


-
- ⚠ • El estilo de gimbal de cámara mostrado es solo para fines ilustrativos.
- Antes de montar el gimbal, es necesario desconectar la alimentación del VANT.
 - Enchufe y desenchufe la Micro SD después de desconectar el VANT de la fuente de alimentación.
-

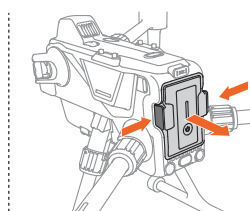
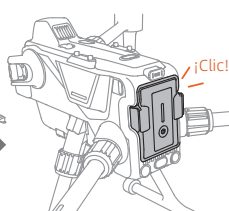
Batería inteligente

La batería de vuelo inteligente está alimentada por celdas de alta energía y utiliza un avanzado sistema de gestión de batería para proporcionar energía abundante al VANT. La batería de vuelo inteligente debe cargarse con un cargador especial. Asegúrese de cargar completamente la batería de vuelo inteligente antes de utilizarla por primera vez.

Instalación/extracción de la batería



Instalación de la batería

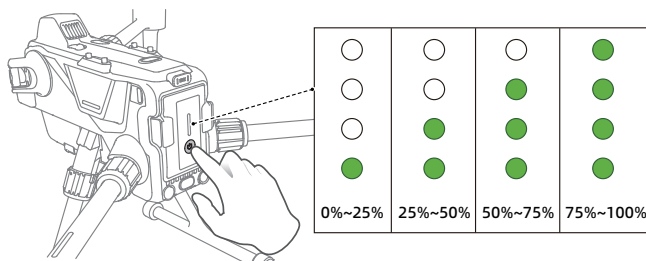


Extracción de la batería

Encender/apagar la batería

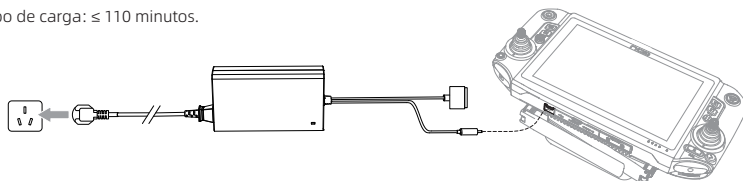
Encender la batería: En el estado de batería apagada, primero pulse brevemente una vez el botón de encendido/apagado de la batería, las luces LED de carga parpadean en secuencia, a continuación, mantenga pulsado el botón de encendido/apagado durante 2 segundos para encender la batería. Cuando la batería está encendida, las luces LED de carga se iluminan secuencialmente de abajo hacia arriba, y las luces de nivel de la batería muestran el nivel actual de la batería.

Apagar la batería: En el estado de batería encendida, primero pulse brevemente una vez el botón de encendido/apagado de la batería, las luces LED de carga parpadean en secuencia, a continuación, mantenga pulsado el botón de encendido/apagado durante 2 segundos para apagar la batería. Cuando la batería está apagada, las luces LED de carga se iluminan secuencialmente de arriba abajo hasta que se apagan todas las luces.



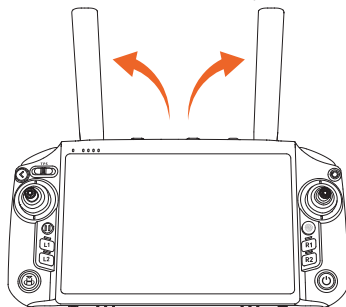
Carga

1. Extraiga la batería del VANT.
2. Tensión de entrada: 100 V-240 V.
3. Tiempo de carga: ≤ 110 minutos.



Preparación del mando a distancia

1. Cuando el mando a distancia esté apagado, manténgalo pulsado durante 3-5 segundos para encender el mando a distancia.
2. Expanda la antena del mando a distancia y ajústela a una posición adecuada, la antena recibirá señales con diferentes intensidades en diferentes posiciones. En función de la posición relativa del mando a distancia y del VANT, ajuste la orientación de la antena externa del mando a distancia y alinee el plano de la antena con la dirección del VANT para que la calidad de las señales entre el mando a distancia y el VANT sea óptima.



Arranque/parada del motor

Arrancar el motor

Realice el movimiento de la palanca para activar los motores. Una vez activados los motores, suelte la palanca de control.



Parar el motor

Cuando el VANT está en el suelo y los motores arrancan, empuje la palanca del acelerador a la posición más baja y manténgala, los motores se paran después de 1 s.



Vuelo básico

1. Coloque el VANT en un suelo plano y abierto con la cola apuntando al operador del dron.
2. Encienda el mando a distancia y el VANT.
3. Ejecute la aplicación GDU Flight II y entre en la interfaz de la cámara.
4. Espere a que finalice la autocomprobación del VANT, y pueda arrancar los motores si la aplicación GDU Flight II no indica anomalías.
5. Empuje la palanca del acelerador hacia arriba lentamente para que el VANT despegue suavemente.
6. Tire de la palanca del acelerador hacia abajo para descender el VANT.
7. Después de aterrizar, tire de la palanca del acelerador hasta la posición más baja y manténgala hasta que los motores se paren.
8. Una vez parado, apague el VANT y el mando a distancia en orden.

Parámetros técnicos

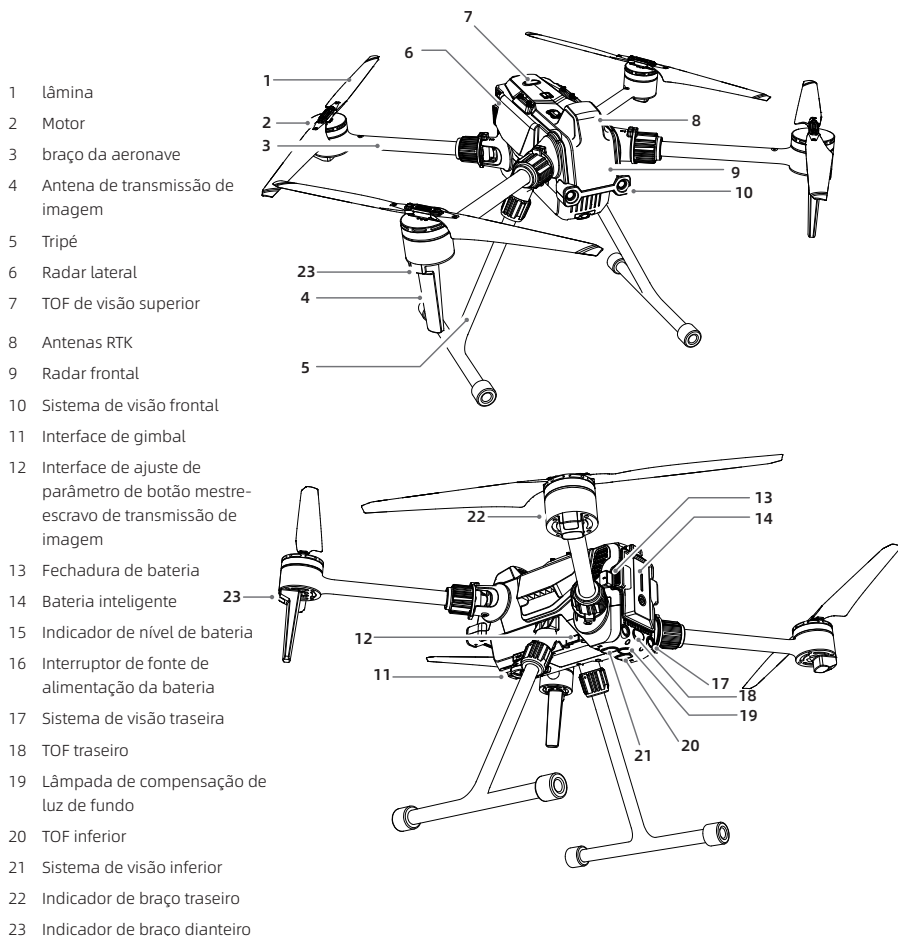
VANT	
Modelo	S400E
Temperatura ambiente de trabajo	-20°C ~+55°C
Frecuencia de trabajo ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Potencia de emisión (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)
Batería de vuelo inteligente	
Capacidad	14000 mAh
Tensión nominal	23.1 V
Tipo de batería	LiPo 6S
Temperatura ambiente de carga	5°C ~45°C
Mando a distancia	
Modelo	GDU RC SEE
Transmisión inalámbrica de video	
Frecuencia de trabajo ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Potencia de emisión (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)

[1] Las bandas de frecuencia de trabajo admitidas y sus correspondientes rangos utilizables varían según el país/región, consulte las leyes y regulaciones locales para más detalles.

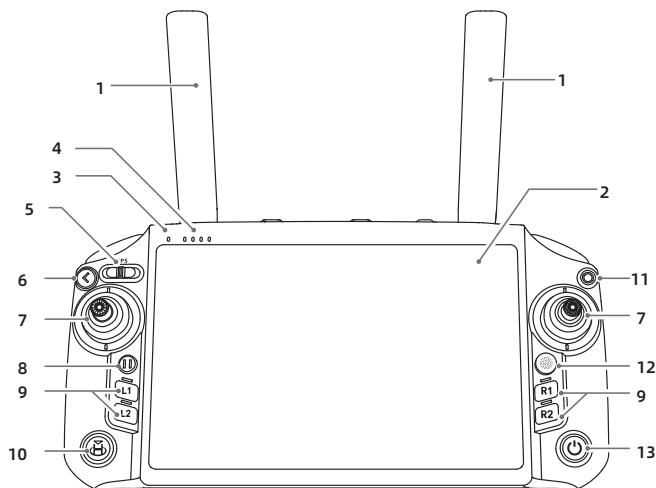
Breve introdução

O S400E adota algoritmos avançados de controle de voo, algoritmos de processamento de câmera, algoritmos de estabilização de gimbal, algoritmos visuais de IA, integra sistemas omnidirecionais de prevenção de obstáculos, sistemas RTK de alta precisão, sistemas de posicionamento visual e possui recursos de voo autônomo, como cruzeiro automático, reconhecimento e rastreamento inteligente de IA, retorno automático para casa e pouso automático preciso a fim de garantir um voo mais seguro e estável dos drones. O corpo é dobrável, o que facilita o armazenamento e o transporte. Ele pode ser adaptado a uma variedade de cargas para atender às necessidades complexas de aplicações de diferentes indústrias e cenários.

Cognição da aeronave



Cognição da aeronave



1. Antena externa do controle remoto

Transmissão de sinais de controle e transmissão de imagem de sinais de comunicação sem fio entre o controle remoto e a aeronave.

2. Tela sensível ao toque

Esta tela exibe as imagens relevantes do sistema e de APP, podendo suportar 10 pontos de toque. Se houver água estagnada na tela durante o uso, limpe-a para evitar afetar a função de toque.

3. Indicador de estado

Este indicador mostra o estado do sistema do controle remoto. Consulte as instruções detalhadas na seção do Indicador de controle remoto.

4. Luz indicadora do nível da bateria

Este indicador mostra o nível da bateria do controle remoto atual.

5. Interruptor de alternância do modo avião

Este interruptor é usado para alternar os modos de avião. Isso inclui o modo T (tripé), o modo P (padrão), o modo S (esporte) e o modo A (atitude), que podem ser personalizados na App.

