

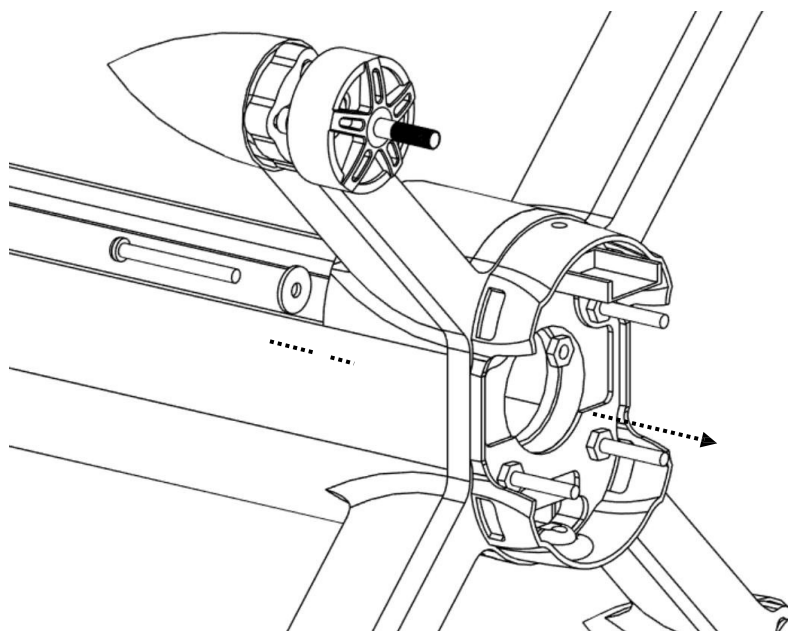
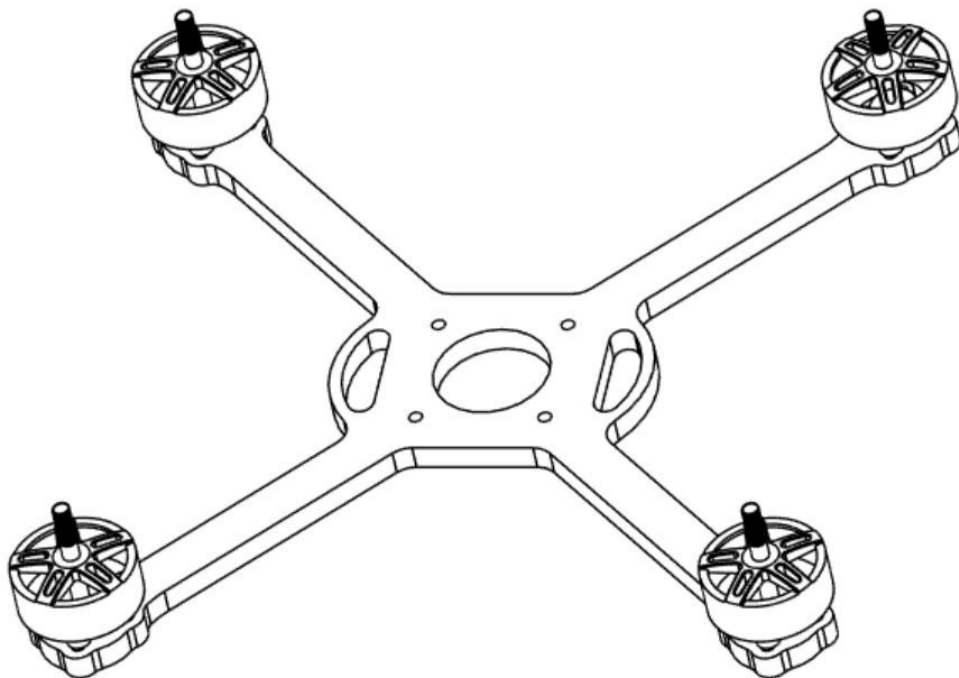
Рекомендуемая конфигурация:

