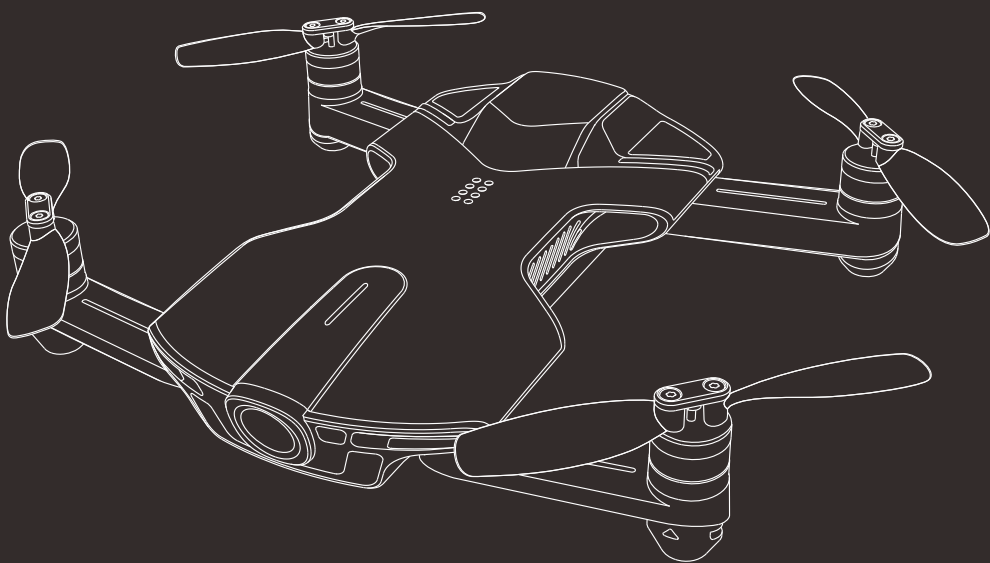


WINGSLAND
曼塔智能

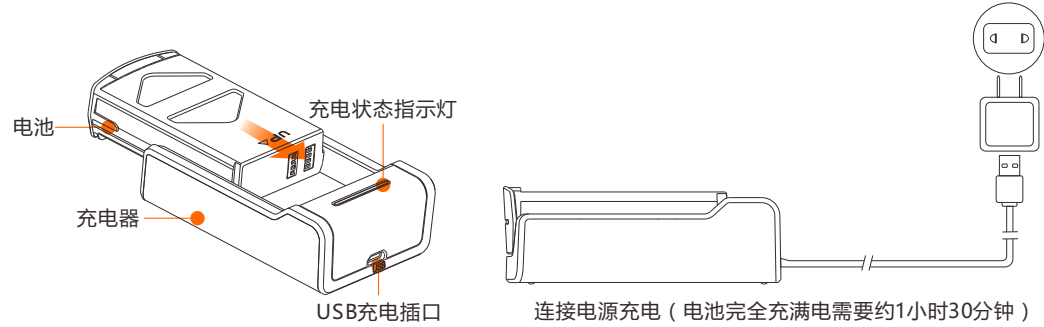
曼塔 S6

快速入门指南 V2.1



1.充电

S6配备的可充电高密度锂电池，容量为1400mAh，标准电压7.6V。请用S6专用充电底座给电池充电。充电状态下，充电器指示灯显示红灯常亮。如指示灯变成绿色，则表示电池充电完成，请取下电池，断开电源。也可以通过移动电源给电池充电。



- ❗ 红绿灯交替闪烁代表电池已出现故障,请立即切断电源并拔下电池。
- ❗ 建议选择室温环境下飞行。低温环境下，电池的性能会受到严重影响，缩短飞行时间。起飞前，请先给飞行器通电三至五分钟，或者通过把电池放入口袋、用手捂热等方式将电池预热至20℃以上再进行操作。

2.下载安装APP

扫描包装或下方二维码下载安装最新的WINGSLAND FLY APP。还可访问“深圳曼塔智能科技有限公司”官网(www.wingsland.com)或在App Store进行下载。