6. Tecla de retorno / Tecla de função do sistema

Clique para retornar à interface de nível anterior e clique duas vezes para retornar à página inicial do sistema. Para o uso do botão Voltar e outras combinações de teclas, consulte a seção Funções de teclas do controle remoto para obter instruções detalhadas.

7. Alavanca de controle remoto

Mude o modo de voo no GDU Flight II.

8. Botão de parada de emergência

Pressione rapidamente para que a aeronave freie com urgência e pare no lugar (quando o GNSS ou os sistemas de visão produziu o efeito).

9. Botões L1 / L2 / R1 / R2 (personalizável)

Ver a função de mapeamento de botões no GDU Flight II.

10. Botão de viagem de volta inteligente

Pressione e segure este botão para ativar a viagem de volta inteligente e, em seguida, pressione rapidamente novamente para cancelar a viagem de volta inteligente.

11. Botão Confirmar

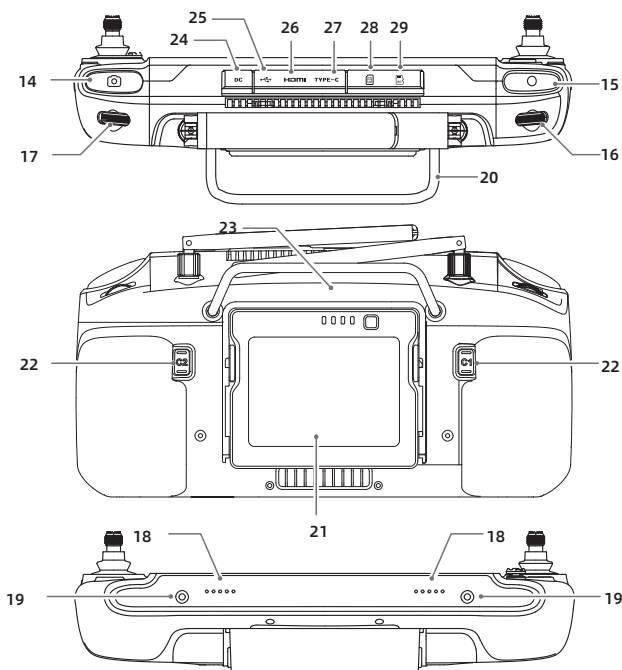
Clique neste botão para confirmar e executar a operação atual.

12. Botões de cinco vias

Para cima, para baixo, para a esquerda, para a direita e de volta ao meio.

13. Botão Ligar/desligar

Pressione rapidamente uma vez para ligar/desligar a tela de exibição do controle remoto. Quando o controle remoto estiver desligado, pressione e segure por 3-5 segundos para ligar a fonte de alimentação do controle remoto. Quando o controle remoto estiver ligado, pressione e segure por 3-5 segundos e, em seguida, clique no botão "Desligar" exibido na tela do controle remoto para desligar a fonte de alimentação do controle remoto. No estado ligado, pressione e segure por 8 segundos para forçar o desligamento.



14. Botão para tirar fotos

Pressione este botão para tirar fotos.

15. Botão de gravação

Este botão é usado para iniciar ou parar a gravação.

16. Botão giratório esquerdo

Altere este botão para ajustar o ângulo de passo da câmera do gimbal.

17. Botão giratório direito

Altere este botão para ajustar o valor EV da câmera do gimbal.

18. Captador de áudio

Durante o uso, evite o bloqueio de objetos estranhos que afete o efeito de captação de áudio.

19. Furo do cordão

Este furo pode ser usado para prender o arnês do controle remoto.

20. Alça

21. Bateria externa de controle remoto

22. Botões C1 / C2 (personalizável)

23. Alto-falante

24. Porta de carga DC

25. Interface USB-A

Essa interface é usada para conectar dispositivos móveis, leitores de cartão USB, etc., ou para realizar a saída de transferência de rede.

26. Interface HDMI

Esta interface pode enviar sinais HDMI para um monitor externo.

27. Interface TYPE-C

A depuração do sistema Android, a expansão externa e a conexão a dispositivos de carga foram concebidas para carregar o controle remoto.

28. Cartão SIM

Esse cartão é usado para conectar-se à rede móvel.

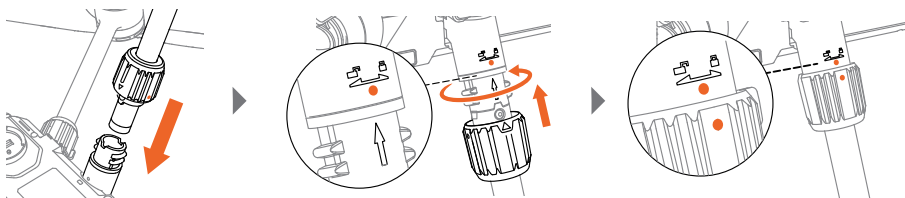
29. Cartão SD

Cartão microSD pode ser inserido.

Preparação da aeronave

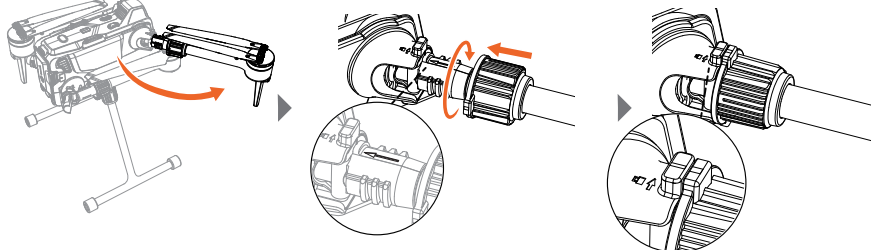
Instale os tripés esquerdo e direito

- Insira o tripé no assento de conexão do tripé.
- Empurre o anel de travamento do tripé na direção da seta até a base do assento de conexão do tripé e gire-o na direção da marca de travamento da fuselagem.
- O ponto laranja no tripé está alinhado com o ponto laranja na fuselagem, de modo a completar a instalação.

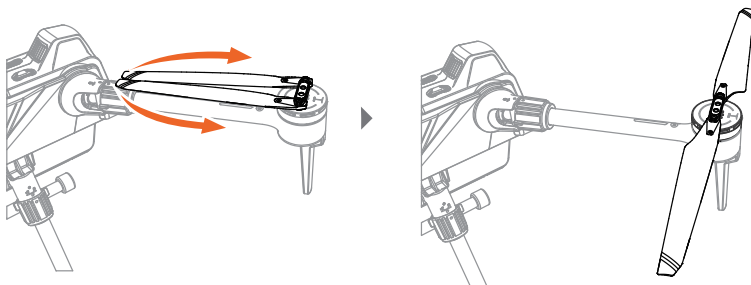


Estenda o braço e trave-o.s

- Desdobre e estenda os braços sucessivamente.
- Empurre o anel de travamento do braço na direção da seta até a raiz do assento de conexão do braço e gire-o na direção do sinal de travamento no braço.
- A marca branca no braço deve estar alinhada com a área marcada em branco na fuselagem, para que o braço se desdobre e trave.



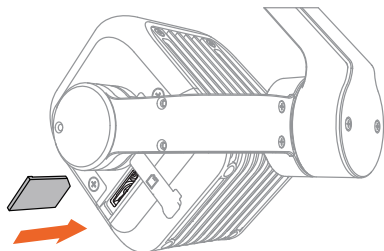
Estenda as lâminas



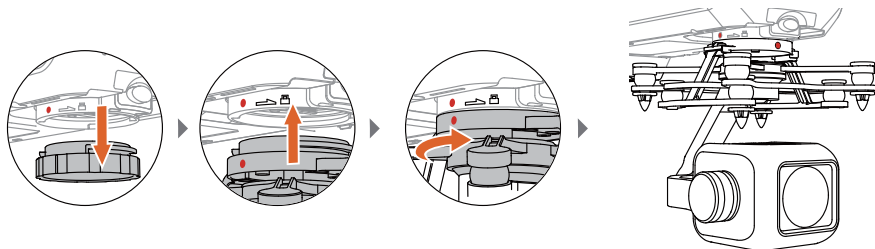
⚠ • Antes da decolagem, certifique-se de que os braços, as lâminas e o suporte estejam totalmente estendidos e devidamente presos no lugar.

Instalar/remover o gimbal da câmera

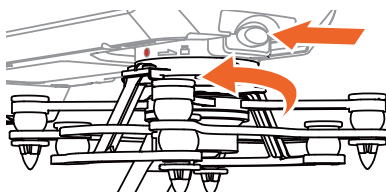
1. Insira o cartão Micro SD na posição mostrada no gimbal.



2. Pressione e segure o botão de destravamento do suporte para remover a tampa protetora.
3. Alinhe o ponto vermelho no adaptador de montagem e incorpore-o na posição de montagem.
4. Gire 90° na direção mostrada para travá-lo.



5. Pressione e segure o botão na porta de montagem e gire 90° na direção mostrada na figura para remover o gimbal.

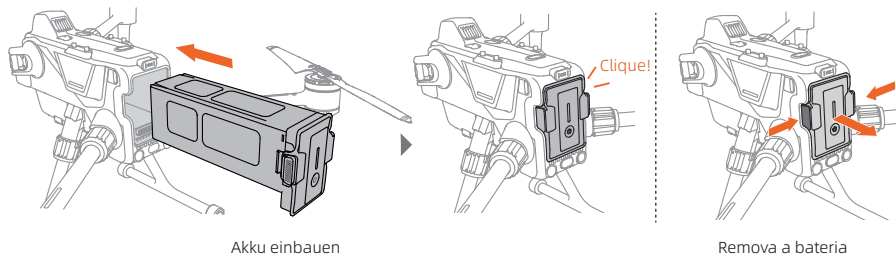


-
- ⚠ • O estilo do gimbal da câmera mostrado na figura é apenas para fins ilustrativos.
- Antes de montar o gimbal, certifique-se de desligar a fonte de alimentação da aeronave.
 - Conecte e desconecte o Micro SD depois que a aeronave for desconectada.
-

Bateria inteligente

A bateria de voo inteligente usa células de alta energia e adota um sistema avançado de gerenciamento de bateria para fornecer energia abundante à aeronave. As baterias de voo inteligente devem ser carregadas por meio de um carregador dedicado. Antes do primeiro uso, certifique-se de carregar totalmente as baterias de voo inteligente.

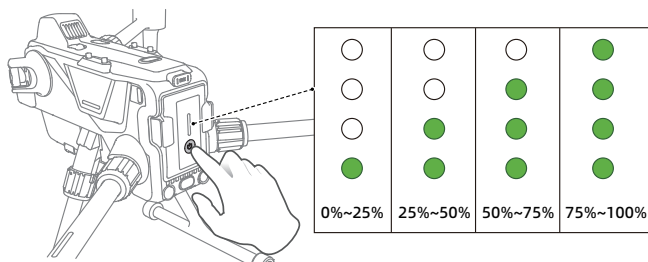
Instalar/remover a bateria



Ligar/desligar a bateria

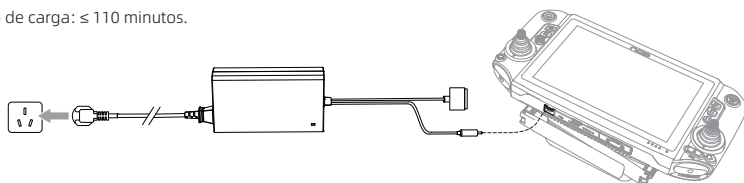
Ligar a bateria: Quando a bateria estiver desligada, pressione rapidamente o botão ligar/desligar uma vez, o indicador ligar/desligar LED mostrará uma luz de letreiro e, então, pressione e segure o botão ligar/desligar por 2 segundos para ligar a bateria. Quando a bateria é ligada, a luz LED da bateria acende de baixo para cima e o indicador de nível da bateria mostra o nível atual da bateria.

