

BEASTFPV Победитель 7-дюймов

1. Описание

BEASTFPV Победитель 7 – это 7-дюймовый FPV дрон с грузоподъемностью до 3.5кг. Продолжительность полета составляет 8-12 минут. Дальность полета до 10км. Квадрокоптер оснащен аналоговой камерой ночного видения Caddx Rate1 Pro. Камера имеет матрицу BS! 1/1,8, разрешение 1500 ТВЛ и угол обзора 125°. Обеспечивает превосходное качество изображения как в дневное время, так и в условиях низкой освещенности.



2. Спецификация

BEASTFPV Победитель 7	
Вес	0.5kg
Размер	7inch FPV
Материал корпуса	Карбон
Макс. Грузоподъемность	3.5 kg
Полетное время	8-12min
Дистанция полета	≥ 10km
Макс. Скорость	30m/s
Полетный контроллер	BeastFPV F722 + 60A ESC
Моторы	BeastFPV 2807 1300KV Motor
Пропеллер	HQ Prop 7040
Батарея	GNB 6000mAh 6S 22.2V 70C (Опционально)

3. Настройка.

Дрон поставляется в готовом для полета виде. Для начала эксплуатации, вам необходимо выполнить сопряжение дрона с пультом управления, настроить тумблеры на пульте управления и проверить настройку дрона в программе BetaFlight.

3.1. Настройка тумблеров на пульте управления:

На пульте управления необходимо будет **настроить 2 тумблера**:

- 1) Переключение полетных режимов
- 2) Арм/Дизарм дрона (запуск моторов)

Это можно сделать перейдя в **MDL** на пульте управления (вкладка под номером **5** и **6** – настройка тумблеров), выбрать те тумблеры, с которыми вам удобнее будет работать.

3.2. Сопряжение дрона с пультом управления:

Бинд производится стандартным для ELRS образом. Сначала необходимо перевести приемник в режим бинда, для этого необходимо быстро **3 раза подать питание**, после чего, приемник начнет моргать 3 раза зеленым, затем тухнуть и снова моргать 3 раза зеленым.... Это значит, что приемник перешел в режим бинда. После этого, необходимо взять пульт управления, перейти в **SYS – ExpressLRS** – в самом низу будет **BIND** – произвести бинд пульта управления с дроном, через несколько секунд после бинда связь с дроном будет установлена.

Приемник постоянно горит зеленым – связь с пультом установлена

Приемник моргает зеленым – связь с пультом не установлена

Приемник моргает 3 раза зеленым и тухнет – приемник в режиме бинда (что бы выйти из режима, необходимо перезагрузить приемник – отключить питание от дрона).

Приемник очень быстро моргает зеленым – приемник в режиме раздачи WiFi (что бы выйти из режима, необходимо перезагрузить приемник – отключить питание от дрона).

3.3. Настройка тумблеров в программе BetaFlight;

Если при эксплуатации, какие-то функции тумблеров не работают, вам необходимо их настроить под себя в программе BetaFlight. Для этого необходимо открыть программу BetaFlight и перейти в раздел “Приемник”, в этом разделе вам необходимо убедиться в том, что связь пульта с дроном есть и все стики/тумблеры двигаются. Первые 4 канала отвечают за стики: (ROLL – A, Pitch – E, YAW – R, Throttle – T.). Далее, AUX 1, 2, 3, 4... Это тумблеры, вам необходимо проверить, что бы при наклоне стиков или при щелканье тумблеров, значения менялись. (Смотрите скриншот ниже, со вкладкой “Приемник”).

ВАЖНО! Если вы видите, что значение стиков работает неадекватно (каналы перепутаны, газ – это не газ, вперед – это не в перед и т.д.), вам необходимо в значении “**Таблица каналов**”. Поменять значение **AETR1234** на **TAER1234** или наоборот. Это приведет к изменению значений стиков. Стандартное значение стиков; AETR1234 – это значение подходит к большинству пультов управления.

После того, как вы убедились, что все стики и тумблеры работают, вам необходимо перейти во вкладку “**Режимы**” и настроить значения тумблеров под себя. (Смотрите скриншот ниже со вкладкой “Режимы”).