- **Двигатели:** двигатели 2312 или аналогичные с эквивалентным объемом статора
- **Номинальная мощность:** 1700 кВт
- **Батареи:** 2x 8S 1050 мАч Tattu R-Line
- **Электронный регулятор скорости (ESC):** Fettec 8S 65A
 - **Конденсаторы:** 2 × 470 мкФ 50 В
- **Пропеллеры:** HQ 5,3x8
- **Система приемника (RX):** система дальнего действия, такая как ELRS или CRSF
- **Модуль GPS:** HGLRC 100 Mini

Руководство по сборке

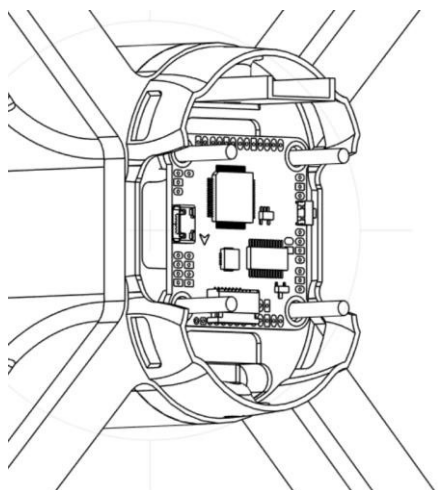
ДИСКЛЕЙМЕР: Этот проект для самостоятельной сборки предназначен только для лиц, имеющих большой опыт в области FPV-дронов и самостоятельной сборки электроники. Он не подходит для начинающих. Если вам требуется помощь для завершения сборки, этот проект пока не для вас. Попытка сборки без необходимых навыков может привести к повреждению, неисправности или травме. Действуйте на свой страх и риск.

Шаг 1: Закрепите двигатели на карбоновой раме. Прикрепите каждый двигатель к указанным точкам крепления на карбоновой раме с помощью прилагаемых винтов.



Шаг 2: Прикрепите основной корпус, карбоновую раму и напечатанную монтажную пластину

Совместите основной корпус, карбоновую раму и печатную монтажную пластину. Закрепите их вместе с помощью винтов M3x30, убедившись, что все компоненты расположены правильно и затянуты равномерно. Избегайте перетягивать.



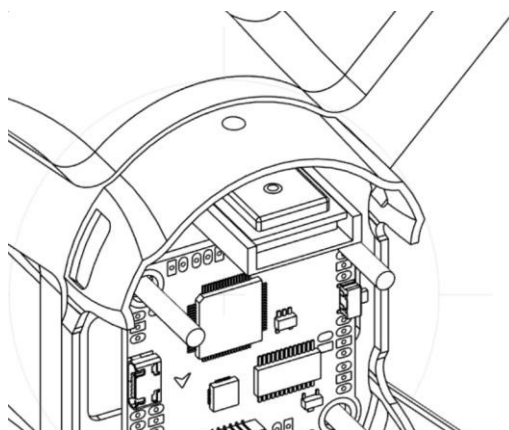
Шаг 3: Установите полетный контроллер

Закрепите полетный контроллер на крепежных деталях М3. Убедитесь, что USB-порт остается доступным.

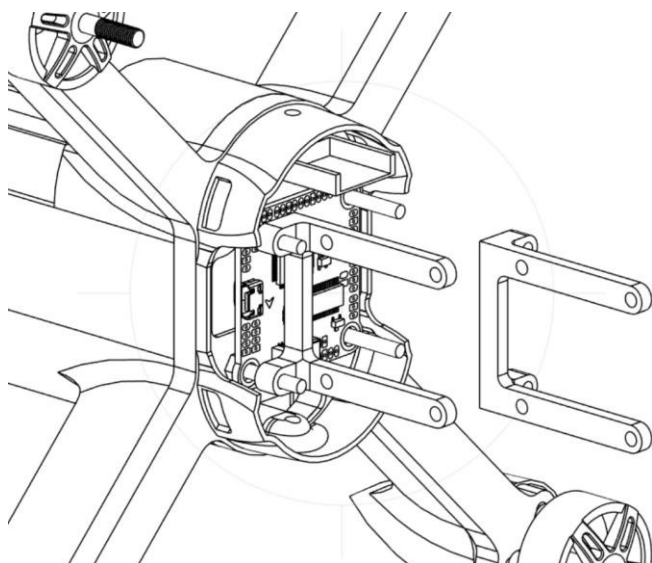
Шаг 4: Подключите GPS, VTX и приемник к полетной системе управления

Подключите GPS, видеопередатчик (VTX) и приемник (RX) по вашему выбору к соответствующим портам на полетном контроллере. Аккуратно проложите провода через нижнее отверстие рамы, убедившись, что они направлены к передней части рамы.