Desligar a bateria: Quando a bateria estiver ligada, primeiro pressione rapidamente o botão ligar/desligar da bateria uma vez, o indicador LED da bateria mostrará uma luz de letreiro e, então, pressione e segure o botão ligar/desligar por 2 segundos para desligar a bateria. Quando a bateria é desligada, o LED de energia acende de cima para baixo até que todas as luzes se apaguem.



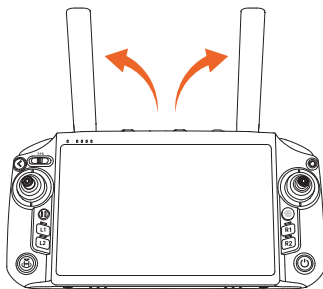
Carga

1. Remova a bateria da aeronave.
2. Tensão de entrada: 100V ~ 240V.
3. Tempo de carga: ≤ 110 minutos.



Preparação do controle remoto

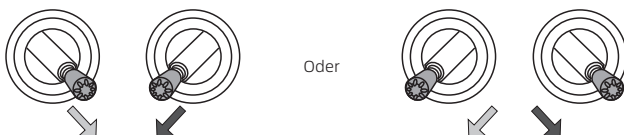
1. Quando o controle remoto estiver desligado, pressione e segure por 3-5 segundos para ligar a fonte de alimentação de controle remoto.
2. Desdobre a antena do controle remoto e ajuste-a para a posição adequada, pois diferentes posições da antena recebem a intensidade do sinal de forma diferente. Ajuste a direção da antena externa do controle remoto de acordo com a posição relativa do controle remoto em relação à aeronave e alinhe-a na direção da aeronave, para que a qualidade do sinal entre o controle remoto e a aeronave alcance seu estado ideal.



Ligar/Desligar o motor

Ligue o motor

Execute a ação de puxar a alavanca para iniciar o motor. Após o motor começar a girar, solte imediatamente a alavanca de controle.



Pare o motor

Quando a aeronave estiver no solo, após o motor começar a girar, empurre a alavanca de acelerador para a posição mínima e mantenha, após 1s, o motor para.



Voo básico

1. Coloque a aeronave em um terreno plano e aberto, com a cauda da aeronave voltada para o operador do drone.
2. Ligue o controle remoto e a aeronave.
3. Execute a APP GDU Flight II e entre na interface da câmera.
4. Aguarde o autoteste da aeronave ser concluído, se não houver avisos anômalos na APP GDU Flight II, inicie os motores.
5. Empurre lentamente a alavanca do acelerador para cima, permitindo que a aeronave decole suavemente.
6. Puxe para baixo a alavanca do acelerador para abaixar a aeronave.
7. Depois que a aeronave pousar, puxe a alavanca do acelerador para a posição mais baixa e segure até que o motor pare.
8. Depois de parar, desligue a fonte de alimentação da aeronave e do controle remoto.

Parâmetros técnicos

Aeronave	
Modelo	S400E
Temperatura do ambiente de trabalho	-20°C ~+55°C
Frequência de trabalho ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Potência de transmissão (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)
Bateria de voo inteligente	
Capacidade	14000 mAh
Tensão nominal	23.1 V
Tipo de bateria	LiPo 6S
Temperatura ambiente de carga	5°C ~45°C
Controle remoto	
Modelo	GDU RC SEE
Transmissão de imagem	
Frequência de trabalho ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Potência de transmissão (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)

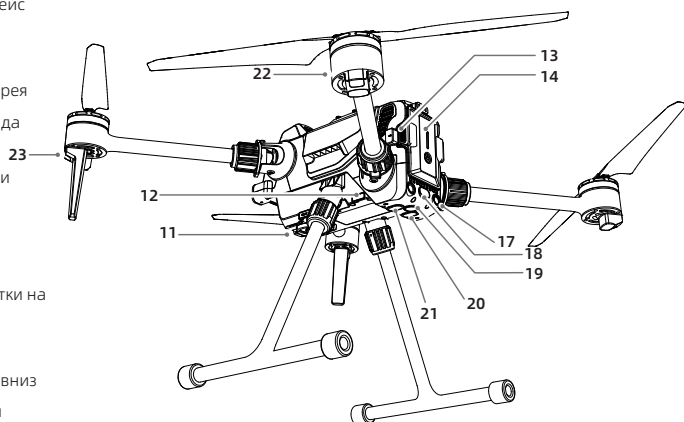
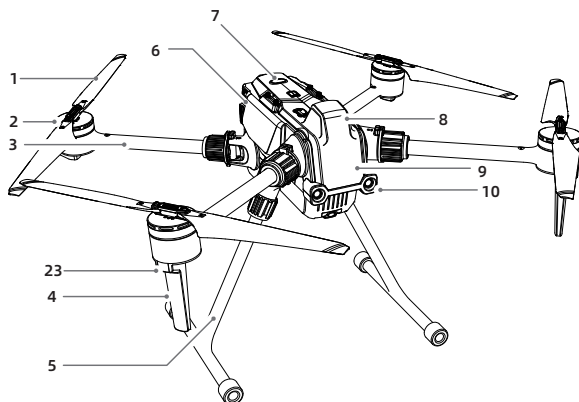
[1] Os espectros de frequência de trabalho suportados por cada país/região e suas respectivas faixas disponíveis variam. Para mais detalhes, consulte a legislação local.

Введение

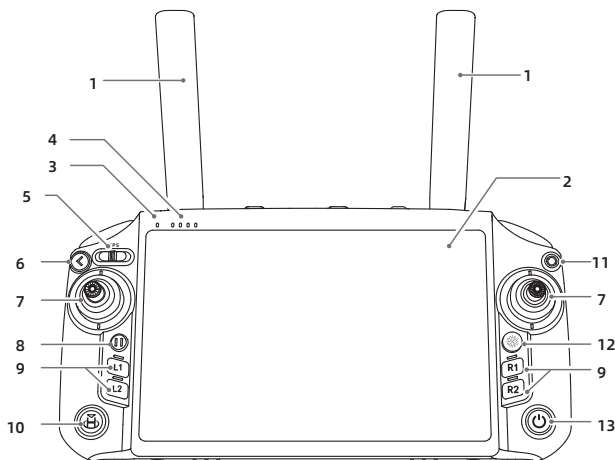
S400E использует современные алгоритмы управления полетом, обработки изображений, стабилизации штативной головки и алгоритмы визуального AI, интегрирует всенаправленную систему предотвращения столкновений, высокоточную RTK систему и визуальную систему позиционирования, обладает возможностями автоматического круиза, интеллектуальное распознавание и отслеживание AI, автоматический возврат и автоматическую точную посадку, а также функциями визуальной помощи в позиционировании и всенаправленного предотвращения столкновений, что обеспечивает более безопасный и стабильный полет дрона. Корпус складной, что облегчает хранение и транспортировку. Подходит для различных полезных нагрузок, удовлетворяющих сложные потребности различных отраслей и сценариев.

Знакомство с летательным аппаратом

- 1 Лопастя
- 2 Двигатель
- 3 Рука
- 4 Антенна передачи изображения
- 5 Штатив
- 6 Боковой радар
- 7 Обзор вверх TOF
- 8 Антенна RTK
- 9 Передний радар
- 10 Система визуального наблюдения спереди
- 11 Интерфейс штативной головки
- 12 Кнопка передачи изображения - интерфейс настройки
- 13 Застежка батареи
- 14 Интеллектуальная батарея
- 15 Индикатор уровня заряда батареи
- 16 Кнопка питания батареи
- 17 Система визуального наблюдения сзади
- 18 Задний TOF
- 19 Светильник для подсветки на нижней части
- 20 Нижний TOF
- 21 Система визуализации вниз
- 22 Индикатор задней руки
- 23 Индикатор передней руки



Знакомство с пультом управления



1. Внешняя антенна пульта дистанционного управления

Передача управляющих сигналов и сигналов беспроводной передачи изображения между пультом дистанционного управления и летательным аппаратом.

2. Сенсорный дисплей

Отображение системы и приложений, поддержка 10-точечного тактильного управления. При использовании, если на экране есть вода, протрите его, чтобы избежать влияния на функции тактильного управления.

3. Индикатор состояния

Отображает системное состояние пульта дистанционного управления. Подробное описание можно посмотреть в разделе индикаторов пульта дистанционного управления.

4. Индикатор заряда батареи

Отображает текущий заряд батареи пульта дистанционного управления.

5. Переключатель режима полета

Используется для переключения режима полета. Режимы: T (штатив), P (стандартный), S (спортивный), A (поза), можно настроить в приложении.

6. Кнопка возврата/кнопка системной функции

Однократное нажатие возвращает на предыдущий интерфейс, двойное нажатие возвращает на главную страницу системы. Подробное описание об использовании кнопки возврата и других кнопок в комбинации можно найти в разделе функций кнопок пульта дистанционного управления.

7. Джойстик

Можно переключать режимы полета в GDUFlight II.

8. Кнопка аварийной остановки

Краткое нажатие заставляет летательный аппарат аварийно остановиться и зависнуть на месте (при активной GNSS или визуальной системе).

9. Кнопки L1/L2/R1/R2 (можно настраивать самостоятельно)

Можно просмотреть функцию отображения кнопок в приложении GDU Flight II.

10. Кнопка интеллектуального возврата

Долгое нажатие запускает интеллектуальный возврат, повторное краткое нажатие отменяет интеллектуальный возврат.

11. Кнопка подтверждения

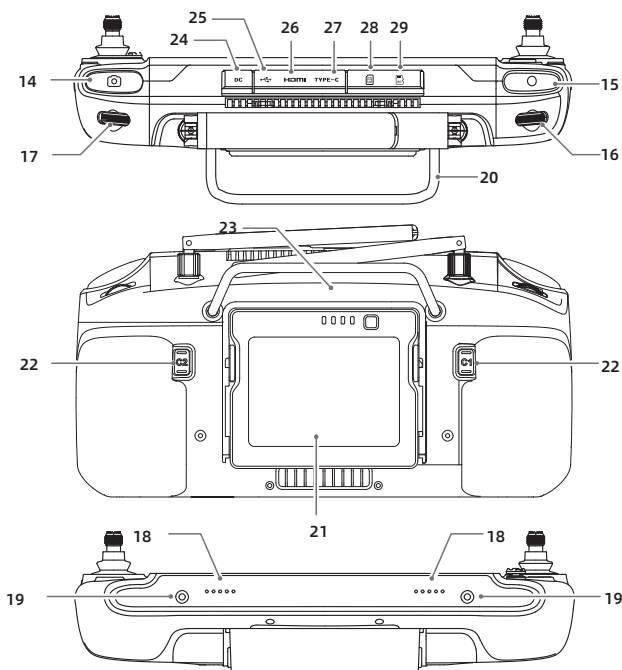
Однократное нажатие подтверждает выполнение текущей операции.

