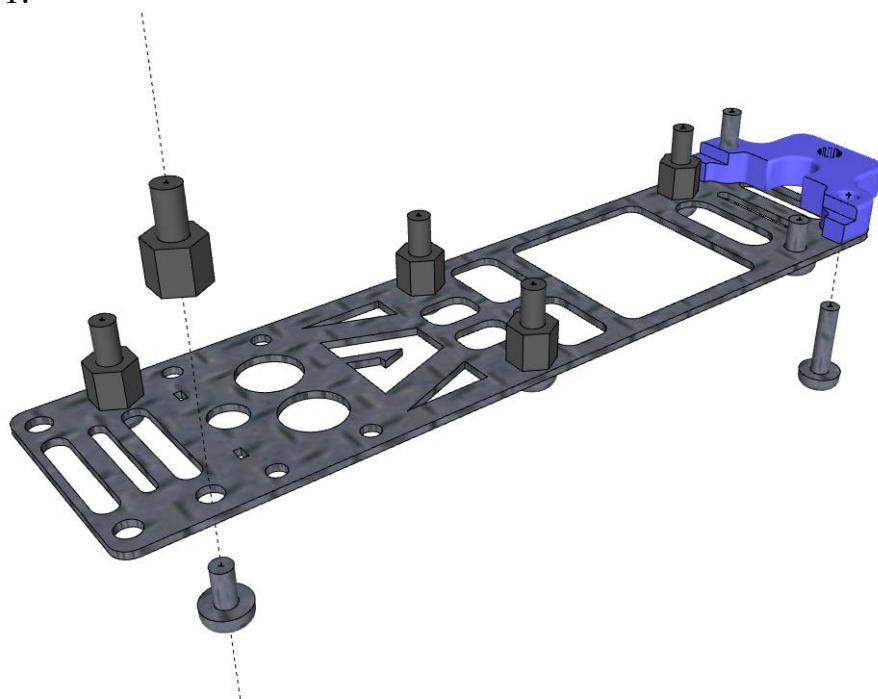
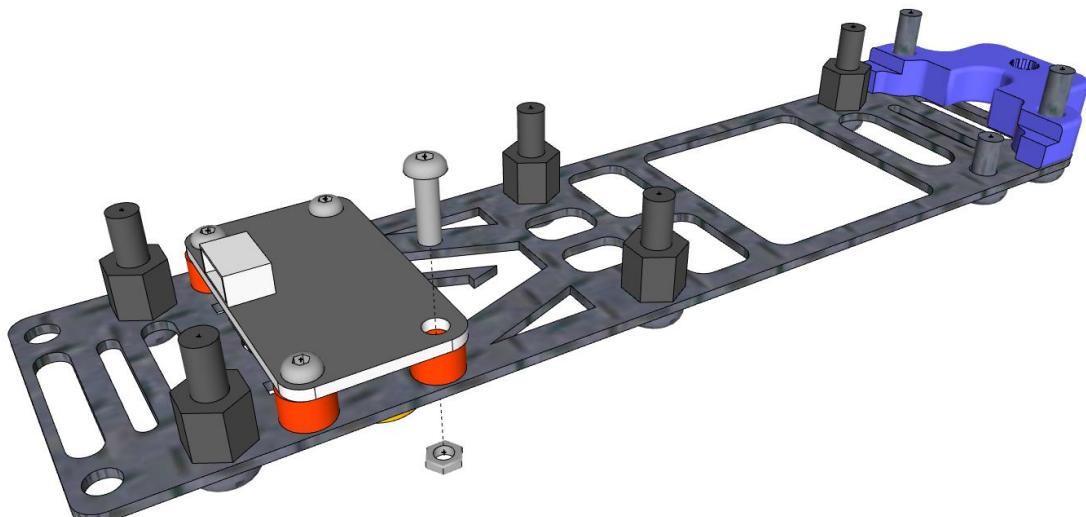


Шаг 1.



Установите на нижнюю пластину кронштейн крепления антенны видеопередатчика (синяя деталь), а также нейлоновые проставки.

Шаг 2.



Установите датчик удержания высоты и позиции, как показано на рисунке.

Обратите внимание, что разъём датчика должен располагаться по направлению к носу квадрокоптера.

(в некоторых комплектациях датчик удержания высоты и позиции не предусмотрен, поэтому шаг 2 нужно пропустить).

Шаг 3.