Установите мини-GPS M100, как показано на рисунке, для обеспечения оптимальной производительности.



Примечание: Работа сервоприводов может быть затруднена при использовании некоторых версий Betaflight и некоторых полетных контроллеров. Если у вас возникли проблемы, проще всего подключить сервоприводы напрямую к приемнику.



Шаг 5: Установите крепления ESC и закрепите ESC

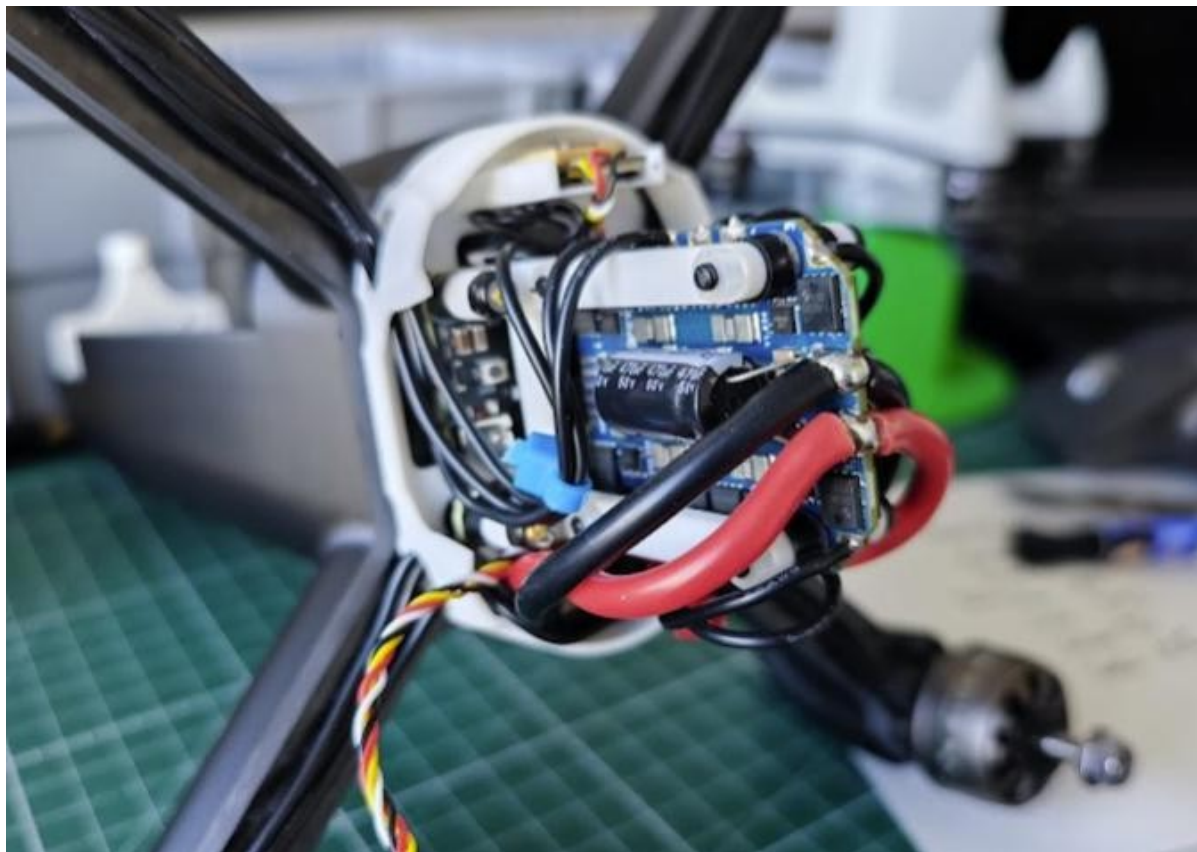
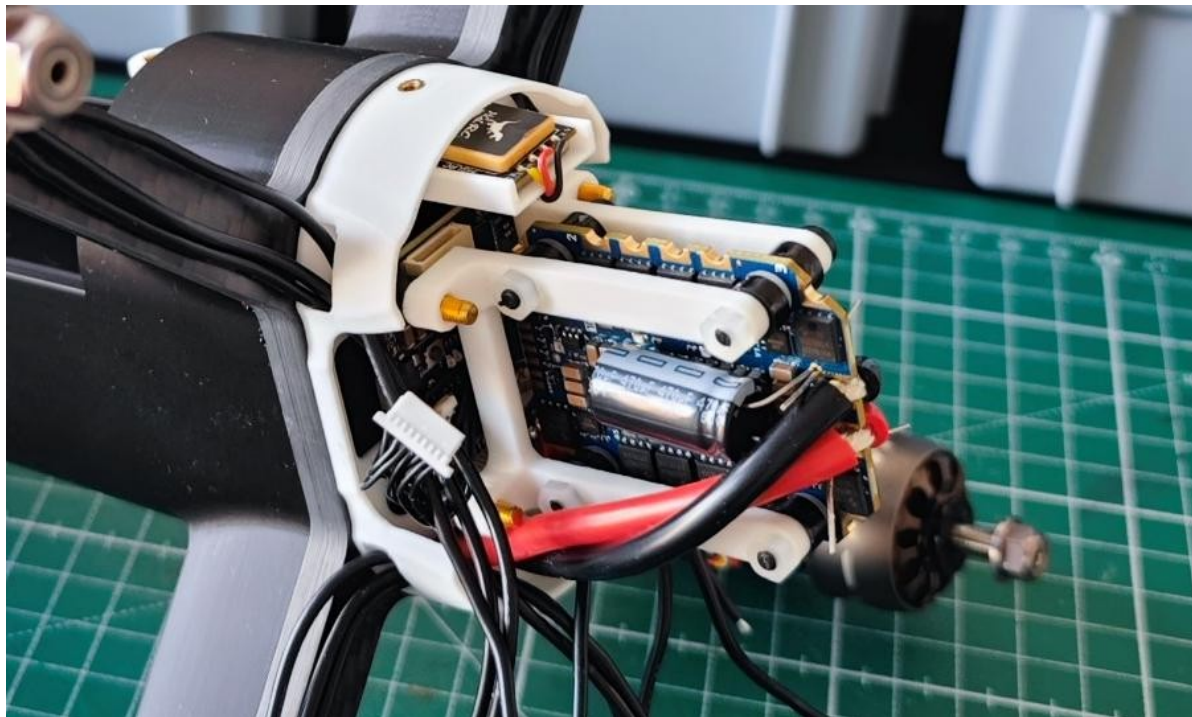
Прикрепите крепления ESC к раме, затем закрепите ESC с помощью крепежа М3. Убедитесь, что ESC прочно закреплен и расположен так, чтобы обеспечить правильную прокладку кабелей.

