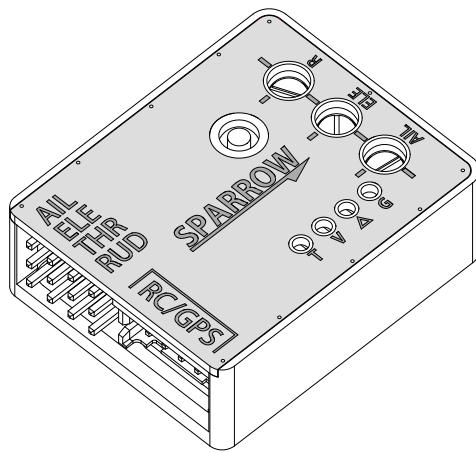


麻雀飞控 SPARROW FC



警告:请严格遵守国家相关法律法规,进行安全飞行。使用飞控前必须要充分了解各个安全细节,飞机上的设备和任何电子产品都不可能做到完全的可靠,系统提供者不对任何使用该产品造成的直接或间接损失和后果负责。

www.lefeirc.com

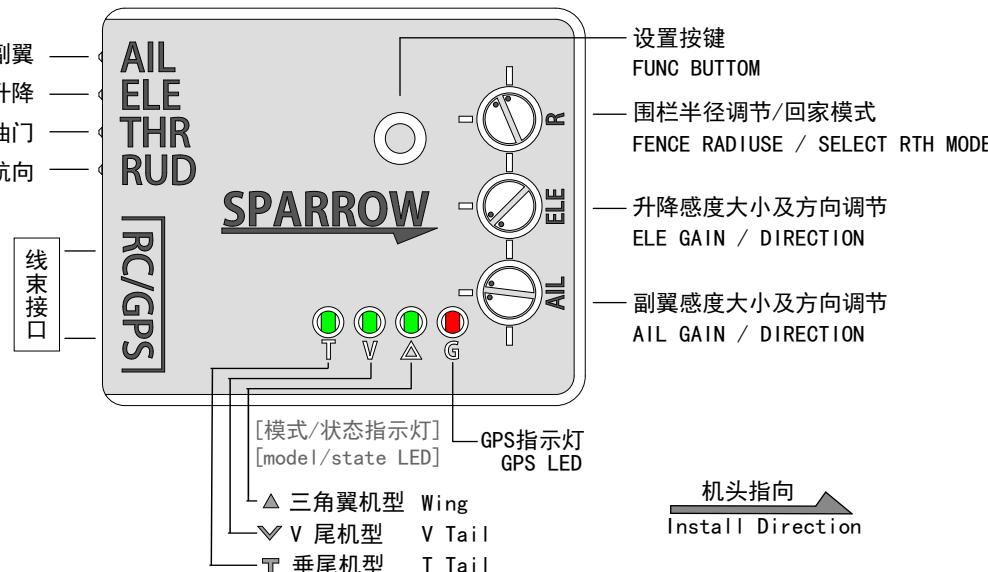
配件清单 list:

- 飞控主体 FC *1
- GPS *1
- 调参用螺丝刀 screwdriver *1
- 说明书 usermanual *1

size: 32*27*11mm

weight: FC 12g, GPS 15g

receiver type: PWM



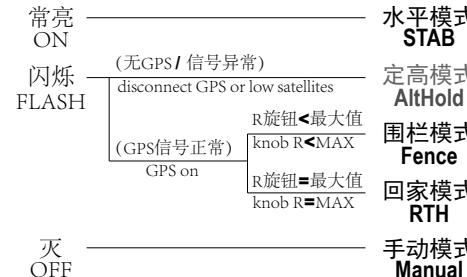
自稳模式 STAB 飞机姿态可自由翻转, 摆杆回中时飞机会自动回稳。
auto level

定高模式 AltHold 油门完全由用户控制, 可直接在此模式下辅助起飞, 飞机自动爬升, 可单手抛飞;
此模式下最低高度为35m; 建议用户在起飞时将油门推高, 给飞机提供较高的动力。
Aircraft hold altitude

围栏模式 Fence 当飞机轨迹超过设定的半径即触发返航, 最终在距离HOME点高度100m、半径50m
的范围内盘旋, 打横滚摇杆即可取消盘旋重新进入围栏。
Beyond the fence, trigger the RTH mode

回家模式 RTH 飞机在距离HOME点高度100m、半径50m的范围内盘旋。
可在此模式下抛飞, 抛飞触发条件为飞机移动速度大于4m/s。抛飞时需上推油门。
Return to home