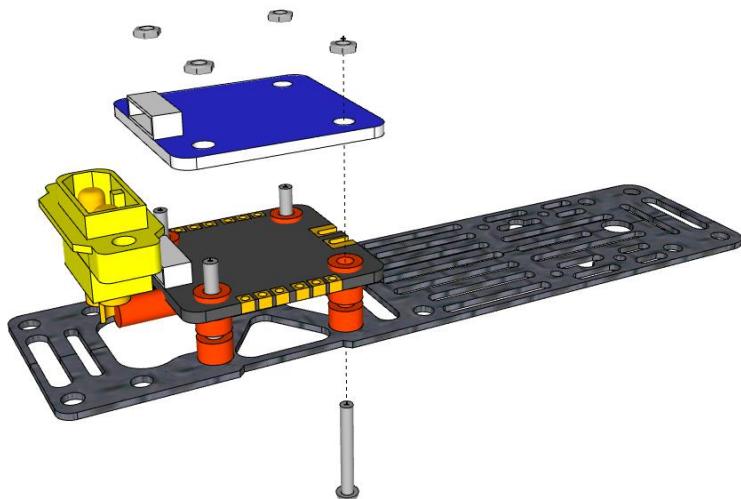
Установите защиту пропеллеров и двигатели на детали «Луч», используя крепеж M2.

Шаг 4.



Установите на Луч посадочные шасси.

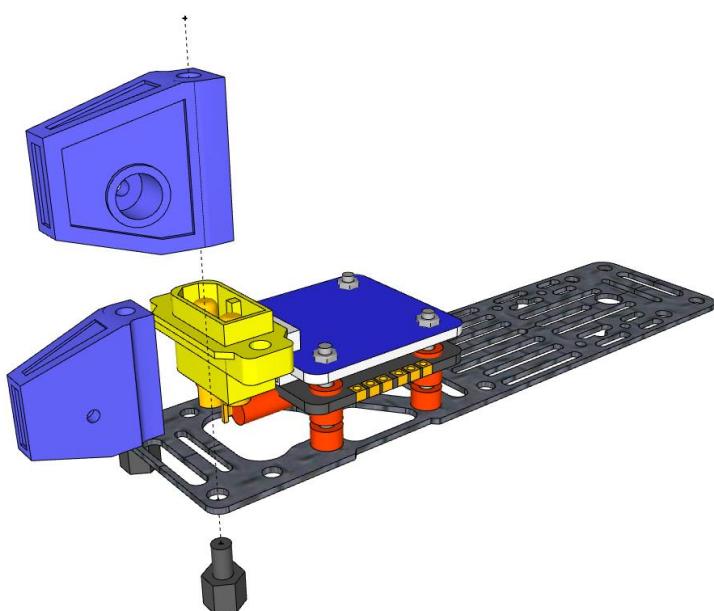
Шаг 5.



Припаяйте разъём питания XT-60 к плате регуляторов оборотов двигателей.

Установите на среднюю пластину плату регуляторов оборотов двигателей и полетный контроллер, используя силиконовые демпферы и крепеж M2.

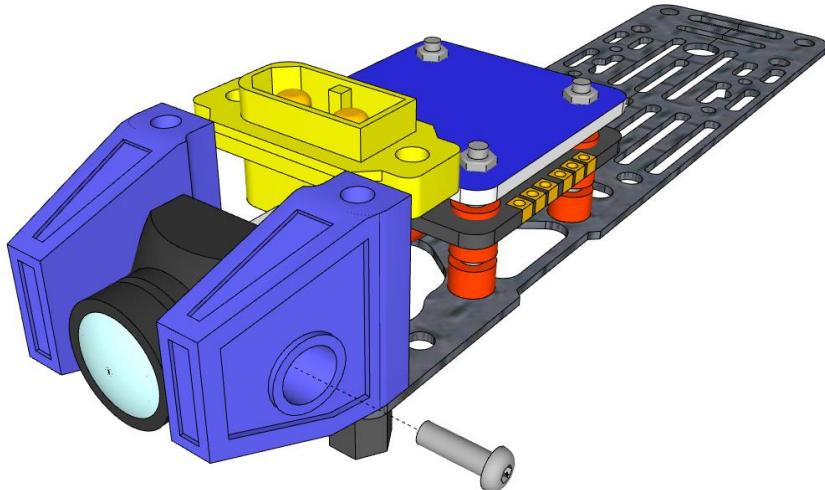
Шаг 6.