Шаг 6: Подключите ESC к полетной системе управления и припаяйте провода двигателя

Подключите ESC к специальным контактам на полетном контроллере. Аккуратно припаяйте провода двигателя к контактам ESC.

Шаг 7: Подключите силиконовые провода 12AWG к ESC

Подсоедините силиконовые провода 12AWG к контактам питания ESC. В идеале, используйте один провод длиной 50 см и зачистите примерно 5 мм изоляции в центре (примерно на отметке 25 см), чтобы создать двойное соединение для распределения питания. Проложите провод через нижнее отверстие рамы в направлении к передней части, обеспечив аккуратную и надежную прокладку.

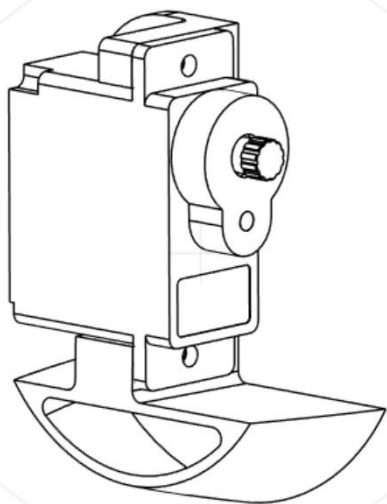


Шаг 8: Подключите провода аккумулятора к креплению XT60-M

Припаяйте провода аккумулятора к разъему XT60-M, обеспечив надежное и аккуратное соединение.