12. Пятинаправленная кнопка

Вверх, вниз, влево, вправо, возврат в центр.

13. Кнопка питания

Однократное нажатие включает/выключает экран пульта дистанционного управления. В состоянии выключения пульта, долгое нажатие 3-5 секунд включает питание пульта; в состоянии включения пульта, долгое нажатие 3-5 секунд, затем нажатие кнопки «Выключить» на экране пульта выключает питание; в состоянии включения, долгое нажатие 8 секунд принудительно выключает.



14. Кнопка съемки

Нажать ее, чтобы сделать фотографию.

15. Кнопка записи видео

Начать или остановить запись видео.

16. Левое колесо прокрутки

Прокрутка для регулировки угла наклона камеры штативной головки.

17. Правое колесо прокрутки

Прокрутка для регулировки значения EV камеры штативной головки.

18. Звукосниматель

Во время использования избегать засорения посторонними предметами, чтобы не повлиять на качество подхвата звука.

19. Отверстие для шнура

Можно использовать его для установки ремня пульта дистанционного управления.

20. Ручка

21. Внешняя батарея пульта дистанционного управления

22. Кнопки C1/C2 (можно настраивать самостоятельно)

23. Динамик

24. Порт зарядки DC

25. Интерфейс USB-A

Подключение к мобильным устройствам, считывателю карт USB и т.д., или выход в сеть.

26. Интерфейс HDMI

Выход сигнала HDMI на внешний дисплей.

27. Интерфейс TYPE-C

Отладка системы Android, внешние расширения и подключение к зарядным устройствам для зарядки пульта дистанционного управления.

28. Карта SIM

Подключение к мобильной сети.

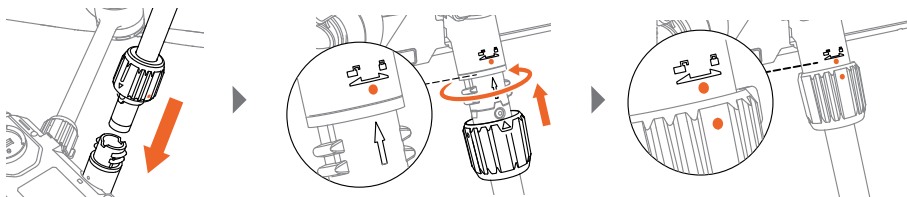
29. Карта SD

Можно вставить карту microSD.

Подготовка летательного аппарата

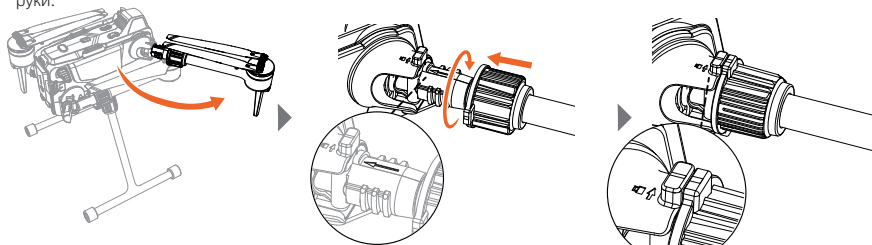
Установить левый и правый штативы

1. Вставить штатив в соединительный узел штатива.
2. Сдвигать кольцо блокировки штатива в направлении стрелки к основанию соединительного узла штатива, поверните по направлению к знаку блокировки на корпусе.
3. Оранжевая точка на штативе должна совпасть с оранжевой точкой на корпусе, установка завершена.

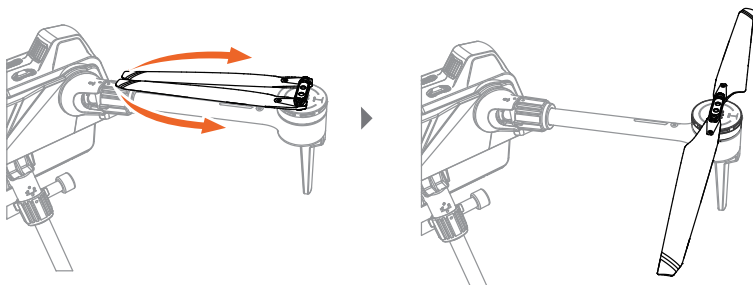


Разложить руки и зафиксировать

1. Последовательно разложить руки.
2. Сдвигать кольцо блокировки руки в направлении стрелки к основанию соединительного узла руки, повернуть по направлению к знаку блокировки на руке.
3. Белая метка на руке должна совпасть с белой меткой на корпусе, завершить раскладывание и фиксацию руки.



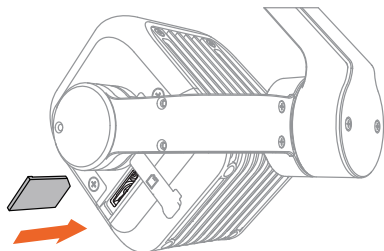
Разложить лопасти



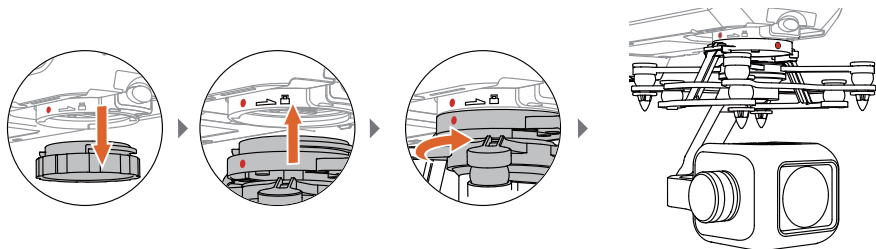
 • Перед взлетом убедитесь, что руки, лопасти и штатив полностью разложены и правильно зафиксированы.

Установка/снятие камеры с штативной головки

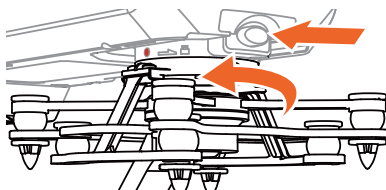
1. Вставить карту Micro SD в указанное на штативной головке место.



2. Удерживать кнопку разблокировки крепления, снять защитный колпачок.
3. Совместить красную точку на переходнике крепления и вставить в место установки.
4. Повернуть на 90° в указанном направлении для фиксации.



5. Удерживать кнопку на переходнике крепления и поверните на 90 ° в указанном направлении для снятия штативной головки.

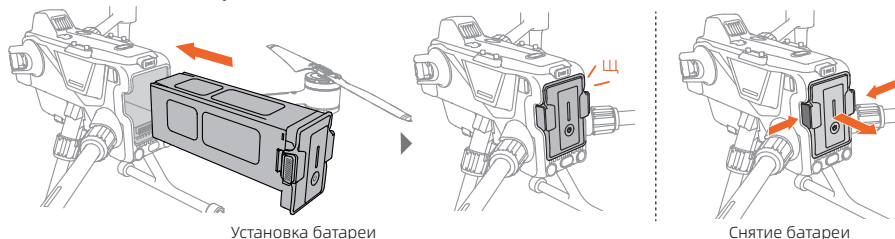


-
- ⚠ • Модель штативной головки камеры является лишь схемой.
- Перед установкой штативной головки необходимо отключить питание летательного аппарата.
 - Вставляйте и извлекайте Micro SD после отключения питания летательного аппарата.
-

Интеллектуальная батарея

Интеллектуальная летательная батарея использует высокоэнергетические элементы и передовую систему управления батареей для обеспечения достаточной мощности для летательного аппарата. Интеллектуальная летательная батарея должна заряжаться с использованием специализированного зарядного устройства. Перед первым использованием обязательно полностью зарядите интеллектуальную летательную батарею.

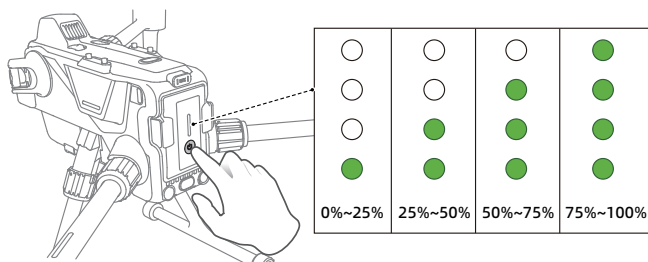
Установка/снятие батареи



Включение/выключение батареи

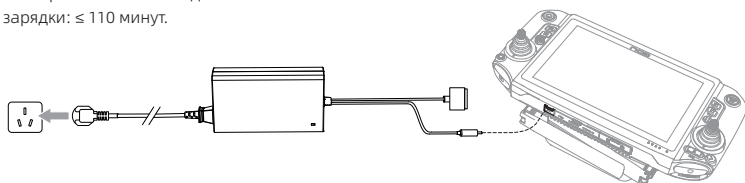
Включение батареи: в выключенном состоянии батареи сначала кратко нажать кнопку питания батареи один раз, индикатор заряда LED будет мигать, затем удерживать кнопку питания в течение 2 секунд, чтобы включить батарею. При включении батареи индикатор уровня заряда LED загорается снизу вверх, показывая текущий уровень заряда батареи.

Выключение батареи: во включенном состоянии батареи сначала кратко нажать кнопку питания батареи один раз, индикатор заряда LED будет мигать, затем удерживать кнопку питания в течение 2 секунд, чтобы выключить батарею. После выключения батареи индикатор уровня заряда LED загорается сверху вниз, пока все индикаторы не погаснут.



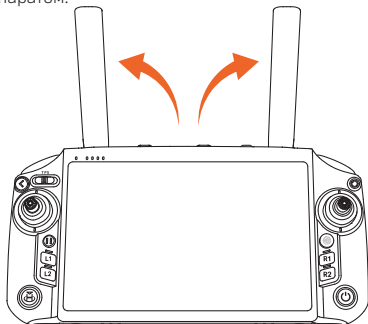
Зарядка

1. Извлечь батарею летательного аппарата.
2. Входное напряжение: от 100 В до 240 В.
3. Время зарядки: ≤ 110 минут.



Подготовка пульта управления

1. В выключенном состоянии пульта управления удерживать кнопку в течение 3-5 секунд, чтобы включить питание пульта управления.
2. Разложить антенны пульта управления и отрегулировать их в подходящее положение, так как разные позиции антенн обеспечивают разную силу сигнала. В зависимости от относительного положения пульта управления и летательного аппарата, отрегулировать направление внешней антенны пульта управления и направить антенну в сторону летательного аппарата, чтобы обеспечить наилучшее качество сигнала между пультом управления и летательным аппаратом.



Запуск/остановка двигателя

Запуск двигателя

Выполнение действия с рычагом запускает двигатель. После запуска двигателя немедленно отпустите качалку.



Остановка двигателя

Когда летательный аппарат находится на земле, после запуска двигателя, опустить дроссельный рычаг до минимального положения и удерживать его, через 1 секунду двигатель остановится.