Прикрепите к средней пластине кронштейны FPV-камеры с помощью нейлоновых проставок

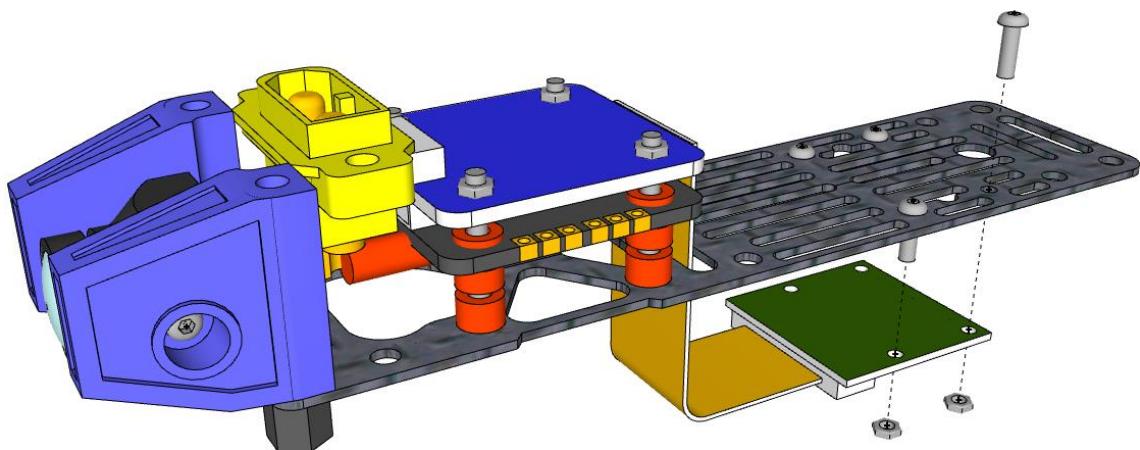
Рекомендация: Перед вкручиванием нейлоновой проставки в кронштейн предлагается «пройтись» металлическим винтом, чтобы нарезать резьбу

Шаг 7.



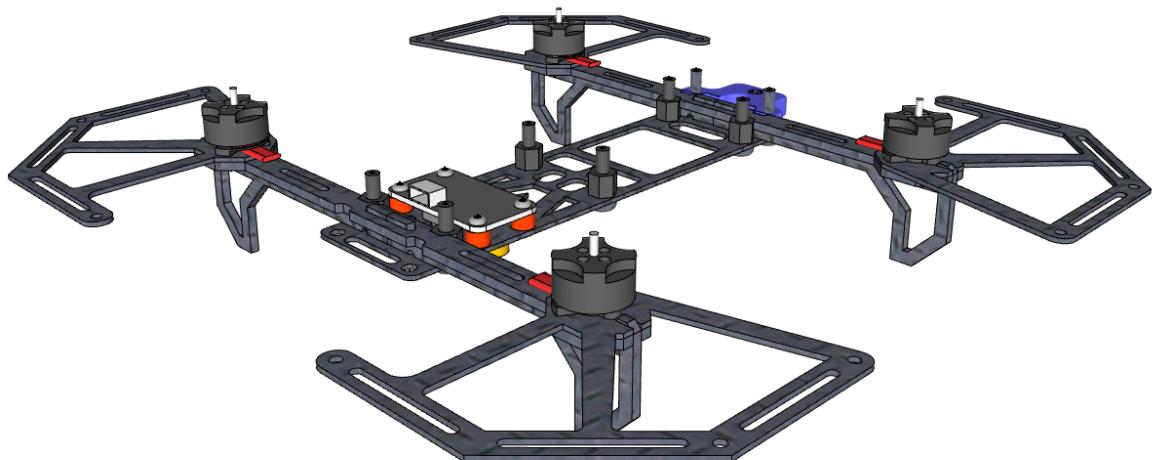
Установите FPV-камеру на кронштейны, используя крепеж M1.6. Припаяйте провода камеры к полетному контроллеру, согласно схеме подключения.

Шаг 8.