Прикрепите крепление XT60-M к основной оболочке с помощью суперклея (если используете PLA) или клея, подходящего для вашего конкретного материала для 3D-печати.

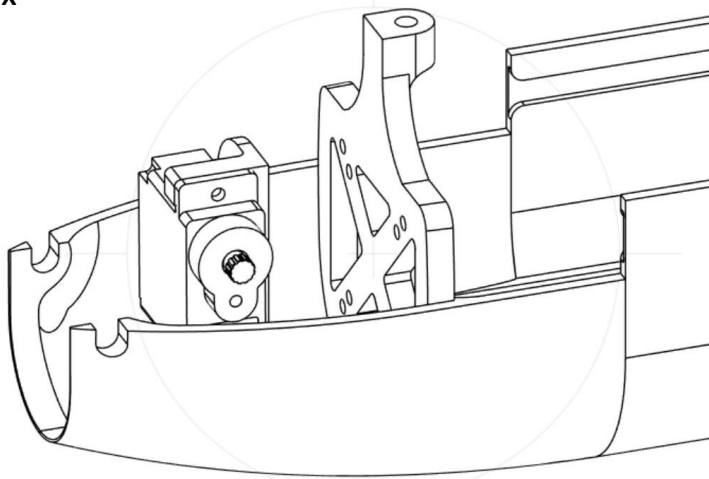




Шаг G: Установите сервопривод Gg на крепление сервопривода
Закрепите сервопривод 9 г на специальном креплении.

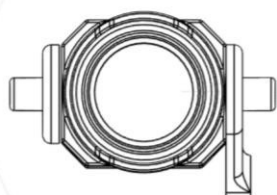
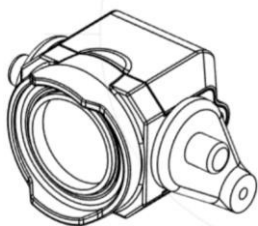
Шаг 10: Прикрепите сервопривод и крепление VTX

1. Надежно приклейте сервопривод и крепление VTX к основному корпусу с помощью клея, подходящего для вашего 3D-печатного материала.
2. После того, как клей высохнет, прикрепите VTX к креплению с помощью крепежа M2.



Шаг 11: Прикрепите крепления камеры к вашей камере

1. Нанесите клей T-7000 на крепления для камеры и аккуратно прикрепите их к выбранной камере. Этот клей рекомендуется использовать, так как он обеспечивает прочное соединение, но при необходимости его можно удалить.
2. Крепления специально разработаны для **20-мм камер DJI**. При использовании камеры другого стандарта может потребоваться небольшая модификация.
3. Дайте клею полностью высохнуть, прежде чем приступить к следующему этапу сборки.