Основной полет

1. Поместить летательный аппарат на ровную и открытую поверхность, задняя часть должна быть направлена к оператору дрона.
2. Включить пульт управления и летательный аппарат.
3. Запустить приложение GDU Flight II, перейти в интерфейс камеры.
4. Подождать, пока самопроверка летательного аппарата завершится, и приложение GDU Flight II не выдаст никаких ошибок, после чего можно запускать двигатель.
5. Медленно поднять дроссельный рычаг, чтобы летательный аппарат плавно взлетел.
6. Опустить дроссельный рычаг, чтобы летательный аппарат спустился.
7. После приземления опустить дроссельный рычаг до минимального положения и удерживать его до остановки двигателя.
8. После остановки последовательно выключить питание летательного аппарата и пульта управления.

Технические параметры

Летательный аппарат	
Модель	S400E
Рабочая температура	-20°C ~+55°C
Рабочая частота ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Мощность передачи (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)
Умная летательная батарея	
Емкость	14000 mAh
Номинальное напряжение	23.1 V
Тип батареи	LiPo 6S
Температура окружающей среды при зарядке	5°C ~45°C
Пульт дистанционного управления	
Модель	GDU RC SEE
Передача изображения	
Рабочая частота ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Мощность передачи (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)

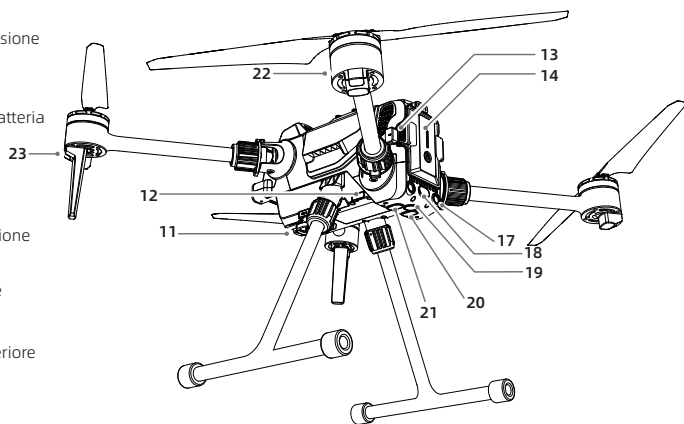
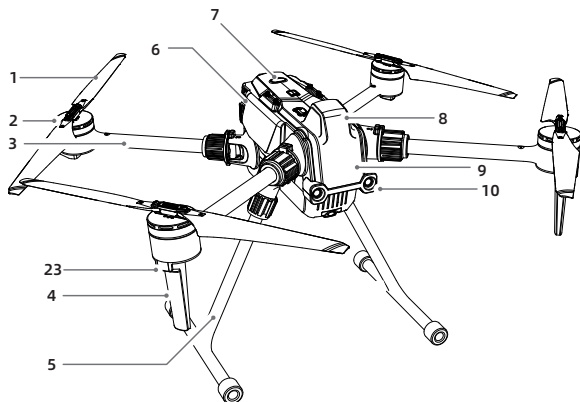
[1] Поддерживаемые рабочие диапазоны и их соответствующие доступные диапазоны могут различаться в разных странах/регионах, ознакомьтесь с местными законами и правилами.

Presentazione

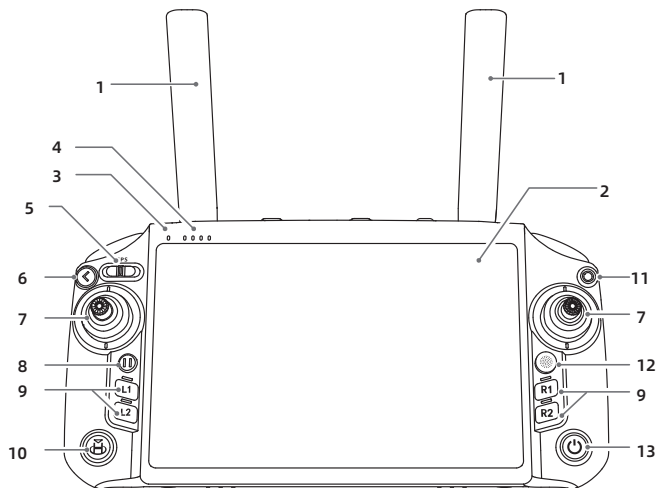
S400E adotta algoritmi avanzati di controllo del volo, algoritmi di elaborazione delle immagini, algoritmi di stabilizzazione del gimbal, algoritmi AI per la visione, integrando un sistema di evitamento ostacoli omnidirezionale, un sistema RTK ad alta precisione e un sistema di localizzazione visiva. È in grado di volo autonomo, con funzionalità di crociera automatica, riconoscimento intelligente AI, inseguimento, ritorno automatico e atterraggio preciso. Include anche posizionamento assistito dalla visione e evitamento ostacoli omnidirezionale visivo, garantendo un volo sicuro e stabile per il drone. Il corpo del prodotto è pieghevole per facilitare il trasporto e la conservazione. Compatibile con vari carichi, soddisfacendo le esigenze di applicazioni complesse in diversi settori e scenari.

Conoscere il drone

- 1 Eliche
- 2 Motore
- 3 Bracci
- 4 Antenna di trasmissione immagini
- 5 Treppiede
- 6 Radar laterale
- 7 TOF superiore
- 8 Antenna RTK
- 9 Radar anteriore
- 10 Sistema visivo frontale
- 11 Porta del gimbal
- 12 Pulsante principale e secondario della trasmissione immagini - Porta di regolazione
- 13 Gancio di blocco della batteria
- 14 Batteria intelligente
- 15 Indicatore di livello della batteria
- 16 Interruttore di alimentazione della batteria
- 17 Sistema visivo posteriore
- 18 TOF posteriore
- 19 Luce supplementare inferiore
- 20 TOF inferiore
- 21 Sistema visivo inferiore
- 22 Indicatore del braccio posteriore
- 23 Indicatore del braccio anteriore



Conoscere il telecomando



1. Antenna esterna del telecomando

Trasmettere i segnali di controllo e di trasmissione wireless delle immagini tra il telecomando e il drone.

2. Schermo display touch

Visualizzare le interfacce del sistema e dell'app, con 10 punti di tocco. In presenza di liquidi sullo schermo, pulire accuratamente per evitare influenza della funzionalità touch.

3. Indicatore di stato

Visualizzare lo stato del sistema del telecomando. Fare riferimento alla sezione "Indicatori del telecomando" per i dettagli.

4. Indicatore di livello della batteria

Visualizzare il livello di carica corrente della batteria del telecomando.

5. Interruttore modalità volo

Per selezionare le modalità di volo Modalità T (Treppiede), Modalità P (Standard), Modalità S (Sport), Modalità A (Posizione), personalizzabili nell'app.

6. Pulsante di ritorno/funzionalità sistema

Cliccare una volta per tornare alla schermata precedente, due volte per tornare alla home. Per le combinazioni di pulsanti, fare riferimento alla sezione "Funzioni dei pulsanti del telecomando".

7. Levetta

Per cambiare la modalità di volo in GDU Flight II.

8. Pulsante di arresto emergente

Premere brevemente per attivare la frenata d'emergenza e il hovering sul posto (con GNSS o sistema visivo attivi).

9. Pulsanti L1/L2/R1/R2 (personalizzabili)

Fare riferimento alle funzioni di mappatura in GDU Flight II.

10. Pulsante di ritorno intelligente

Premere a lungo per avviare il ritorno automatico, premere brevemente una volta per annullarlo.

11. Pulsante di conferma

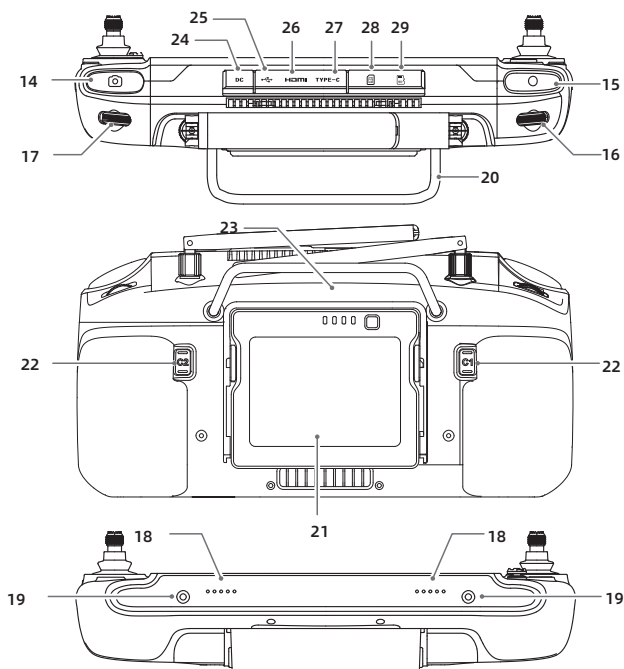
Cliccare una volta per confermare l'operazione attuale.

12. Pulsante multidirezionale

Su, giù, sinistra, destra e centrato.

13. Pulsante di accensione

Premere brevemente per accendere/spegnere lo schermo display. Con telecomando spento: premere 3-5 secondi per accendere; con telecomando acceso: premere 3-5 secondi e poi selezionare "Spegni" sullo schermo per spegnere; premere 8 secondi per spegnimento forzato.



14. Pulsante fotocamera

Premere per scattare foto.

15. Pulsante registrazione

Avviare o fermare la registrazione video.

16. Rotella sinistra

Regolare l'angolo di inclinazione della fotocamera gimbal.

17. Rotella destra

Regolare il valore EV della fotocamera gimbal.

18. Microfono

Evitare ostruzioni per garantire la qualità di acquisizione audio.

19. Foro per cinturino

Per montare la cinghia del telecomando.

20. Maniglia

21. Batteria esterna del telecomando

22. Pulsanti C1/C2 (personalizzabili)

23. Altoparlante

24. Porta di ricarica DC

25. Porta USB-A

Collegare dispositivi mobili, lettori di schede USB o adattatori di rete.

26. Porta HDMI

Trasmettere il segnale HDMI a monitor esterni.

27. Porta TYPE-C

Debug Android, estensione esterna e collegamento al dispositivo di ricarica per l'alimentazione del telecomando

28. Scheda SIM

Connettersi a rete mobile

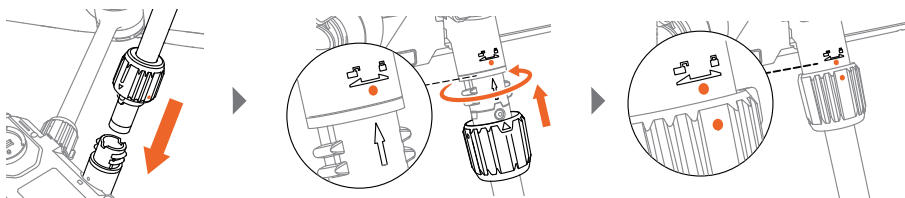
29. Scheda SD

Scheda Micro SD inseribile.