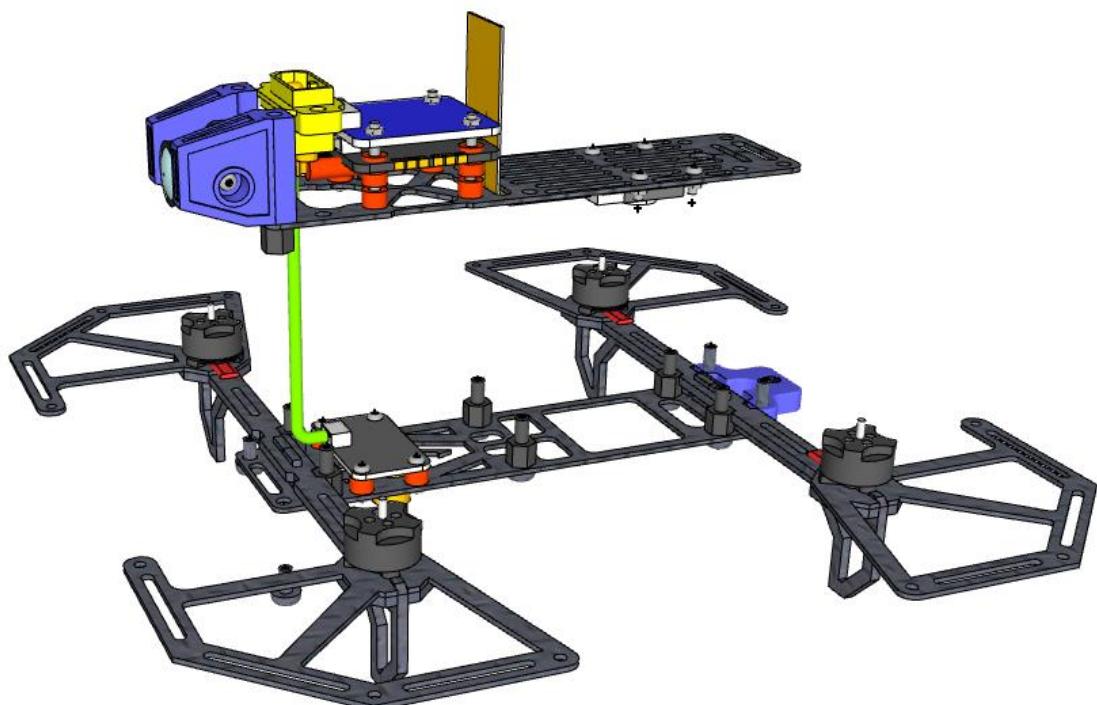
Установите модуль камеры Raspberry Pi zero 2 к средней пластине, используя крепеж M2, либо двустороннюю клейкую ленту.

Шаг 9.



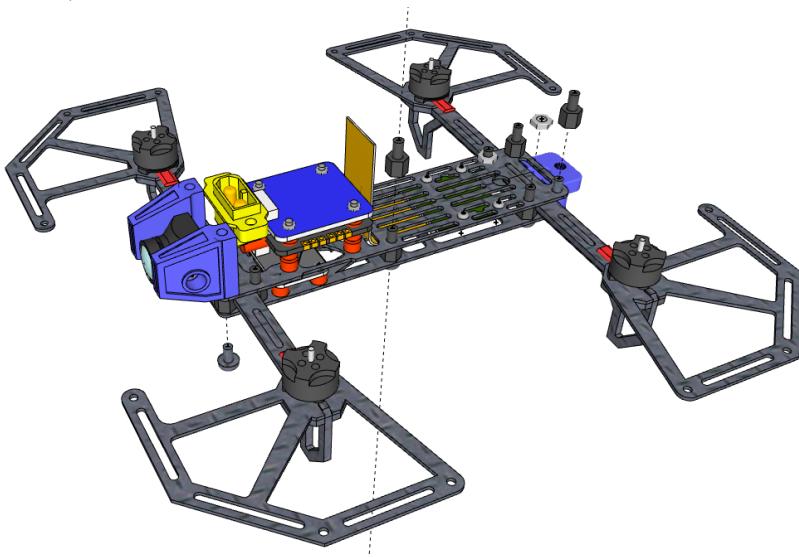
Установите Лучи с двигателями и защитой пропеллеров на нижнюю пластину.

Шаг 10.