手动模式 Manual 飞控直接输出摇杆量, 不参与飞行控制。
Remote control directly controls the aircraft



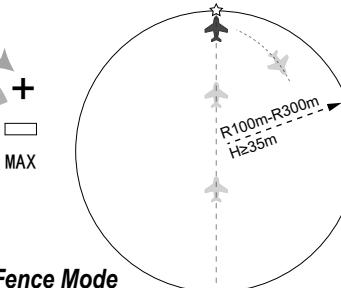
	常亮 ON	信号正常 GPS OK
G	常亮 ON	信号弱 LOW
P	闪烁 FLASH	未连接 DISCONNECT

* ‘定高’、‘围栏’、‘回家’三种模式只能出现其中一种工作状态, 由GPS状况及飞控设置决定。

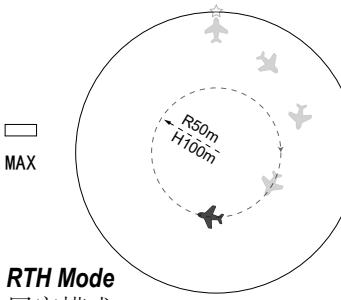
围栏模式:
飞机最低高度限制为35m, >35m任意高度定高,
一旦触发围栏限制, 飞机会回家盘旋, 盘旋状态与回家
模式相同; 再次手动打杆则取消回家盘旋, 复又进入
围栏限制状态; 围栏半径100m-300m, 通过旋钮R调节。

Fence Mode

The minimum height of the aircraft is limited to 35m.
Trigger the fence limit, the plane will go home
(switch to RTH Mode); flip sticks cancel RTH Mode
and then enter the fence again. fence radius 100m-300m,
adjusted by knob R.



Fence Mode
围栏模式

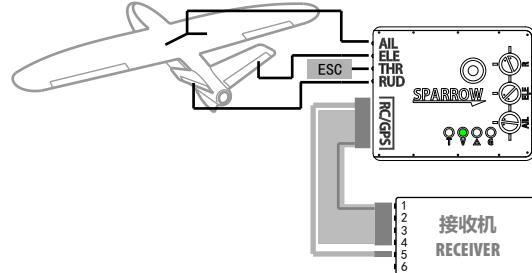


RTH Mode
回家模式

回家模式:
任意模式下, 如水平、手动模式中切换回家模式,
飞机即刻返航回家, 并绕半径50m、定高100m保持盘旋;
该模式下, 油门半自动控制, 俯仰横滚方向通道无法控制。

RTH Mode

The radius of cycle is 50m, Height hold at 100m.



请根据飞机类型设置机型并接线！

按照图示，连接飞控线束的单排4P线（信号线）与单排3P线（模式线）至接收机，遥控器设置好对应模式线通道的三段开关；将舵机线、电调线正确连接至飞控对应接口。

信号线对应接收机的线序，通用市面上绝大多数接收机，若有特殊要求的，请根据实际情况更改线序使用。

机型设置

将飞控水平装在飞机内，并使箭头指向机头方向；卸掉螺旋桨，油门摇杆打到最低位；通电，若机型灯没有亮，切换模式，当机型灯常亮或闪烁时，就可以设置机型了；

长按设置键1秒松开，当前常亮或闪烁的机型灯会跳动至其他机型，表示已切换至对应标记的机型，重复此操作选择需要的机型。

How to Wiring

Please connect the 4P line (AIL, ELE, THR, RUD) and the 3P line (flight mode channel) to the receiver as shown in the figure.

The RC sets the three-section switch corresponding to the mode channel.

before debugging, you should do...

- ① Install FC level in the plan, point the arrow at the direction of the nose
- ② remove the propeller, and hold the RC throttle stick low

AirFrame Type

If the Mode led is off, switch mode, when the Mode led is always on or flashing, you can set the model.

Press and hold the setting button for at least 1 second, then release. The currently on or flashing Mode led will jump to other model, indicating that it has been switched to the corresponding marked model. Repeat this operation to select the desired model.

遥控器校准

请先将遥控器第五通道（模式切换）设置为一个三段开关

油门摇杆打到最低，其余通道保持中立位，长按设置键3秒后松开，进入遥控器校准，几秒后副翼会上下摆动提示校准成功。

*每次更换遥控器需要重新校准

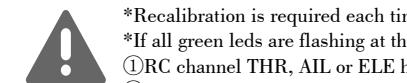
*校准过程中如发现三个绿灯同时闪烁，则可能存在以下两种情况：

- ①横滚或俯仰摇杆存在偏置，不处于中立位；
- ②油门摇杆存在偏置，不处于最低位。

Calibrate RC

Reset all channel position, press and hold the setting button for 3 seconds, then release.

After a few seconds, the ail servo will swing up and down to indicate that the calibrate is successful.