Preparazione drone

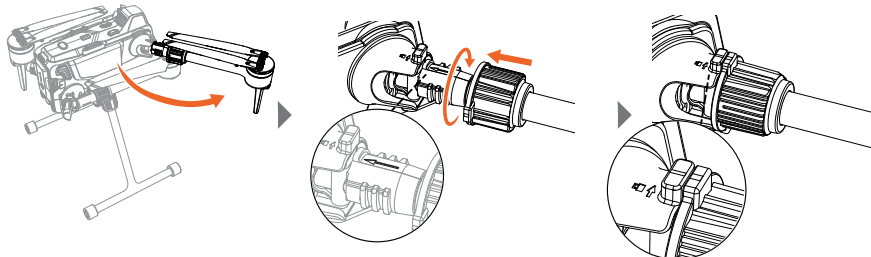
Installazione dei treppiedi laterali

- Inserire il treppiede nella base di connessione del treppiede.
- Spingere l'anello di blocco del treppiede nella direzione della freccia fino alla base del treppiede, ruotando nella direzione indicata dal simbolo di blocco sul corpo del prodotto.
- Allineare il punto arancione del treppiede con il punto arancione del corpo del prodotto per completare l'installazione.

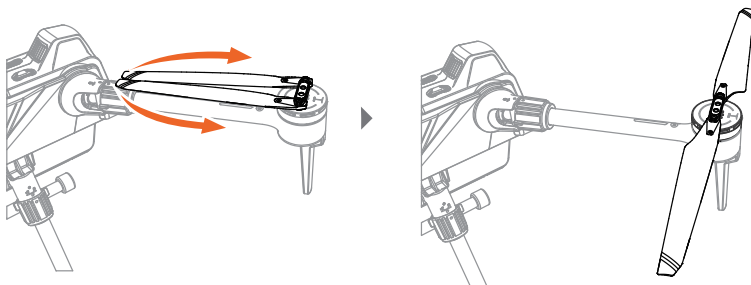


Estendere e bloccare i bracci del drone

- Estendere i bracci del drone uno per uno.
- Spingere l'anello di blocco del braccio nella direzione della freccia fino alla base di connessione del braccio, ruotando nella direzione indicata dal simbolo di blocco sul braccio.
- Allineare il marchio bianco sul braccio con l'area del marchio bianco sul corpo del prodotto, completando l'estensione e il blocco dei bracci.



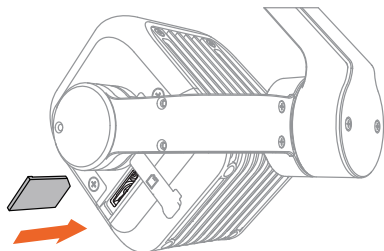
Estendere le eliche



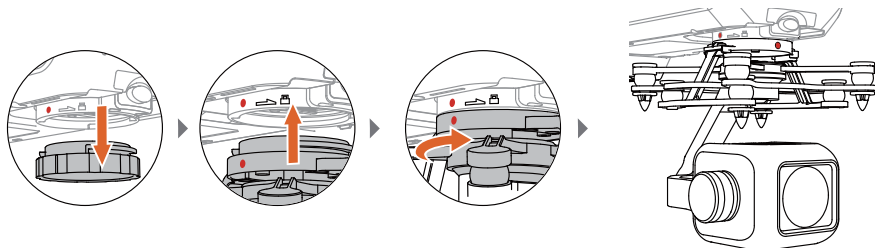
 • Prima del decollo, assicurarsi che i bracci, le eliche e il treppiede siano estesi e correttamente fissati.

Installazione/smontaggio del gimbal della fotocamera

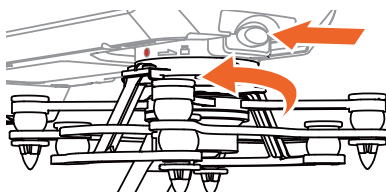
1. Inserire la scheda Micro SD nella posizione indicata sul gimbal.



2. Tenere premuto il pulsante di sblocco del montaggio e rimuovere la copertura.
3. Allineare il punto rosso sulla porta di montaggio e inserirlo nella posizione di installazione.
4. Ruotare di 90° come indicato nell'immagine per serrarlo.



5. Tenere premuto il pulsante sulla porta di montaggio e ruotare di 90 ° come indicato nell'immagine per smontare il gimbal.

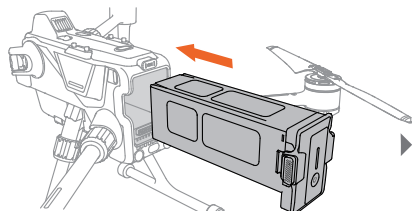


-
- ⚠ • Il modello di gimbal mostrato nell'immagine è solo un esempio.
- Spegner il drone prima di installare il gimbal.
 - Inserire e rimuovere la scheda Micro SD solo dopo aver spento l'alimentazione del drone.
-

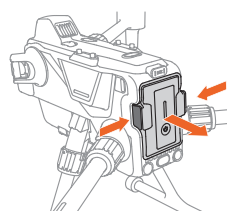
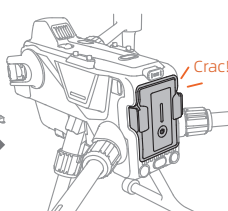
Batteria intelligente

La batteria di volo intelligente utilizza celle ad alta energia e un avanzato sistema di gestione della batteria per fornire energia sufficiente al drone. La batteria di volo intelligente deve essere caricata utilizzando un caricabatterie dedicato. Prima del primo utilizzo, assicurarsi di caricare completamente la batteria di volo intelligente.

Installazione/rimozione batteria



Installazione batteria

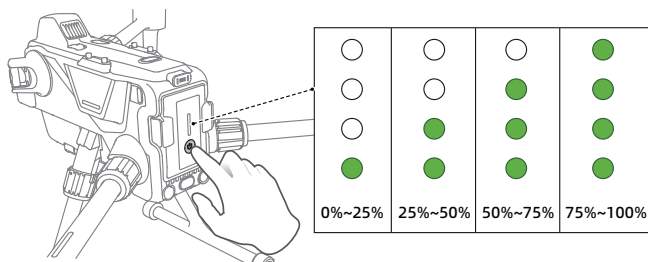


Rimozione batteria

Accensione/Spegnimento batteria

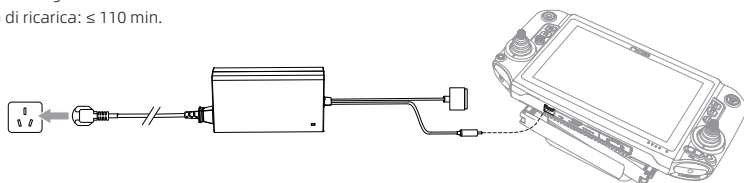
Accensione batteria: quando la batteria è spenta, premere brevemente il pulsante di accensione della batteria una volta, l'indicatore LED della carica batteria lampeggia, quindi premere e tenere premuto il pulsante di accensione per 2 secondi per accendere la batteria. Quando la batteria è accesa, l'indicatore LED carica batteria si illumina dal basso verso l'alto, indicando la carica attuale della batteria.

Spegnimento batteria: quando la batteria è accesa, premere brevemente il tasto di accensione della batteria una volta, l'indicatore LED della carica batteria lampeggia, quindi premere e tenere premuto il pulsante di accensione per 2 secondi per spegnere la batteria. Quando la batteria è spenta, l'indicatore LED carica batteria si illumina dall'alto verso il basso, indicando la carica attuale della batteria.



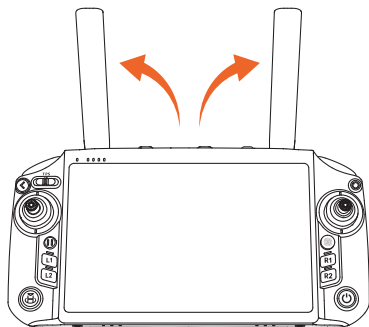
Ricarica

1. Rimuovere la batteria del drone.
2. Tensione di ingresso: 100V~240V.
3. Tempo di ricarica: ≤ 110 min.



Preparazione telecomando

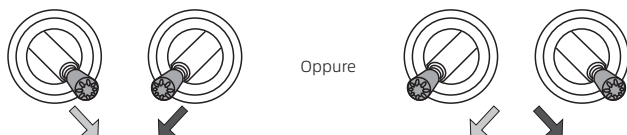
1. Con il telecomando spento, tenere premuto per 3-5 secondi per accendere il telecomando.
2. Estendere e orientare le antenne per ottimizzare la ricezione del segnale, l'intensità del segnale ricevuto varia in base alla posizione dell'antenna. Regolare l'angolazione delle antenne esterne mantenendo il piano antenna rivolto verso il drone per la migliore qualità del segnale.



Avvio/Arresto motori

Avvio motori

Eseguire la combinazione di comandi a levetta per avviare i motori. Rilasciare immediatamente le levette dopo l'avvio.



Arresto motori

Con il drone a terra, dopo l'avvio dei motori, portare la levetta di spinta nella posizione più bassa e mantenerla, 1 secondo dopo i motori si fermano.



Volo base

1. Posizionare il drone su superficie piana e aperta, con la coda rivolta verso l'operatore.
2. Accendere telecomando e drone.
3. Aprire l'app GDU Flight II e accedere all'interfaccia fotocamera.
4. Attendere il completamento dell'autodiagnosi, se l'app GDU Flight II non mostra alcun avviso anomalo, è possibile avviare i motori.
5. Sollevare lentamente la levetta di spinta per il decollo stabile.
6. Abbassare la levetta per la discesa.
7. Dopo l'atterraggio, mantenere la levetta nella posizione più bassa fino all'arresto dei motori.
8. Spegner prima il drone, poi il telecomando.

Specifiche tecniche

Drone	
Modello	S400E
Temperatura ambiente di funzionamento	-20°C ~+55°C
Frequenza operativa ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Potenza di trasmissione (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)
Batteria intelligente volo	
Capacità	14000 mAh
Tensione nominale	23.1 V
Tipo di batteria	LiPo 6S
Temperatura ambiente di ricarica	5°C ~45°C
Telecomando	
Modello	GDU RC SEE
Trasmissione immagini	
Frequenza operativa ^[1]	2.400-2.4835 GHz (FCC/MIC/CE), 5.725-5.850 GHz (FCC/CE)
Potenza di trasmissione (EIRP)	2.4 GHz: <28 dBm (FCC), <20 dBm (CE/MIC) 5.8 GHz: <25 dBm (FCC), <14 dBm (CE)

[1] Le bande di frequenza supportate e le relative aree di copertura disponibile variano in base al Paese e alla regione. Fare riferimento alle normative locali.

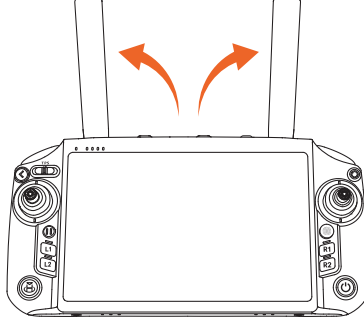
البارامترات التقنية

العربة الفضائية	
الطراز	S400E
درجة حرارة لبيئة التشغيل	20°C~+55°C-
تردد التشغيل ⁽¹⁾	GHz (FCC/MIC/CE), 2.400-2.4835
	GHz (FCC/CE) 5.725-5.850
طاقة الإرسال (EIRP)	dBm (CE/MIC) 20dBm (FCC), < 28GHz:< 2.4
	dBm (CE) 14dBm (FCC), < 25GHz:< 5.8
بطارية طيران ذكية	
السعة	mAh 14000
الجهد الاسمي	V 23.1
نوع البطارية	LiPo 6S
درجة حرارة لبيئة الشحن	°C~45°C5
جهاز التحكم عن بُعد	
الطراز	GDU RC SEE
نقل الصور	
تردد التشغيل ⁽¹⁾	GHz (FCC/MIC/CE), 2.400-2.4835
	GHz (FCC/CE) 5.725-5.850
طاقة الإرسال (EIRP)	dBm (CE/MIC) 20dBm (FCC), < 28GHz:< 2.4
	dBm (CE) 14dBm (FCC), < 25GHz:< 5.8

(1) تختلف نطاقات تردد التشغيل المدعومة من كل بلد/منطقة ونطاقاتها المتاحة المقابلة. يُرجى مراجعة القوانين واللوائح المحلية للاطلاع من التعليمات.