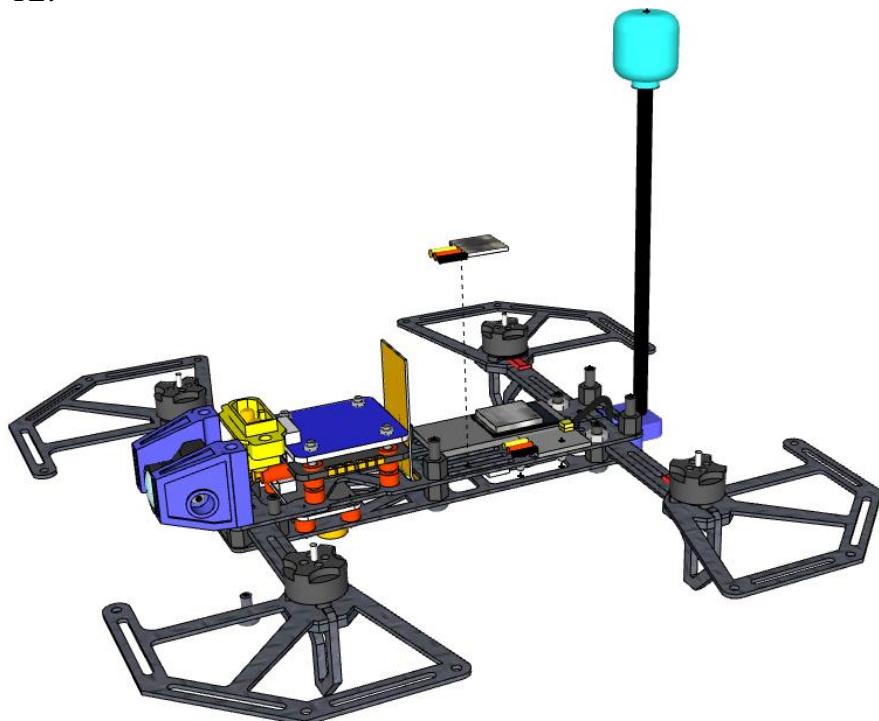
Подключите разъем с проводами (на схеме обозначен зеленым) к датчику удержания высоты и позиции. Проденьте провода в имеющийся паз.

Шаг 11.



Скрепите части квадрокоптера, как показано на рисунке.
Припаяйте провода датчика удержания высоты и позиции к полетному контроллеру, согласно схемы подключения.

Шаг 12.

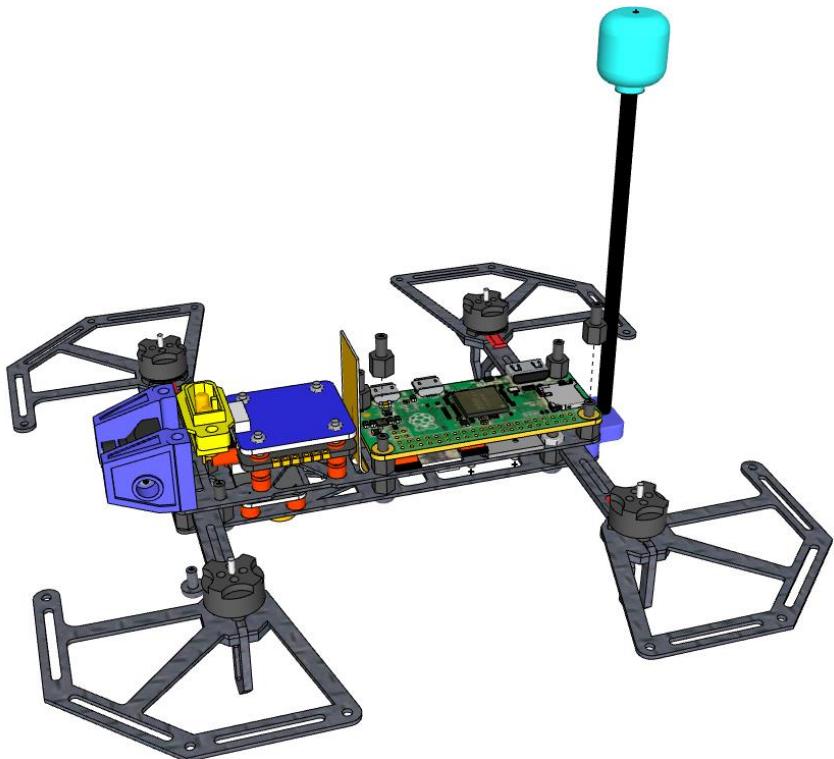


Установите приемник сигналов управления, видеопередатчик, антенну и Wi-Fi модуль на среднюю пластину, используя двустороннюю клейкую ленту. Подключите антенну к видеопередатчику.

Припаяйте провода к полётному контроллеру, согласно схемы подключения периферийных устройств.