APP 安卓版

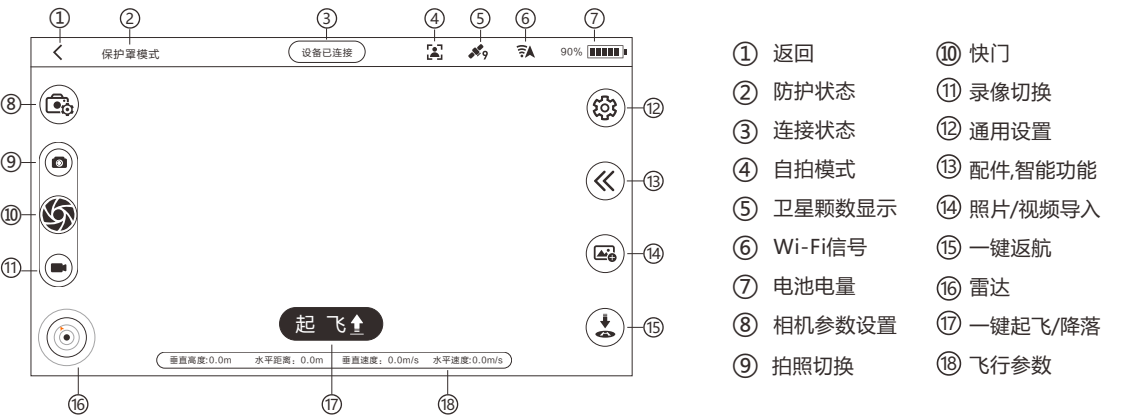


APP iOS版

- ❗ APP支持Android 5.0.1及以上版本，iOS 9.0及以上版本。(推荐使用手机：苹果、华为、小米、魅族、OPPO)

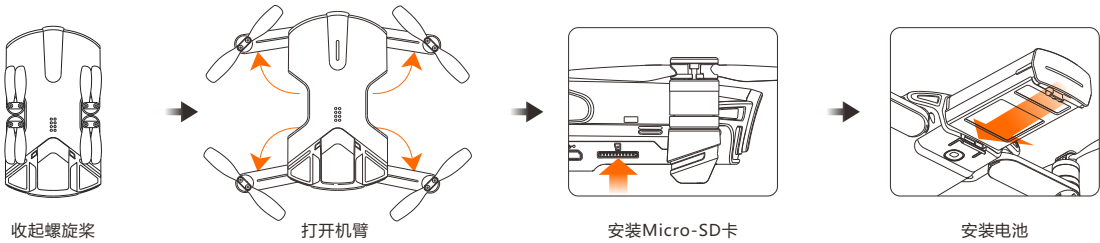
3.WINGSLAND FLY 介绍

WINGSLAND FLY是专门为S6开发的配套APP。用户通过APP实时查看飞行画面和飞行状态信息。还可以使用APP进行飞行操作控制、相机参数设置、拍照、录像等操作。



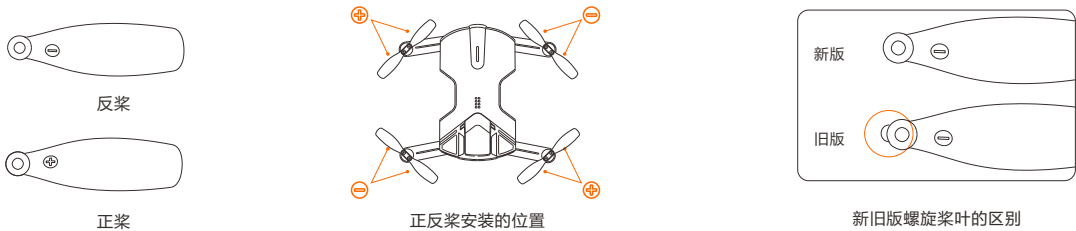
4.准备飞行器

将飞行器四个机臂展开至最大处。再将Micro-SD卡插入到SD卡槽内（最高支持32G内存卡）。并安装飞行器电池。



如需更换螺旋桨叶

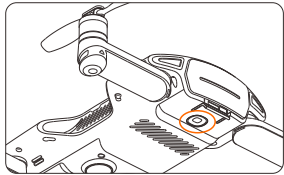
桨叶上标有正负符号。⊕号表示正桨 ⊖号表示反桨。只能以旋转方向相同的螺旋桨桨叶进行更换，当需要更换桨叶时，使用螺丝刀沿逆时针方向拧出固定螺丝,将原来的桨叶拆卸下来，再将新的桨叶安装到桨座上。



- ❗ 建议每次累计飞行时间达到5小时后，用附赠的螺丝刀拧紧一次固定螺丝，防止螺丝松脱。
- ❗ 旧版的螺旋桨起飞前需要把桨叶保持同一水平直线掰开，新版的螺旋桨可通过离心力自动甩开。新旧桨叶不可混用。

电池

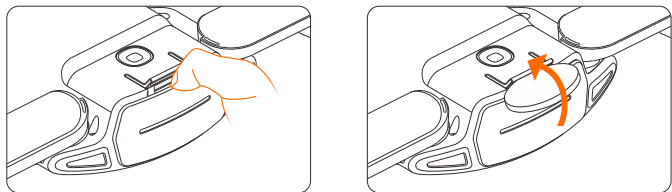
长按电源按钮5秒开机，飞行器通电自检，发出“滴滴滴”连续短音，当发出一声长响的嘀声后，表示飞行器自检完成，飞行器正常启动。