تجهيز جهاز التحكم عن بُعد

1. في حالة إيقاف تشغيل جهاز التحكم عن بُعد، اضغط مع الاستمرار لمدة 3-5 ثوانٍ لتشغيله.
2. افتح هوائي جهاز التحكم عن بُعد واضبطه على الوضع المناسب. ستؤدي مواضع الهوائي المختلفة إلى اختلاف قوة الإشارة. وفقًا للموضع النسبي لجهاز التحكم عن بُعد والعربة الفضائية، اضبط اتجاه الهوائي الخارجي لجهاز التحكم عن بُعد، وقم بمحاذاة مستوى الهوائي تجاه العربة الفضائية لتحقيق جودة إشارة مثالية بين جهاز التحكم عن بُعد والعربة الفضائية.



تشغيل/إيقاف المحركات

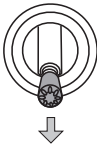
تشغيل المحركات

يؤدي الضغط على أذرع التحكم إلى تشغيل المحركات. بعد تشغيل المحركات، حرر أذرع التحكم فورًا.



إيقاف المحركات

عندما تكون العربة الفضائية على الأرض وتبدأ المحركات بالعمل، اضغط على دواسة الوقود إلى أدنى مستوى لها واستمر في الضغط عليها. ستتوقف المحركات بعد ثانية واحدة.



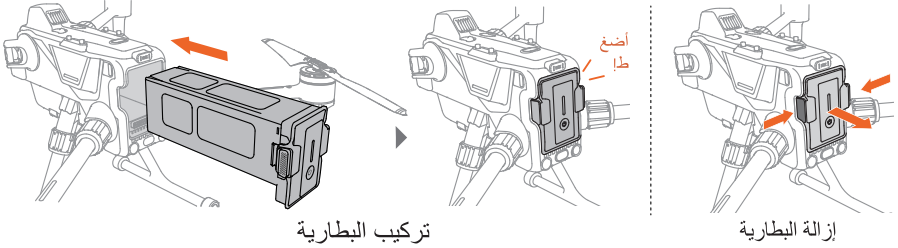
أساسيات الطيران

1. ضع العربة الفضائية على سطح مستو ومفتوح مع توجيه ذيلها نحو مشغل الطائرة المسيرة.
2. شغل جهاز التحكم عن بُعد والعربة الفضائية.
3. شغل تطبيق II GDU Flight II وادخل إلى واجهة الكاميرا.
4. انتظر حتى يكتمل الاختبار الذاتي للعربة الفضائية وحتى لا يُظهر تطبيق II GDU Flight أي خلل قبل تشغيل المحركات.
5. ادفع ذراع الخائق ببطء لأعلى لإقلاع سلس.
6. اسحب ذراع الخائق لأسفل لهبوط الطائرة.
7. بعد الهبوط، أنزل ذراع الخائق إلى أدنى وضع له واستمر في الضغط عليه حتى تتوقف المحركات.
8. بعد توقف العربة الفضائية، أوقف تشغيل العربة الفضائية وجهاز التحكم عن بُعد.

بطارية ذكية

تستخدم بطارية الطيران الذكية خلايا عالية الطاقة ونظامًا متطورًا لإدارة البطاريات لتوفير طاقة كافية للعبة الفضائية. يجب شحن بطارية الطيران الذكية باستخدام شاحن مخصص. تأكد من شحن بطارية الطيران الذكي بالكامل لأول استخدامها.

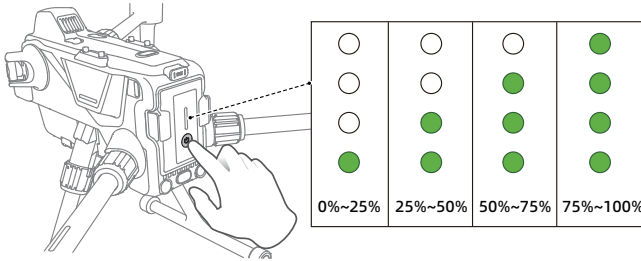
تركيب/إزالة البطارية



تشغيل/إيقاف تشغيل البطارية

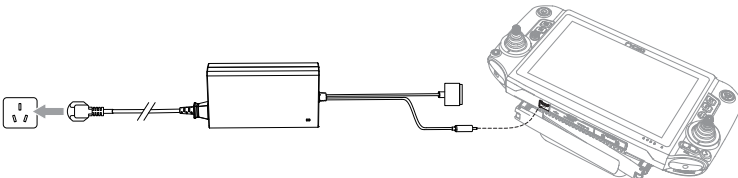
تشغيل البطارية: في حالة إيقاف تشغيل البطارية، اضغط زر التشغيل ضغطًا واحدًا لفترة وجيزة. سيعرض مؤشر البطارية نمطًا تقريبًا. ثم اضغط مع الاستمرار على زر التشغيل لمدة ثانيتين لتشغيلها. عند تشغيل البطارية، ستضيئ مؤشرات LED للبطارية بالتتابع من الأسفل إلى الأعلى، وسيعرض ضوء مؤشر البطارية مستوى البطارية الحالي.

إيقاف تشغيل البطارية: في حالة تشغيل البطارية، اضغط زر التشغيل ضغطًا واحدًا لفترة وجيزة. سيعرض مؤشر LED للبطارية نمطًا تقريبًا. ثم اضغط مع الاستمرار على زر التشغيل لمدة ثانيتين لإيقاف تشغيلها. عند إيقاف تشغيل البطارية، ستضيئ مؤشرات LED للبطارية بالتتابع من الأعلى إلى الأسفل حتى تنطفئ جميع المؤشرات.

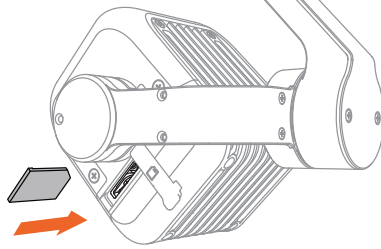


الشحن

1. أخرج البطارية من اللعبة الفضائية.
2. جهد الدخل: 100 فولت - 240 فولت.
3. مدة الشحن: ١١٠ دقائق أو أقل.



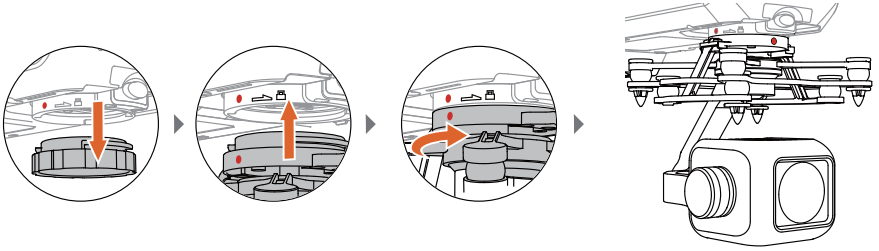
1. أدخل بطاقة Micro SD في المكان المحدد على المنصة الدورانية.



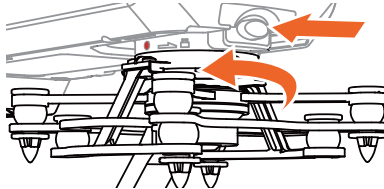
2. اضغط مع الاستمرار على زر تحرير الحامل، ثم أزل الغطاء الواقي

3. قم بمحاذاة النقاط الحمراء على منفذ التحميل، ثم ثبته في مكانه.

4. أدّره 90 درجة وفقا اتجاه كما هو موضح في الصورة للتثبيت.



5. اضغط مع الاستمرار على زر منفذ التحميل، ثم أدّره 90 درجة وفقا اتجاه كما هو موضح في الصورة لإزالة المنصة الدورانية



⚠ • موديل المنصة الدورانية الموضحة في الصورة هي للتوضيح فقط.

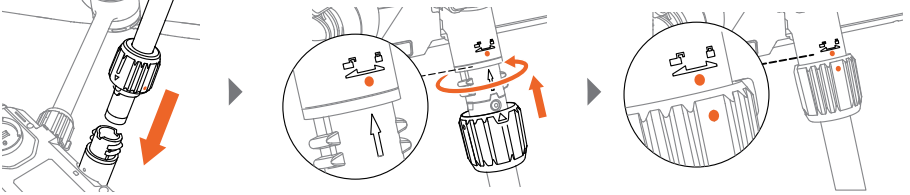
• أفضل طاقة العربة الفضائية قبل تركيب المنصة الدورانية.

• احرص دائما على إزالة أو إدخال بطاقة Micro SD بعد فصل طاقة العربة الفضائية.

تجهيز العربة الفضائية

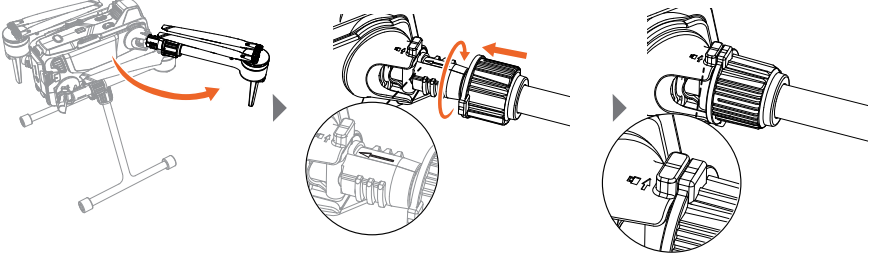
تركيب حامل القوائم الأيمن والأيسر

1. أدخل حامل القوائم في قاعدة توصيله
2. ادفع حلقة قفل حامل القوائم في اتجاه السهم حتى تصل إلى قاعدة توصيله، ثم أدرها وفقاً لاتجاه علامة القفل على جسم الطائرة. (ت) حاذِ النقطة البرتقالية على حامل القوائم مع النقطة البرتقالية على جسم الطائرة. واكتمل التركيب.

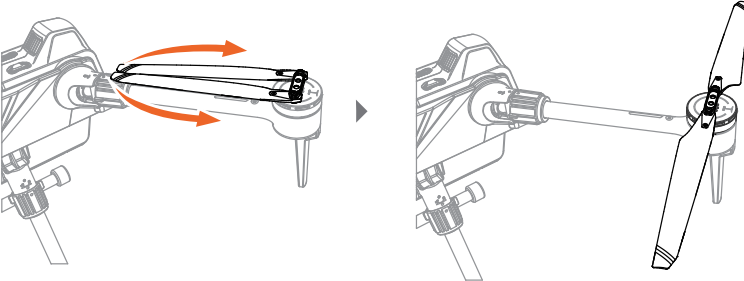


انشر الأذرع وثبتها.