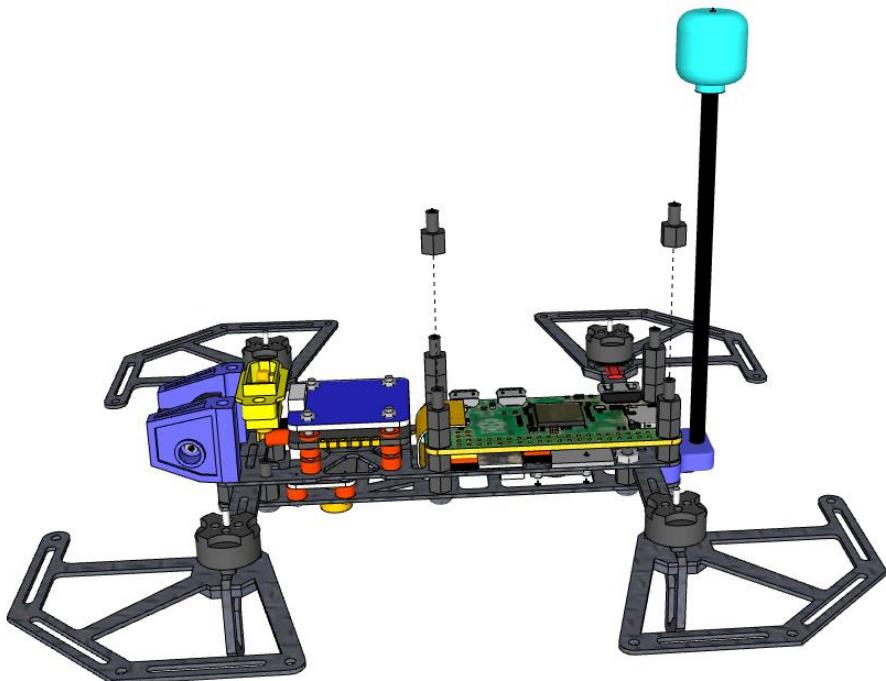
ВАЖНО! ВИДЕОПЕРЕДАТЧИК БЕЗ АНТЕННЫ НЕ ВКЛЮЧАТЬ!

Шаг 13.

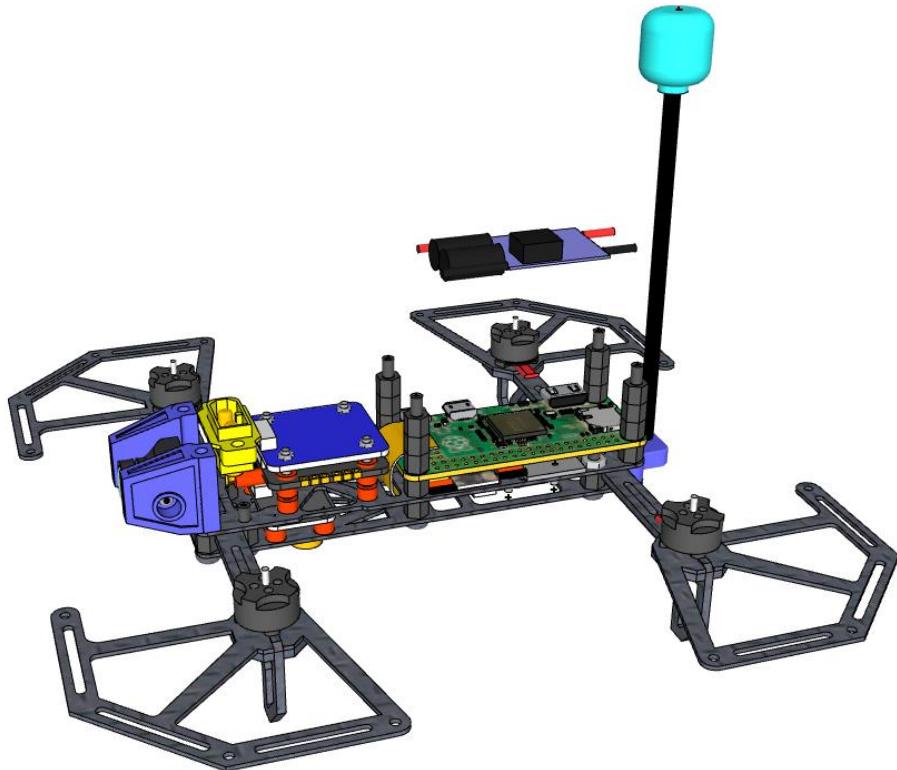


Установите одноплатный компьютер Raspberry Pi zero 2 и закрепите нейлоновыми проставками. Подключите шлейф камеры в соответствующий разъём.

Шаг 14.

