



無人機安裝說明書
(Assembly Manual)

By Arthur Chuang
07/2018

開箱



內容物:

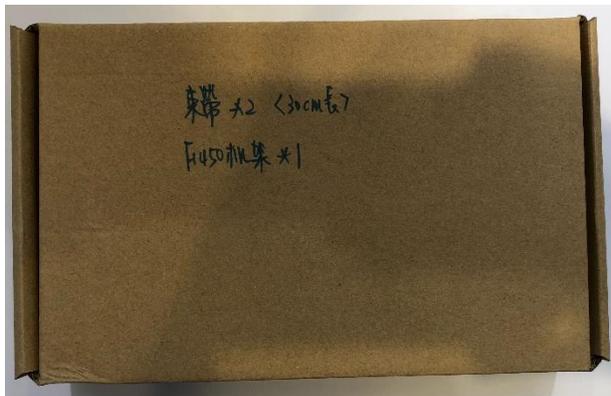
- 四顆無刷馬達
- 四組馬達的 ESC (控制轉速)



- 四隻無人機的腳



- 一組 Pixhawk Kit (飛控)
- 一組 GPS



內容物:

- 無人機架



上層板 下層板



無人機手臂 x4

- 組裝螺絲和皮束帶



內容物:

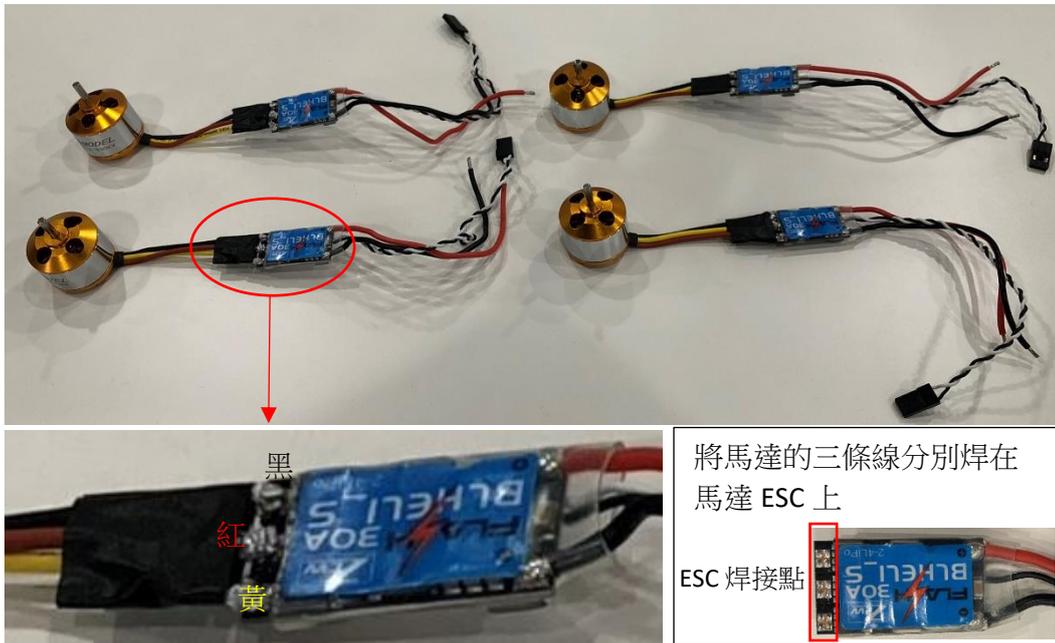
- 無線接收器
- 無人機螺旋槳鎖頭



- 內容物:
- 電池
 - 充電器
 - 螺旋槳

組裝

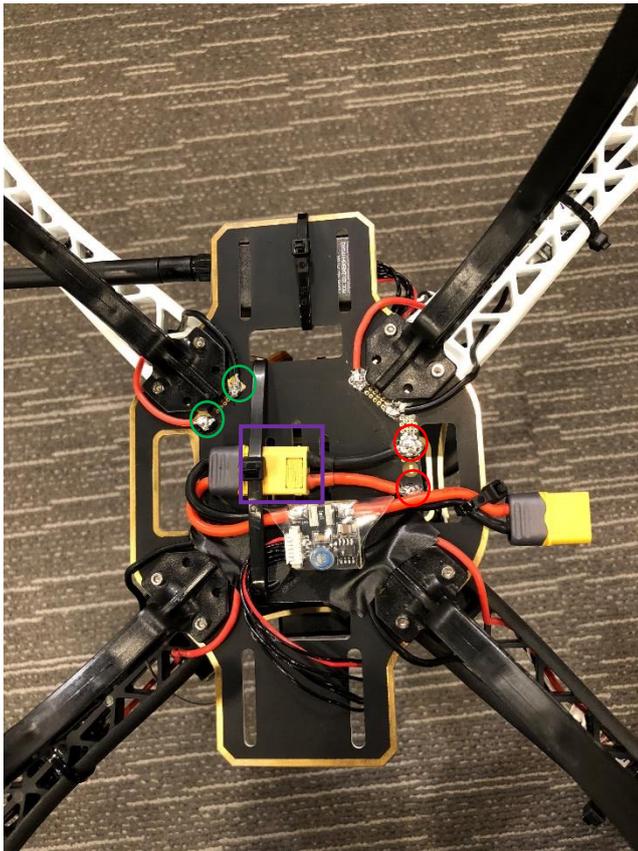