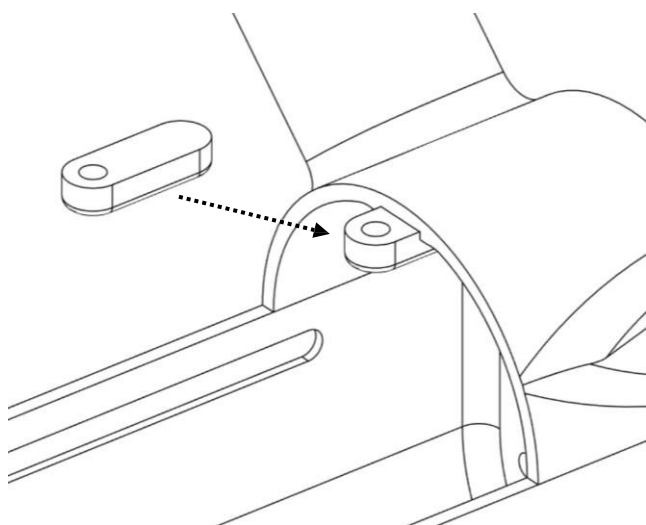
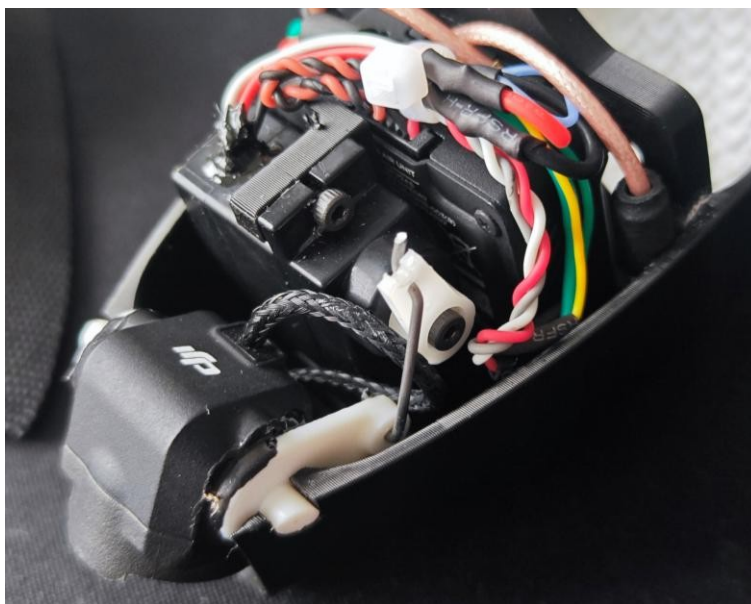


Шаг 12: Подсоедините крепления камеры к сервошарниру

1. Согните прочный кусок сервопровода, чтобы сформировать соединение между креплениями камеры и сервошарниром.
2. Если специального провода нет, можно использовать толстую скрепку.

Шаг 13: Соберите и отрегулируйте механизм наклона камеры

1. Завершите сборку механизма наклона камеры.
2. Отрегулируйте ход сервопривода в настройках передатчика (ТХ), чтобы предотвратить чрезмерное движение, которое может привести к механическим нагрузкам или авариям.
3. Для оптимальной работы максимальный угол наклона камеры должен быть равен или близок к 90 градусам. Проверьте движение, чтобы убедиться в плавной и контролируемой работе.