Настройка режимов: **оранжевая зона – зона работы (активации)**, в этой зоне режим активен. **ARM** (запуск двигателей), осуществляется тумблером под значением **AUX1**. **ANGLE** и **Horizont** (полетные режимы), осуществляются тумблером под значением **AUX2**. Если стандартная нумерация тумблеров (AUX) вам не подходит, вы можете изменить значения под себя. **ВАЖНО!** В конце всех действий не забывайте нажать кнопку **“Сохранить”**

3.4. Настройка видеопередатчика в программе BetaFlight;

Для настройки видеопередатчика (выбора каналов, мощности и частотной сетки). Необходимо перейти в раздел **“Видеопередатчик”**.

Сетка – выбор частотной сетки (диапазонов: А, В... и т.д), установите нужный вам диапазон.

Канал – выбор канала (1,2,3... и т.д), установите нужный вам канал.

Мощность – Мощность видеопередатчика в мВт. Используйте ту мощность которая вам необходима.

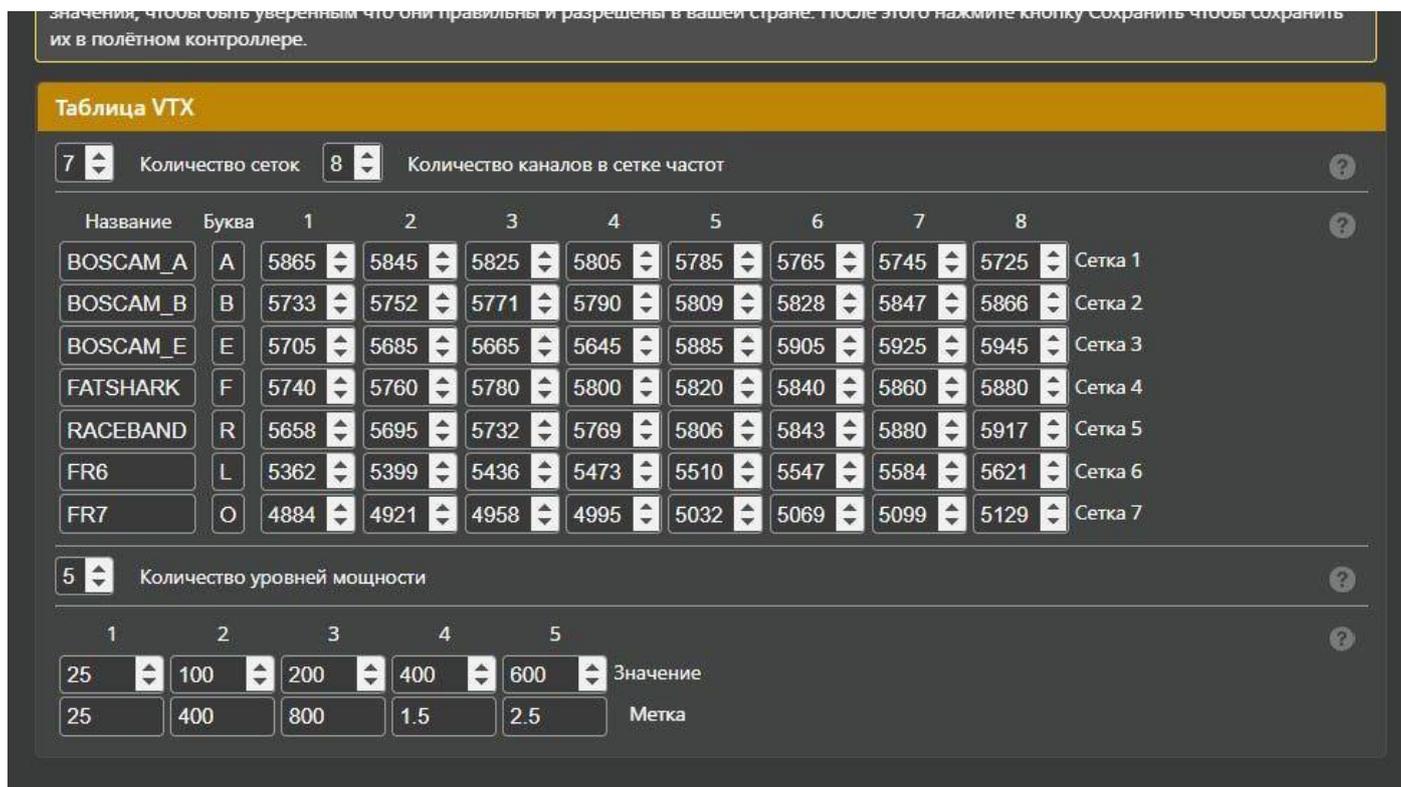
Режим Пит-Стопа – максимальная мощность будет включена только после того, как произойдет запуск двигателей (ARM)

Частота режима пид-стоп – не рекомендую трогать данный режим лучше всего оставить на стандартном значении.