1. 焊接



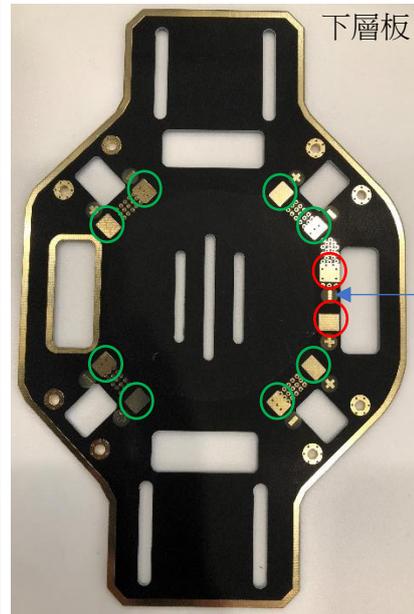
注意:

- 焊線的順序分兩組, 這兩組的方向決定馬達的轉向, 所以需要是相反的.
Ex. 第一組: 黑 -> 紅 -> 黃 (逆時針), 第二組: 黑 -> 黃 -> 紅 (順時針)
- 馬達線需要先剪斷, 撥到外層的絕緣材質後, 再把線焊接上去





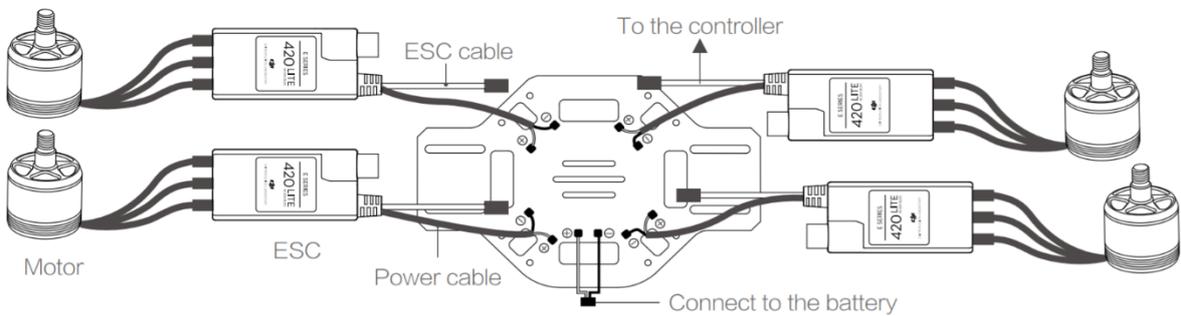
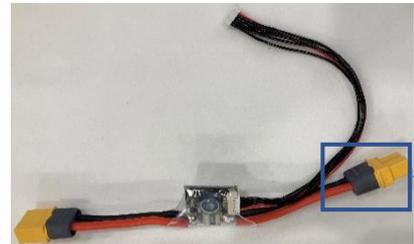
焊接無人機下層版和 ESC 的線 x4 (左圖綠色圈), 以及電池供電的接口 x1 (左圖橘色圈). 這裡唯一要注意的地方是正負極要依照板子上的符號順