电源键

如需更换电池

把飞行器倒置，用拇指扣住电池锁扣处，抽出电池。如拇指力量不足，请用扁平细小硬物代替拇指抽出电池然后装上电量充足的电池。



5.连接飞行器和移动设备

启动飞行器后，在移动设备上选择S6对应的Wi-Fi网络，默认的Wi-Fi名称为wingslandS6_air_xxxxxx，密码为12345678或wingsland，可在飞行器的机身侧面查看WiFi名称和密码。成功连接后运行APP。



❗ S6使用的是Wi-Fi传输方式，图传画质和控制距离会因不同品牌手机内置的Wi-Fi模块差异而略有不同。

6.飞行模式

进入主界面，先选择飞行器防护状态。如果已安装螺旋桨保护罩，选择保护罩模式。没有安装保护罩，选择普通模式。S6飞行控制系统支持以下飞行模式：

GPS模式

当飞行器搜到7颗或7颗以上卫星颗数的室外环境下，S6能使用内置的GPS/GLONASS双模卫星导航系统进行起飞悬停，飞行环境和地理条件对卫星信号影响较大，室外飞行注意以下事项：

- ① 请选择开阔、视野良好场地飞行。飞行时确保远离人群；
- ② 请勿在高大建筑物、高压信号塔等强干扰场地附近飞行；
- ③ 严禁在禁飞区域及法律限制飞行区域飞行；控制飞行高度和距离在100米以内；
- ④ 请勿在3级及以上大风、雨、雪、有雾天气等恶劣天气下飞行；
- ⑤ 在海拔6000米以上，飞行器和电池性能可能受到环境因素影响,请谨慎飞行。

辅助定位模式

当在GPS卫星信号不足的环境下，飞行器只能利用底部的光流和超声波模块进行辅助定位。辅助定位系统使用高度范围为0.45米到2.5米。辅助定位系统可能会受飞行速度、光照强度和地表纹理等影响。在以下情况，请谨慎使用辅助定位系统：


- 低空快速飞行；
- 强烈反光的物体表面；
- 水面和纯色物品表面；
- 光线特别暗或特别明亮的环境下；
- 倾斜度超过30度的物体表面；
- 其他可能影响超声波和光流定位的情况。

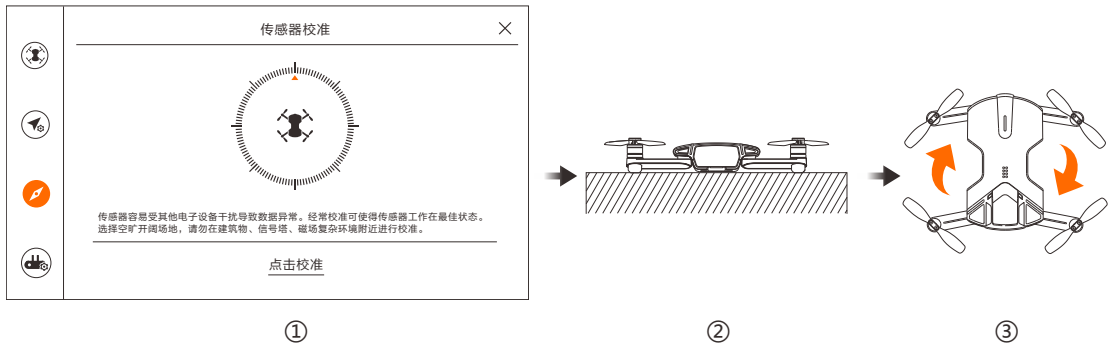
❗ 在GPS信号欠佳的情况下（飞行器搜到卫星不足7颗）且不满足辅助定位条件时，飞行器仅提供姿态增稳。此时飞行器仅能利用气压计进行定高，无法定点。飞行器会出现水平漂移，这种情况请尽快控制飞行器返航降落。

7.传感器校准

飞行器出现以下情况时，请执行传感器校准：


- 首次飞行；
- 与上一次校准地方相距较远或地理地貌差距较大的飞行地点；
- 飞行漂移比较严重。

校准方法：在通用设置图标，选择传感器校准选项(图①)，点击"开始校准"，将飞行器水平放置(图②)，点击"确认"后开始校准，根据APP提示顺时针旋转飞行器(图③)，当APP界面显示"校准数据更新中"时，把飞行器水平静止放置，直到"数据校准完成"提示出现，点击"确定"完成校准。如弹出"陀螺仪异常"请重复上述步骤重新校准。