Низкая мощность при дезарме – мощность видеопередатчика будет минимальной при выключенных моторах.

Если у вас нет информации: о частотной сетки, мощности, каналах, то у вас не загружены настройки видеопередатчика, для загрузки настроек, необходимо ткнуть **“Загрузить из файла”** и выбрать VTX таблицу видеопередатчика который установлен в дрон.

Если при входе в раздел **“Видеопередатчик”** у вас нет вообще никаких значение, то вы не выставили управление видеопередатчиком в разделе **“Порты”**, необходимо выставить значение VTX (IRC Tramp), в соответствующем разделе UART.



После выставления нужных настроек в разделе **“Видеопередатчик”** не забудьте сохранить значения **“Сохранить”**

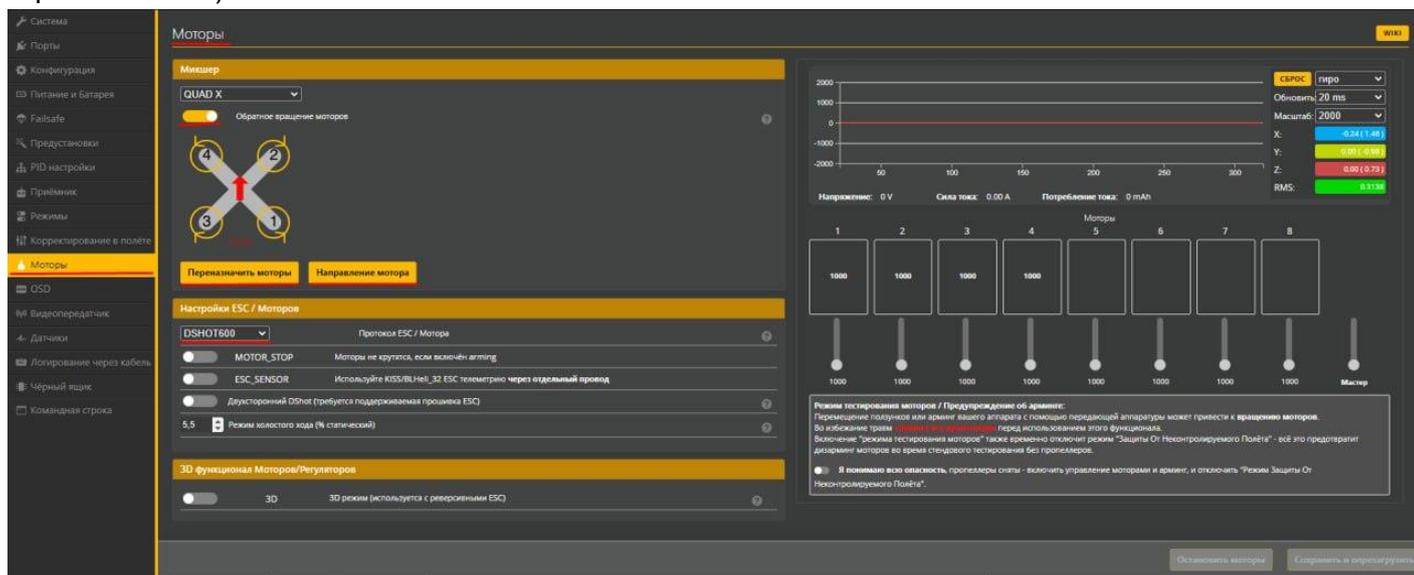
3.5. Настройка акселерометра в программе BetaFlight:

Если при полете, дрон кренится в какую-либо сторону, необходимо попробовать его откалибровать.