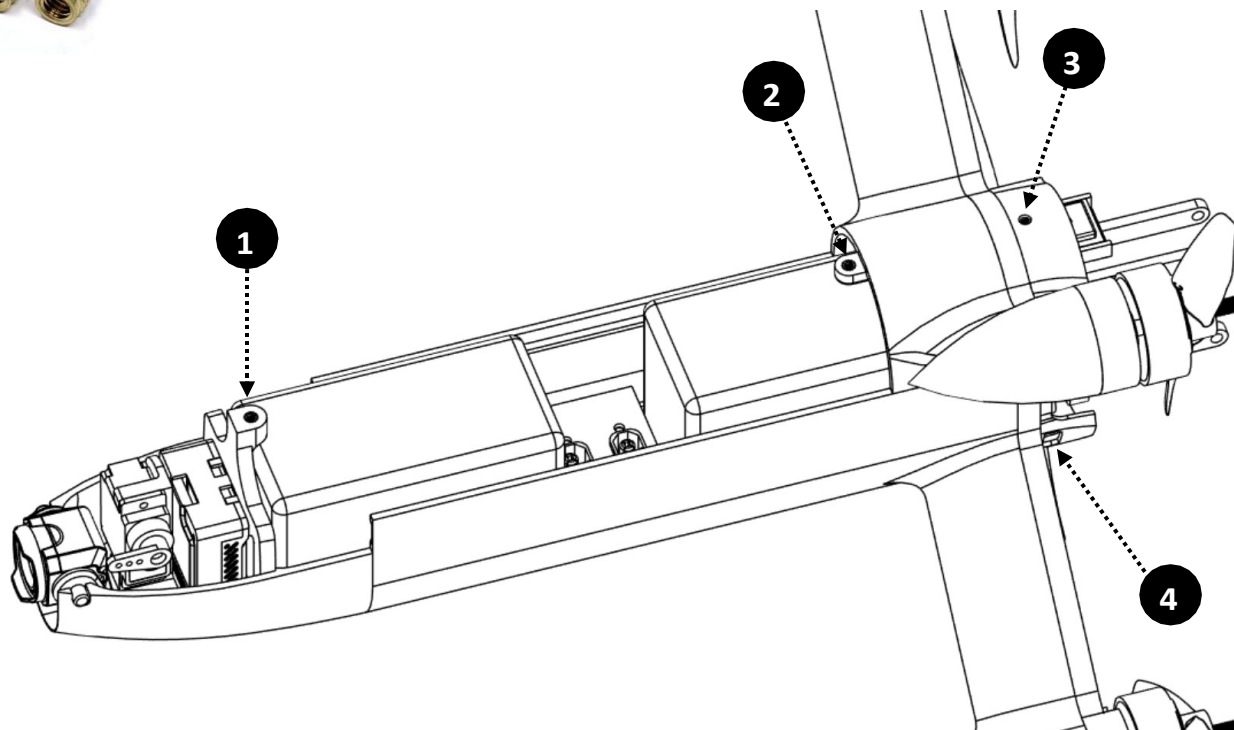


Шаг 14: Прикрепите заднюю крышку к основному корпусу

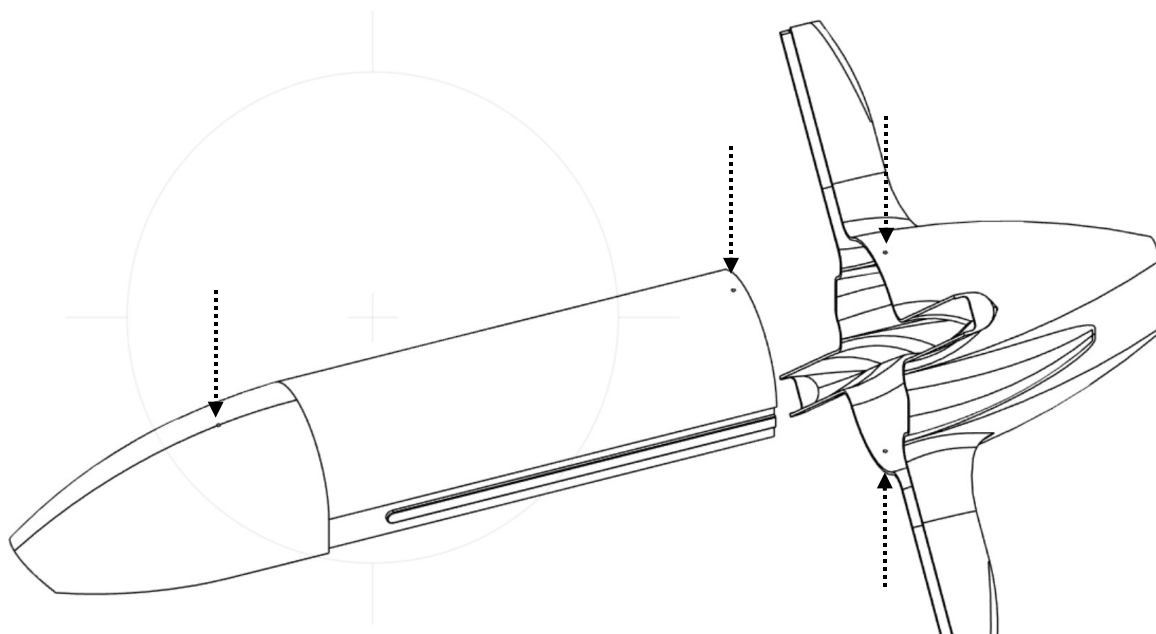
1. Нанесите подходящий клей на крепление задней крышки. Используйте суперклей для PLA или другой клей, совместимый с вашим 3D-печатным материалом.
2. Аккуратно совместите крепление с основным корпусом и плотно прижмите его.
3. Прежде чем продолжить, дайте клею полностью высохнуть, чтобы обеспечить надежное и стабильное крепление.