起飞/降落

起飞：轻触主界面上的"一键起飞"图标，点击手势图标确认后，飞行器自动起飞到一定高度悬停待命。

降落：起飞后，图标自动切换为"一键降落"，轻触该图标选择“确认”按钮后，飞行器开始自动降落。降落前，请确保飞行器下方无障碍物干扰。

- ❗ 请勿在狭小空间环境下飞行。室外起飞前，确保搜到足够的卫星颗数。室内起飞前，确保地面场景满足超声波、光流辅助定位条件。详见《S6用户手册》。
- ❗ 一键起飞操作，室内环境下，自动升高至1.2米高度悬停。室外环境下自动升高至2.5米高度悬停。

返航


一键返航：轻触主界面的"一键返航"图标。选择“确认”按钮后，飞行器根据设定的返航高度，朝返航点返航降落。返航过程中，可以点击左上角的"退出"图标或者拨动虚拟摇杆，退出一键返航。

返航高度：当飞行高度低于7米时，上升至7米高度返航。当高度为7米或者7米以上时，保持当前的高度返航。


- ❗ 若在与返航点水平距离5米范围内触发一键返航，由于飞行器与返航点距离比较近，无论飞行高度是否达到预设高度，飞行器会以当前高度进行自动返航。

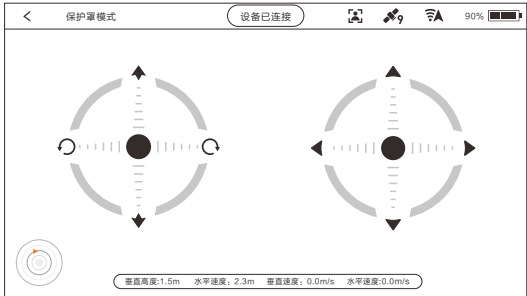
8.控制模式

虚拟摇杆模式

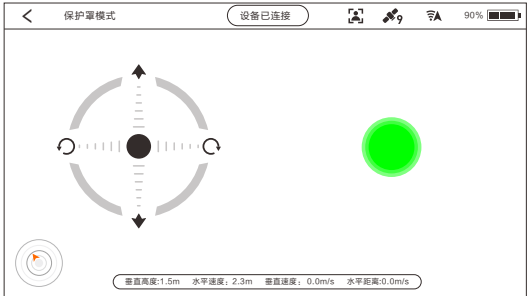
当飞行器成功连接上移动设备后，即可开始使用虚拟摇杆控制飞行器。进入到GO开始航拍主界面，触碰屏幕就能调出虚拟摇杆图标。出厂默认设置为美国手，左虚拟摇杆控制上升、下降、左旋转、右旋转指令，右虚拟摇杆控制向前、向后、向左、向右飞行指令。如需切换成日本手控制方式，点击通用设置图标,在操控设置里的摇杆类型选项中选择"日本手"。确认后可以切换成日本手控制模式：左虚拟摇杆控制向前、向后、左旋转、右旋转指令。右虚拟摇杆控制上升、下降、向左、向右飞行指令。

体感控制模式

点击通用设置图标,在操控设置里的摇杆类型选项中选择"体感模式",体感模式是利用移动设备自带的重力传感器,通过倾斜移动设备控制飞行器的运动方向。触碰屏幕就能调出左边的虚拟摇杆图标。左边的虚拟摇杆控制上升、下降、左旋转,右旋转指令。触碰屏幕右边部分界面,屏幕上会出现绿色的圆球:向前/后倾斜移动设备,飞行器向前/后飞行。向左/右倾斜移动设备,飞行器会向左/右飞行。



虚拟摇杆模式







体感模式(美国手)

❗ 体感模式只适用于美国手操控习惯,不能切换成日本手。(美国手为左手油门,日本手为右手油门,详见《S6用户手册》介绍)。

9.拍照/录像

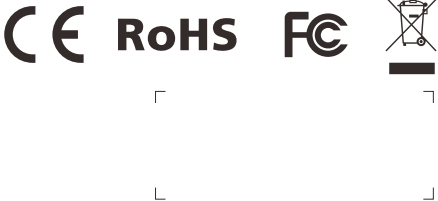
拍照: 点击拍照按键, 每按一次 "快门" 按键, 拍摄一张照片。在相机设置里选择切换至连续拍照模式, 单次点击 "快门" 按键 即可实现6连拍。

❗ 在相机设置里, 拍照模式下选择打开延迟拍照模式。点击 "快门" 图标, 将延迟5秒后自动拍摄一张照片。

录像: 在主屏幕点击录像按键, 切换至录像模式, 点击 "录像" 图标, 开始录像。可通过时间显示查看录像时长。再次点击录像按键 则停止录像。

WINGSLAND
SHENZHEN WINGSLAND TECHNOLOGY CO., LTD.

了解产品详细信息, 请扫描以下二维码或输入以下网址下载曼塔S6《用户手册》
<http://www.wingsland.com>



★本指南内容如有更新, 恕不另行通知。请到"深圳曼塔智能科技有限公司"官网 (www.wingsland.com), 下载最新的《快速入门指南》。