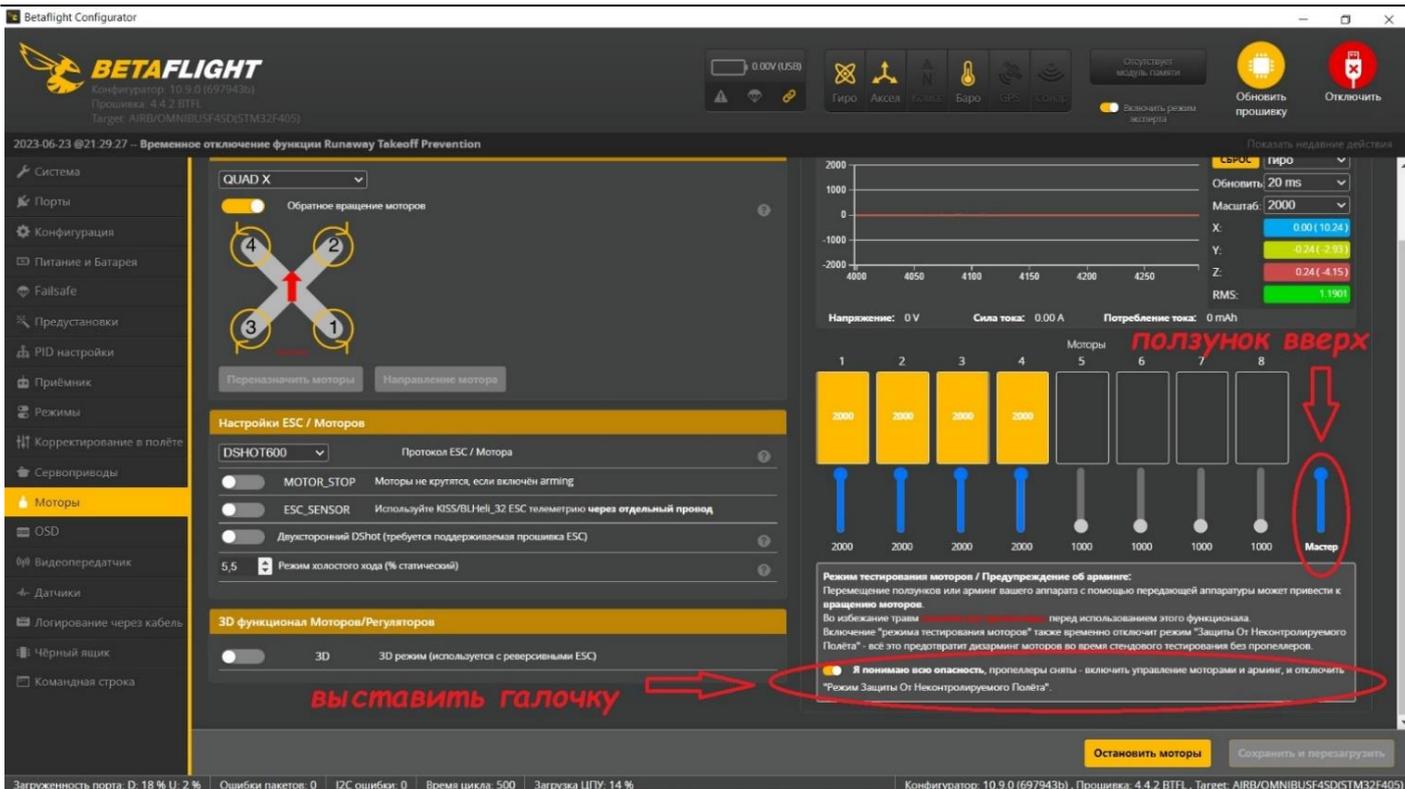
Для этого подключаем дрон к программе BetaFlight, заходим раздел “Система”.

Для того, что бы акселерометр ровно откалибровался, необходимо дрон выставить на ровную поверхность, и после этого нажать “Калибровать Акселерометр”. После нажатия, спустя несколько секунд акселерометр будет откалиброван и можно выполнять полет.