下層板

如右圖, 電源線須連結到下層板電源的位置 (紅色圈). 所以, 可採取的方法有:

1. 把藍方框的頭剪斷後焊接上去
2. 焊接其他的延長接口 (如上圖紫框)



焊接參考圖

2. 鎖螺絲



馬達與無人機架手臂

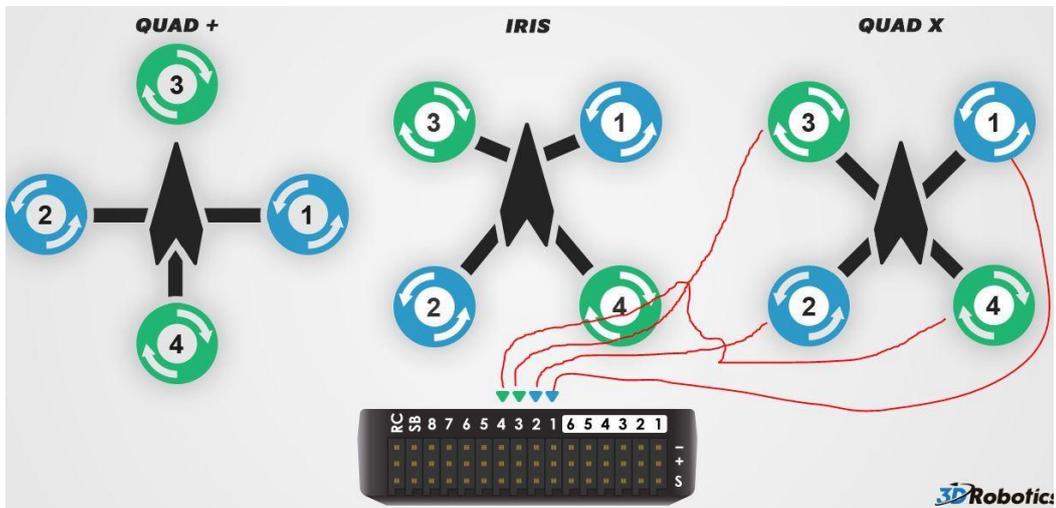


上層板與無人機架手臂

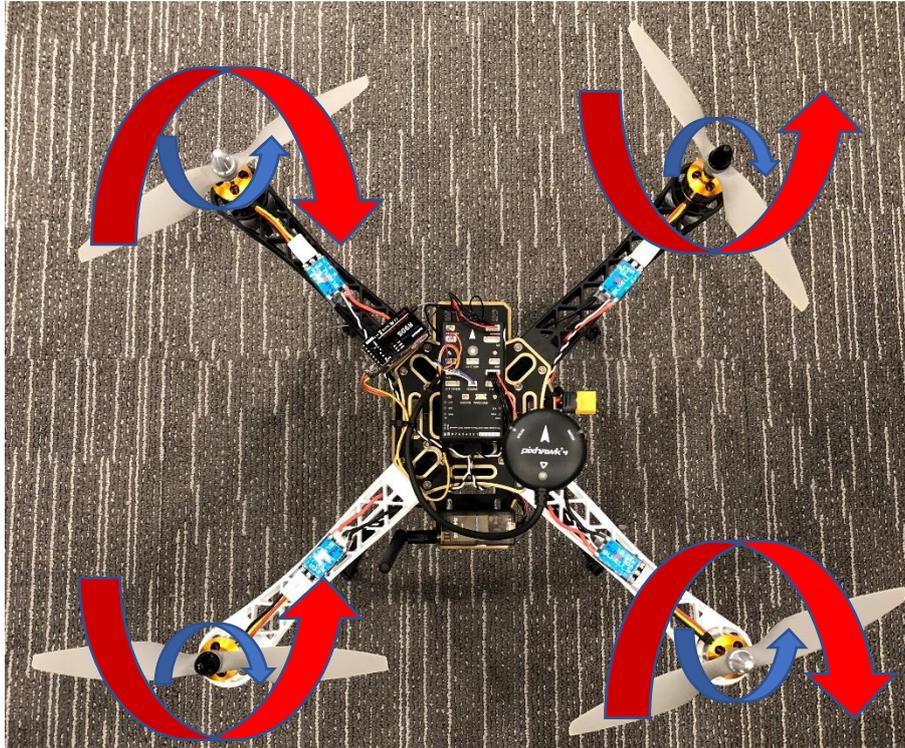


下層板與無人機腳