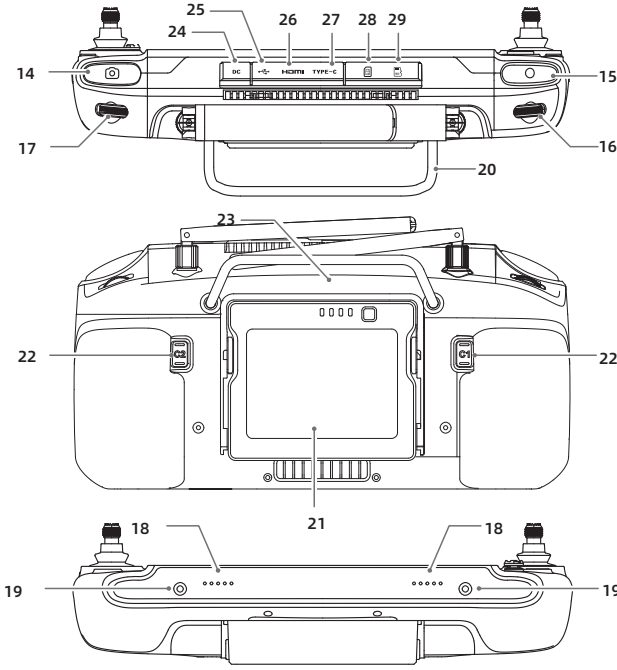
1. انشر الأذرع واحدا تلو الآخر.
2. ادفع حلقة قفل الذراع في اتجاه السهم حتى تصل إلى قاعدة حامل الذراع، ثم أدرها وفقاً لاتجاه علامة القفل على الذراع (ت) حاذِ العلامة البيضاء على الذراع مع العلامة البيضاء على جسم الطائرة. واكتمل عملية النشر وثبتت الأذرع.



انشر المراوح.



⚠ • تأكد من تمديد الأذرع والمراوح وحامل القوائم وتثبيتها جيداً قبل الإقلاع.



23. مكبر صوت

24. منفذ شحن تيار مستمر

25. منفذ USB-A

للتوصيل بالأجهزة المحمولة وقارنات بطاقات USB وما إلى ذلك، أو بمنفذ محول الشبكة.

26. منفذ HDMI

إخراج إشارة HDMI إلى الشاشة الخارجية.

27. منفذ TYPE-C

تصحيح أخطاء نظام أندرويد والتوسعة الخارجية، والاتصال بأجهزة الشحن لشحن جهاز التحكم عن بُعد.

28. بطاقة SIM

للتوصيل بشبكة الهاتف المحمول.

29. بطاقة SD

يمكن إدخال بطاقة microSD.

14. زر أخذ الصورة

اضغط لالتقاط صورة.

15. زر تسجيل الفيديو

بدأ أو توقف تسجيل الفيديو.

16. القرص الأيسر

أدره لضبط زاوية ميل كاميرا جيمبال.

17. القرص الأيمن

أدره لضبط قيمة EV لكاميرا جيمبال.

18. لاقط صوتي

تجنب العوايق التي قد تؤثر على تأثير اللاقط الصوتي أثناء الاستخدام.

19. فتحة علاقة الحبل

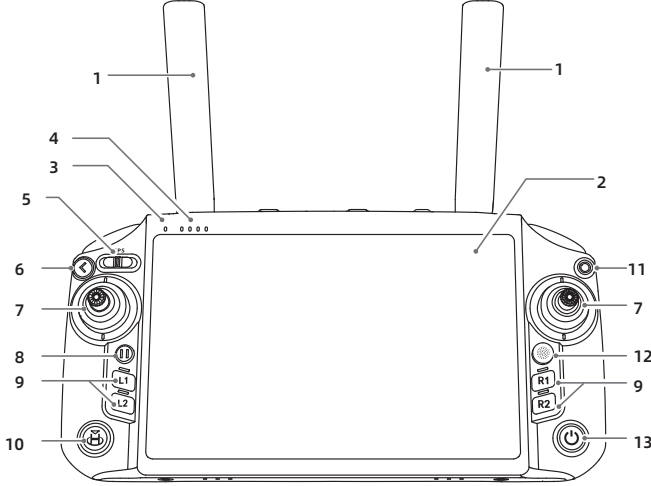
يمكن استخدامه لتثبيت حزام جهاز التحكم عن بُعد.

20. المقبض

21. بطارية خارجية لجهاز التحكم عن بُعد

22. أزرار C1/C2 (قابلة للتخصيص)

التعرف على جهاز التحكم عن بعد



7. عصا التحكم

يمكن تغيير وضع الطيران في GDU Flight II.

8. زر التوقف الطارئ

يؤدي الضغط القصير عليه إلى كبح الطائرة فجأة وتحليقها في مكانها (عند تفعيل نظام GNSS أو أنظمة الرؤية).

9. أزرار L1/L2/R1/R2 (قابلية للتخصيص)

يمكن العثور على تعيينات الأزرار في GDU Flight II.

10. زر العودة الذكية إلى الصفحة الرئيسية

اضغط مع الاستمرار لتفعيل العودة الذكية إلى الصفحة الرئيسية. اضغط لفترة قصيرة مرة أخرى للإلغاء.

11. زر التأكيـد

انقر نقرة واحدة لتأكيد الإجراء الحالي.

12. وحدة تحكم خماسية الاتجاهات

أعلى، أسفل، يسار، يمين، وسط.

13. زر التشغيل

اضغط ضغطة قصيرة لتشغيل وإيقاف شاشة جهاز التحكم عن بُعد. عند إيقاف تشغيل جهاز التحكم عن بُعد، اضغط مع الاستمرار لمدة 3-5 ثوانٍ لتشغيله. عند تشغيل جهاز التحكم عن بُعد، اضغط مع الاستمرار لمدة 3-5 ثوانٍ، ثم انقر على زر "إيقاف التشغيل" لإيقاف تشغيله عند تشغيل جهاز التحكم عن بُعد، اضغط مع الاستمرار لمدة 8 ثوانٍ لإيقاف تشغيله قسراً.

1. هوائي خارجي في جهاز التحكم عن بُعد

انتقال إشارات التحكم وإشارات نقل الصور اللاسلكية بين جهاز التحكم عن بُعد والعربة الفضائية.

2. شاشة لمس

تعرض شاشات النظام والتطبيقات، وتدعم اللمس بعشر نقاط. امسح الشاشة جيداً في حال تراكم أي ماء أثناء الاستخدام لمنع من التأثير على وظيفة اللمس.

3. مؤشر الحالة

يعرض حالة نظام جهاز التحكم عن بُعد. راجع قسم مؤشر جهاز التحكم عن بُعد للاطلاع على التعليمات التفصيلية.

4. مؤشر البطارية

يعرض مستوى بطارية جهاز التحكم عن بُعد الحالي.

5. مفاتيح وضع الطيران

يستخدم لتبديل أوضاع الطيران. أوضاع الطيران المتاحة هي: وضع T (حامل ثلاثي القوائم)، ووضع P (قياسي)، ووضع S (رياضي)، ووضع A (وضعية الطيران). يمكن تخصيص هذه الأوضاع من خلال التطبيق.

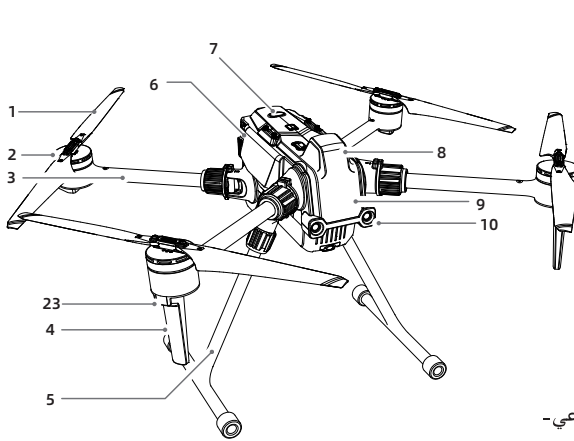
6. زر الرجوع/زر وظائف النظام

انقر نقرة واحدة للعودة إلى الشاشة السابقة. انقر نقراً مزدوجاً للعودة إلى الصفحة الرئيسية للنظام. استخدم زر الرجوع مع أزرار أخرى. راجع قسم وظائف أزرار جهاز التحكم عن بُعد للاطلاع على التعليمات التفصيلية.

مقدمة مختصرة

تستخدم طائرة S400E خوارزميات متطورة للتحكم في الطيران، وخوارزميات معالجة الكاميرات، وخوارزميات تثبيت المحور، وخوارزميات الذكاء الاصطناعي للرؤية. وهي تجمع نظام تجنب العوائق متعدد الاتجاهات، ونظام RTK عالي الدقة، ونظام تحديد المواقع المرئي. وتوفر قدرات طيران ذاتية، مثل الطيران التلقائي، والتعرف الذكي على الأهداف والتابع بالذكاء الاصطناعي، والعودة التلقائية إلى نقطة الانطلاق، والهبوط التلقائي الدقيق، وغير ذلك، كما توفر وظيفة تحديد المواقع بمساعدة الرؤية ووظيفة تجنب العوائق بصرياً متعدد الاتجاهات وغير ذلك، مما يضمن طيراناً أكثر أماناً واستقراراً لطائرة بدون الطيار. يسهل الهيكل القابل للطي التخزين والحمل. يمكنها استيعاب مجموعة متنوعة من الحمولات، مما يلبي احتياجات التطبيقات المعقدة لمختلف الصناعات والسيناريوهات.

تعرف على العربة الفضائية



1 مروحة

2 محركات

3 ذراع

4 هوائي نقل الصور

5 حامل القوائم

6 رادار جانبي

7 TOF للرؤية من فوق

8 هوائي RTK

9 رادار أمامي

10 نظام رؤية أمامية

11 منفذ المنصة الدورانية

12 زر نقل الصور الرئيسي الفرعي-

منفذ ضبط المعلمات

13 قفل البطارية

14 بطارية ذكية

15 مؤشر مستوى البطارية

16 مفتاح تشغيل البطارية

17 نظام رؤية خلفية

18 TOF الخلفي

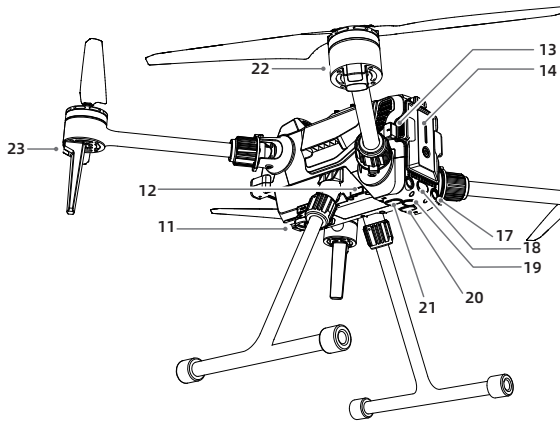
19 ضوء الملاءم للجزء السفلي

20 TOF السفلي

21 نظام الرؤية السفلية

22 مؤشر الذراع الخلفي

23 مؤشر الذراع الأمامي



Subject to update without notice.

www.gdutech.com

Copyright © 2025 GDU-Tech Co.,Ltd