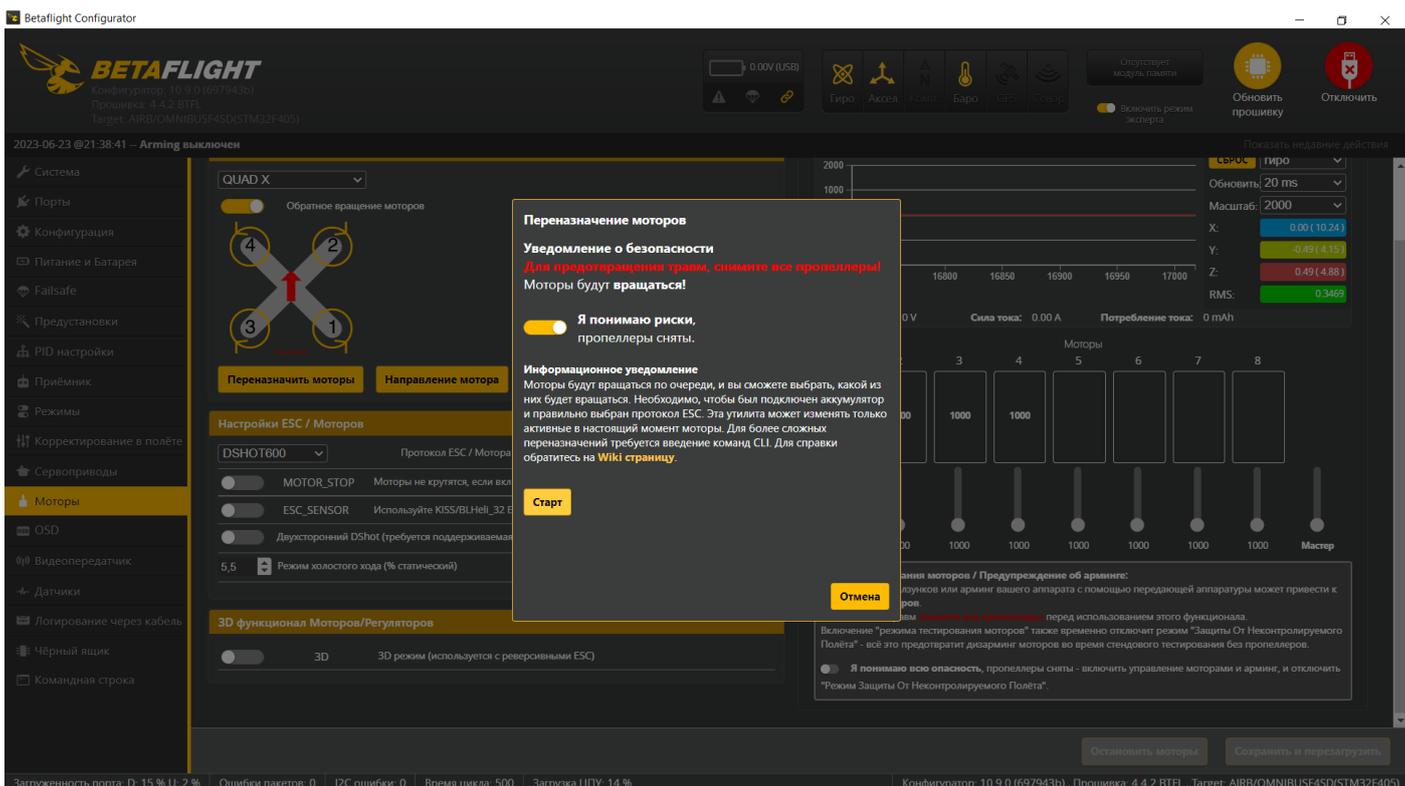
3.6.1. Калибровка моторов и вращения: Переходим во вкладку “Моторы”, проверяем что выставлено “Обратное вращение” и протокол управления двигателями “Dshoot600”. (смотрите скриншот ниже).



3.7.2. Калибровка регуляторов оборотов: Далее необходимо откалибровать регуляторы оборотов. В правом углу выставляем галочку: “Я принимаю все риски...” Ползунок “Мастер” (самый крайний правый) поднимаем вверх и подключаем питание к дрону (аккумулятор). Дрон пропиликает, после того, как звук стих, необходимо данный ползунок перевести вниз – дрон пропиликает еще раз. На этом калибровка регуляторов оборотов завершена. Отключаем галочку с “Я принимаю все риски...” и идем дальше.