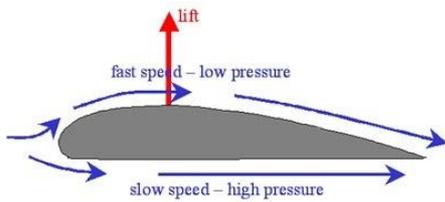
3. 安裝馬達以及連結馬達到 Pixhawk 順序



4. 安裝螺旋槳 和 螺旋槳蓋子 的順序



紅色箭頭是螺旋槳轉向, 藍色箭頭是螺旋槳反向上鎖的方向

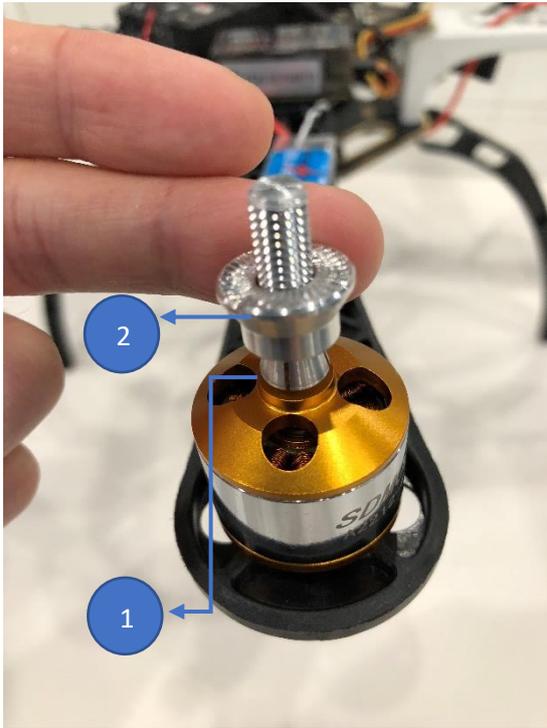


安裝螺旋槳方向必須要配合起飛的方向:

順時針的方位使用 MRP 槳, 並且 “MRP” logo 朝上.