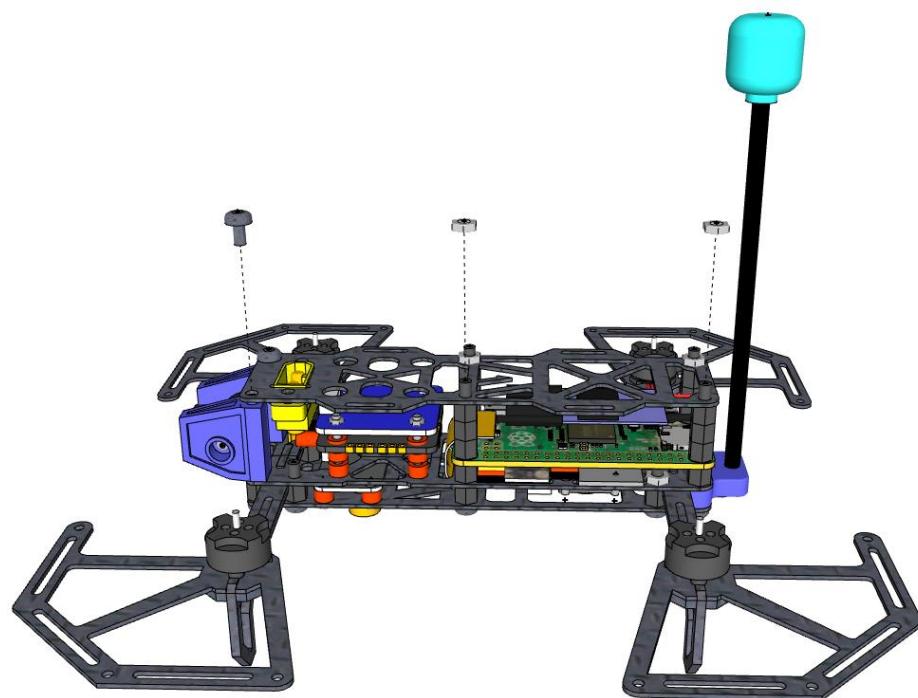


Установите нейлоновые прокладки в два яруса.
Шаг 15.

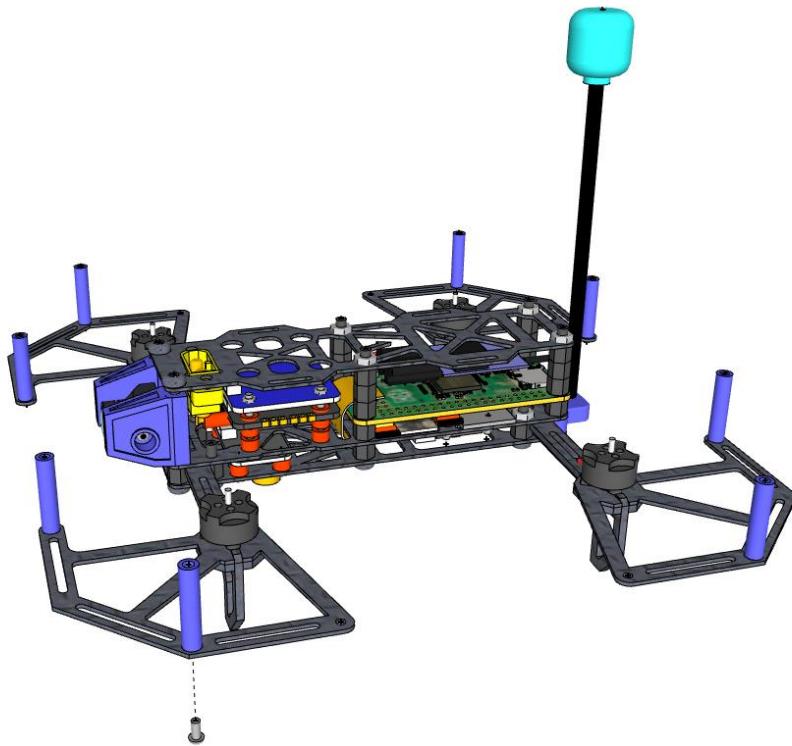


Установите понижающий модуль. Подключите Raspberry Pi zero 2 к полетному контроллеру согласно схемы подключения.

Шаг 16.