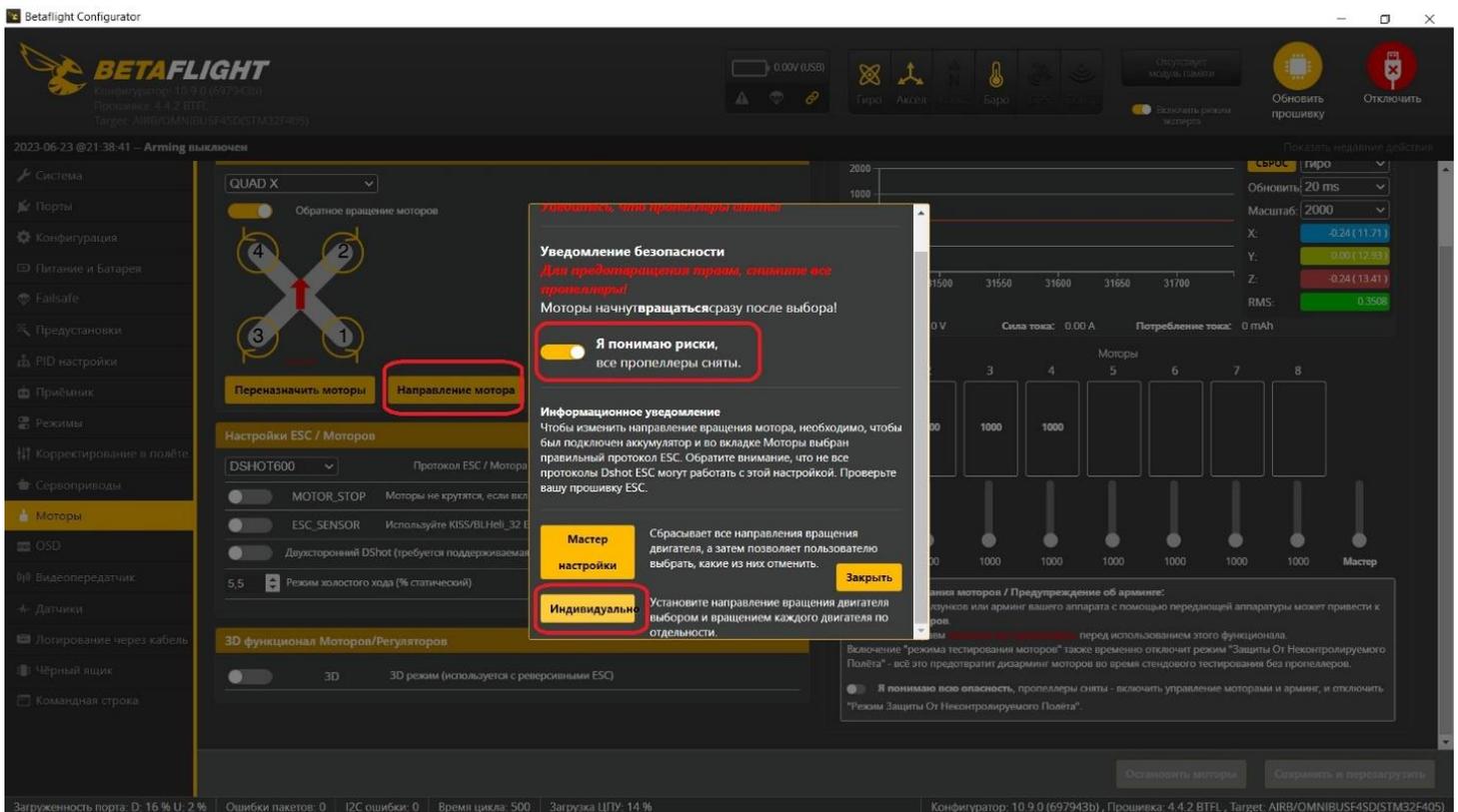


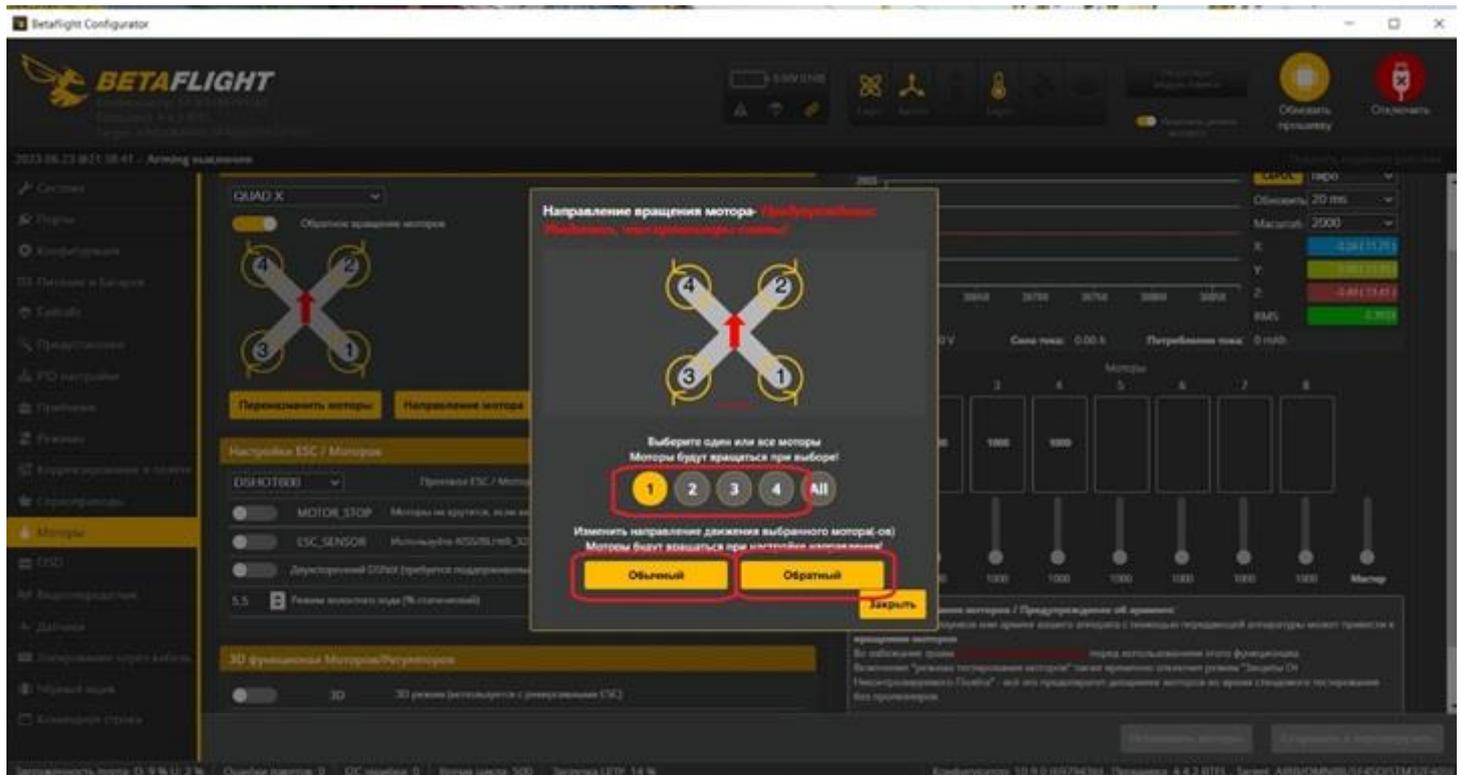
3.7.3. Настройка переназначения моторов: в этом же разделе “**Моторы**” необходимо выбрать настройку “**Переназначить моторы**” (**ВАЖНО!** Батарея должна быть подключена, а пропеллеры сняты), после этого подтвердить “**Я принимаю риски....**” и нажать “**Старт**”. Далее нам необходимо будет выбрать тот мотор, который будет вращаться и показать его на схеме. В конце, необходимо нажать “**Сохранить**” настройки будут применены и программа перезагрузится.



3.7.4. Настройка направления моторов: Переходим в раздел “Моторы” и выбираем настройку “**Направление моторов**” (**ВАЖНО!** Аккумулятор должен быть подключен, а пропеллеры сняты). Необходимо применить риски “**Я принимаю риски**” и выбрать “**Индивидуальную**” настройку (настройка для каждого мотора по отдельности). Откроется вкладка, с обозначениями 1,2,3,4.... При нажатии на обозначение, будет вращаться тот, мотор, который показан на схеме под той цифрой, на которую вы нажали. Необходимо проверить вращение моторов по схеме, если мотор вращается не в ту сторону, необходимо изменить его вращение, с помощью вкладок “**Обычный**” или “**Обратный**”, это будет настраивать вращение в Обратную сторону или в обычную. (Смотрите скриншоты ниже)

После выполнения всех этих действий настройка считается завершенной. Можно приступить к эксплуатации. Если не работают тумблеры или стики после настройки дрона или дампа, необходимо обратиться к пунктам: (**3.1. Настройка тумблеров на пульте управления**) и (**3.3. Настройка тумблеров в программе BetaFlight**).





4. Фотографии