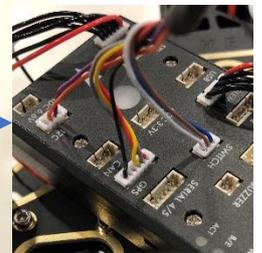
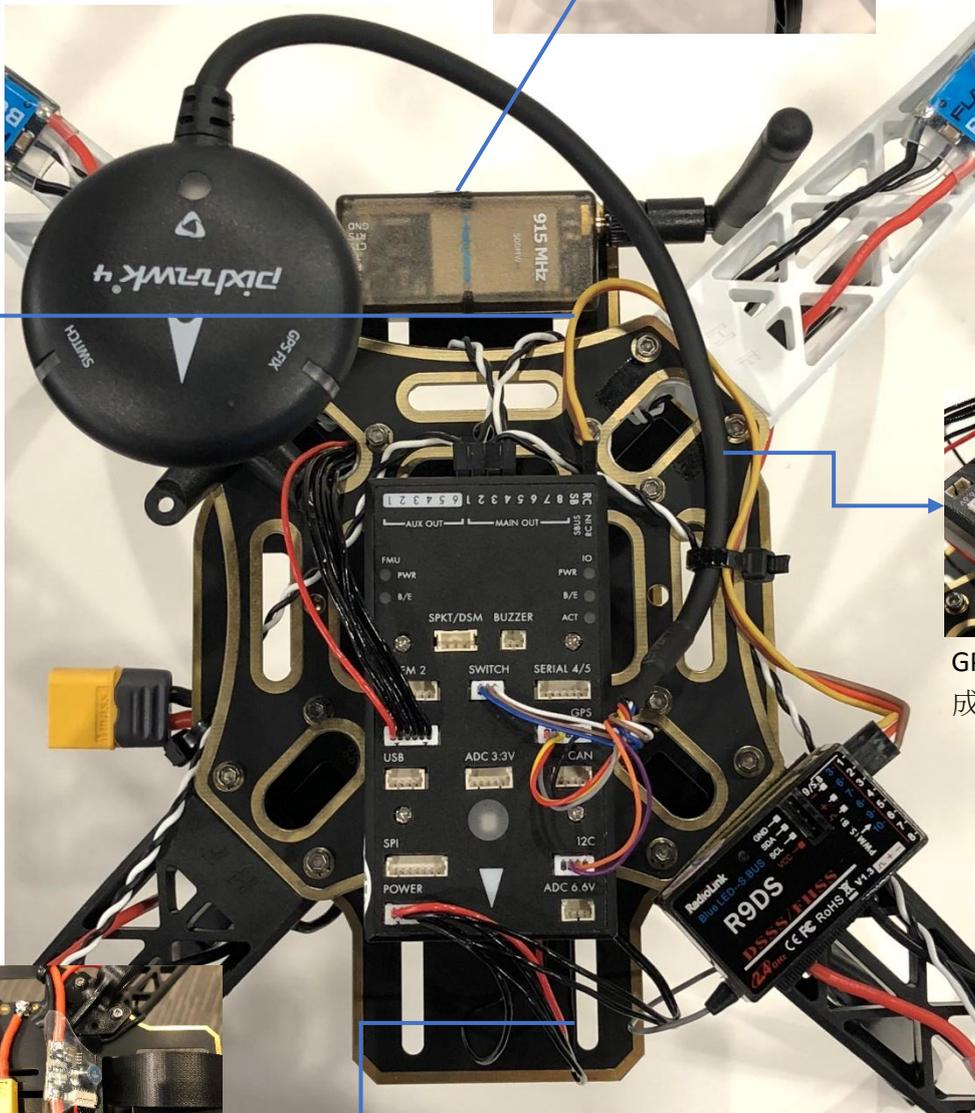
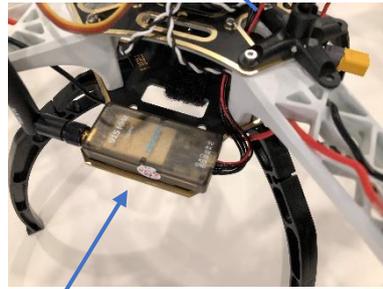
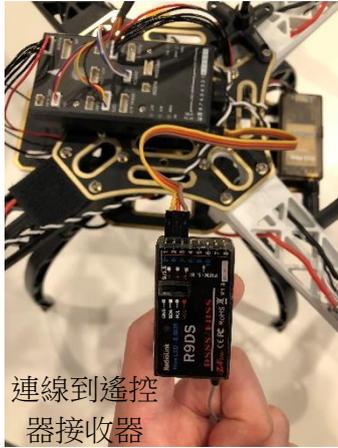
逆時針方位使用 MR 槳, 並且 “MR” logo 朝上.

5. 螺旋槳蓋子安裝方法



當把 3 往下鎖緊時, 2 會將 1 縮緊並且咬在馬達的桿子上

6. Pixhawk 和 sensor 連線位置



GPS 的連接線分岔成 Switch, GPS, I2C



連線到電池