水平校准

Calibrate Level

1. 飞机水平静止放置

Step1: keep plain level.

2. 遥控器外八或内八

Step2:



3. 保持数秒，当3个绿灯闪烁时表明开始校准水平

Step3: hold on until all green led are flashing, release sticks.

4. 校准完成后停止闪烁，恢复正常指示

Step4: all green led stop flashing, calibrate done.

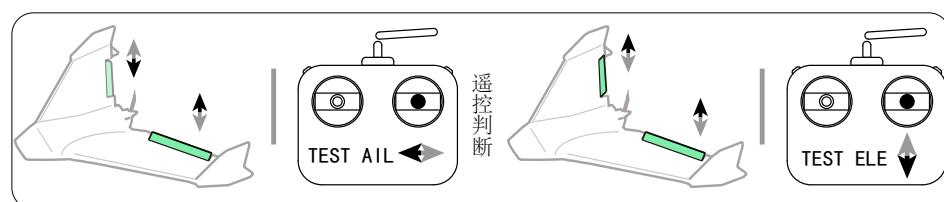
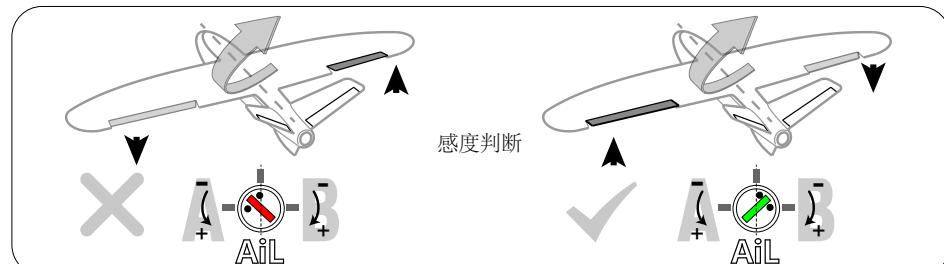
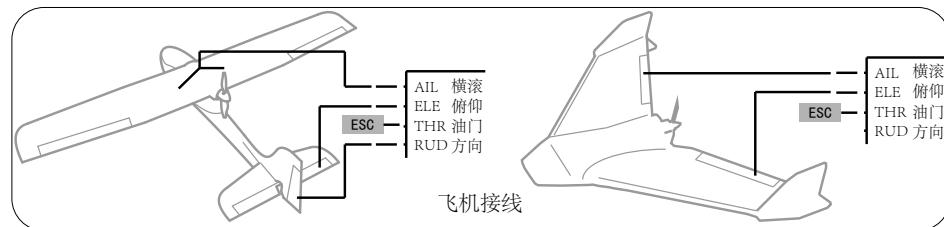
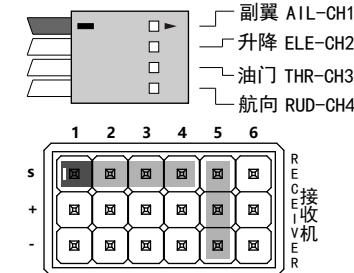
飞控解锁

ARMING

GPS	常亮 on	闪或灭 flash or off
连接 CONNECT	解锁 ARM	上锁 DISARM
未连接 DISCONNECT	解锁 ARM	解锁 ARM

手动模式下随时可以控制油门

*In MANUAL mode, you can always control throttle.



油门行程校准

①在连接GPS情况下，为避免因搜星导致解锁时间较长，将模式切到手动，然后正常进行油门行程校准，此过程中飞控需先完成自检，因此上电等待时间比直连接收机校准慢一些。

②没有连接GPS情况下，无论处于哪个模式，均可校准，此过程飞控也需先完成自检。

Calibrate ESC

Step1: disconnect battery

Step2: switch to MANUAL mode, throttle up.

Step3: connect battery

done

Q: 通电后，电机一直“滴、滴、滴...”鸣叫

Q: Power on, motor always beep like “di—di—di—”

A: 校准遥控器或校准电调

A: Calibrate RC or calibrate ESC

Q: 定高、围栏、回家模式下，如何控制油门

Q: AltHold mode, Fence mode, RTH mode, how to control throttle.

A: 定高和围栏模式，油门纯手动控制；回家模式下，油门半自动控制，可提升或降低油门比例

A: AltHold mode and Fence mode control throttle by yourself; RTH mode controlled by Flight controller.

Q: 切了回家模式后舵机一直摆动

Q: servo flap in RTH mode

A: 在地面上切回家模式，舵机摆动属于正常反馈，无须担心

A: switch to RTH mode on the ground, servo would irregular swing, this is ok.