Шаг 15: Добавьте резьбовые вставки M2 с помощью паяльника

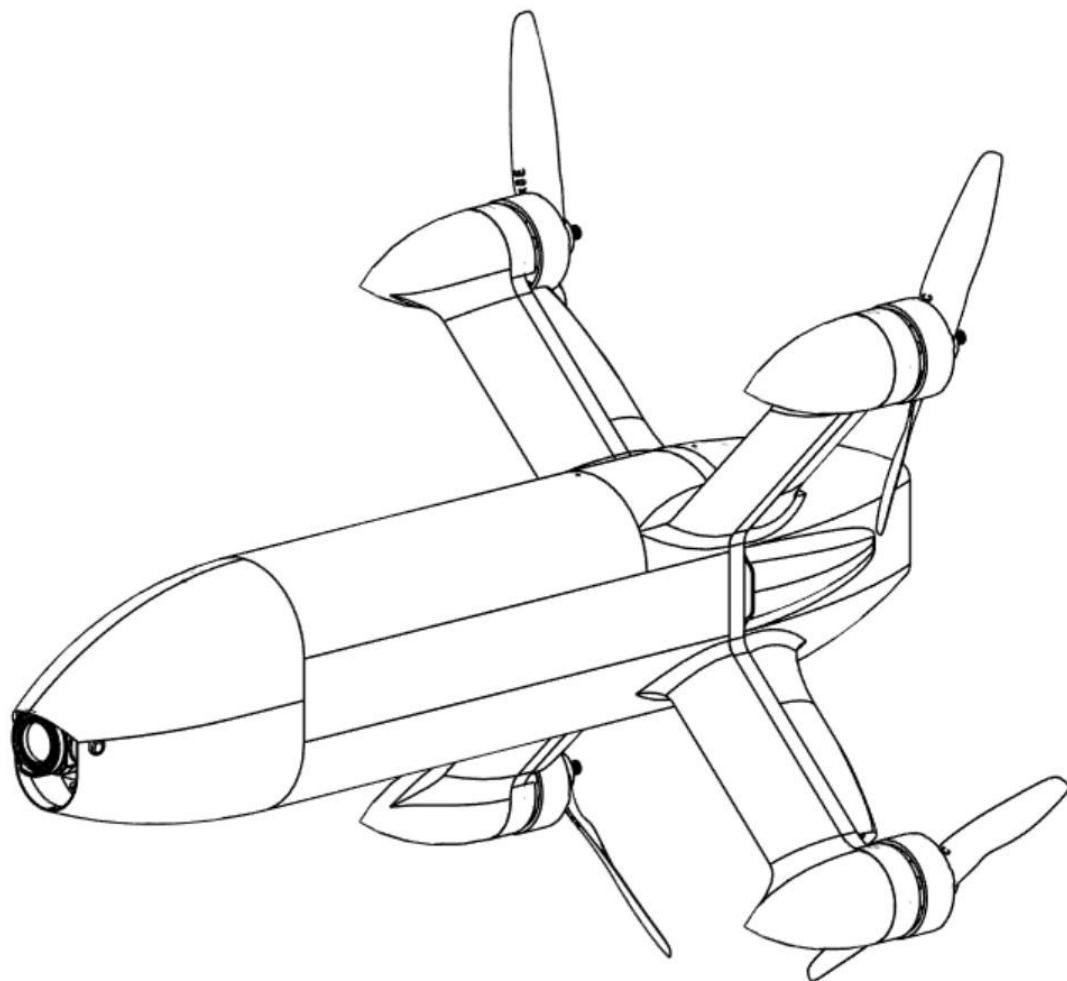


Шаг 16: Расширьте отверстия в верхней и задней крышках до 2-2,4 мм с помощью небольшого сверла.



Руководство по сборке

Поздравляем! Надеемся, вам понравился процесс проектирования и сборки!



ВНИМАНИЕ: Требуемая настройка может отличаться в зависимости от вашей силовой установки. Всегда убеждайтесь в совместимости и выполняйте необходимые настройки. Всегда ставите безопасность на первое место — неправильная настройка может привести к выходу оборудования из строя или травмам.

- Настройте как любой другой квадроцикл с рулями в горизонтальной плоскости
- Снизьте скорость RC до примерно 200–260 градусов в секунду
- Начните с стандартных фильтров
- Базовая настройка ПИД: коэффициент умножения 1,1
- Установите сервопривод на трехпозиционный переключатель, чтобы он быстро активировался