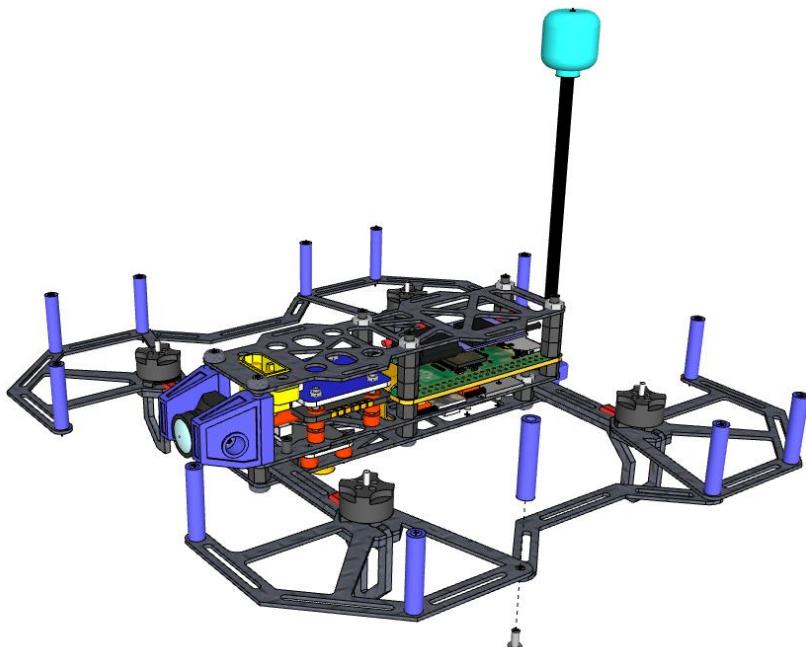


Установите верхнюю пластину, используя крепеж M-3.
Шаг 17.



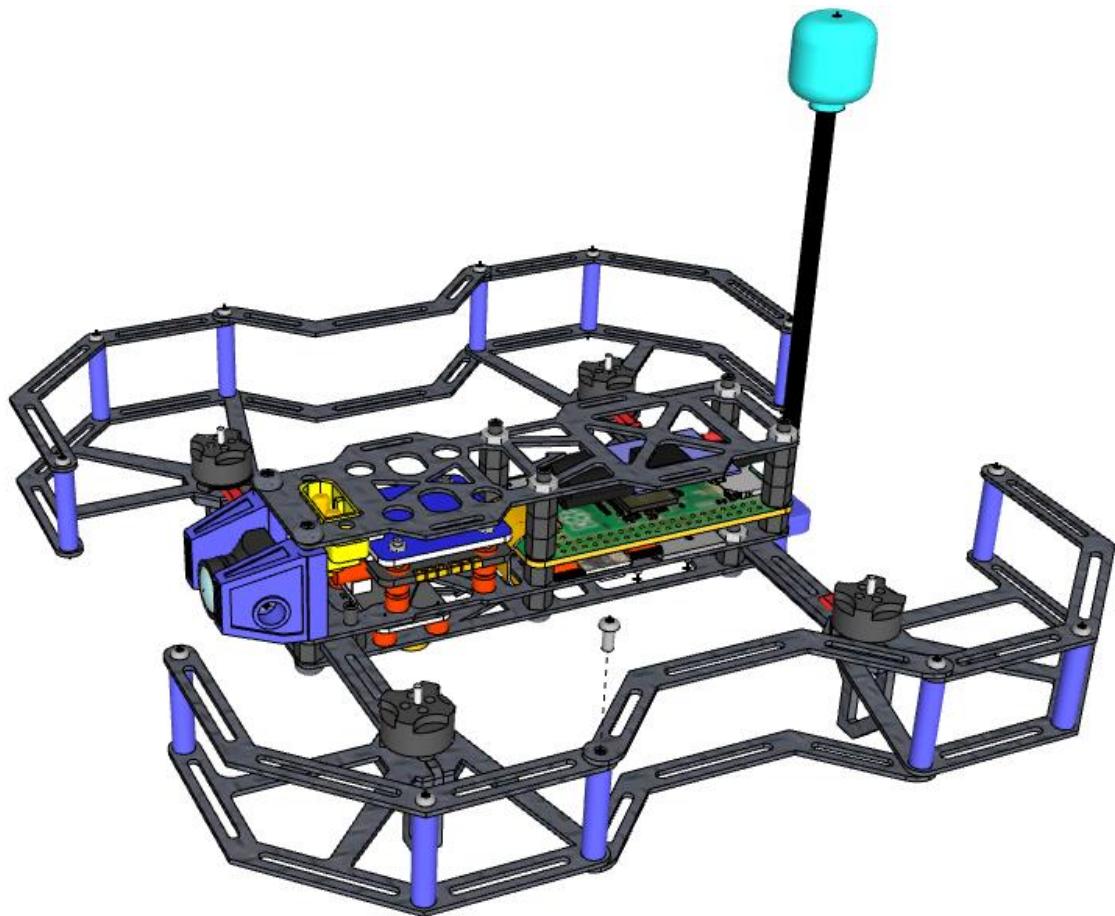
Установите стойки M2 20мм, как показано на рисунке.

Шаг 18.



Установите элементы защиты пропеллеров, крепя их с помощью стоек M2, к основным элементам защиты.

Шаг 19.



Установите верхние элементы защиты пропеллеров.

Произведите настройку квадрокоптера, согласно инструкции.
Приятных полетов.