

HK-6410

四类机架

安装说明书



注意事项

本产品适合年满 18 周岁的成年人使用，因以下原因造成的人身伤害，财产损失等，本公司将不承担任何责任，请认真阅读以下条款：

1. 通过非正规渠道获取，使用非本公司产品或仿制产品。
2. 未按本用户手册正确进行安装，设置及使用。
3. 自行改装及更换非本公司生产的零件或配件，导致飞行器运行不良进而造成的伤害。
4. 用户在饮酒，吸毒，身体或精神状态不佳的情况下操控飞行器。
5. 操纵人员主观故意或操作不当引起的财产损失及人身伤害。
6. 飞行器零部件自然老化磨损导致的本产品运行不良。
7. 在超过本产品标注的严苛适用环境下使用本产品。
8. 用户在能见度不足，视线受阻的情况下使用本产品。
9. 用户在政府空中管制区域，禁飞区等使用本产品。
10. 非正常使用导致的产品损坏。

认识 HK6410

1. 模块化一体机身

机身主体采用模块化设计，机身框架一体成型，结构精简，装配便捷

2. 分离式机臂拆件

机臂采用了分离式拆件设计，巧妙设计了断点，减少炸机损坏部件，降低维修成本

3. 伞形折叠设计

整机采用经典的伞形折叠方式，最大化降低折叠后的尺寸，便于收纳存放

4. 可拓展挂载平台

可拓展挂载平台可适配用于不同行业用途的设备，例如搭载云台、吊舱、喊话器、抛投器等



重要注意事项

- 务必在完成所有安装及连线后，再连接飞行器电源。

安 装

安装时请自备中强度螺钉胶。首先完成拆箱检查，随后进行脚架安装、机臂安装、动力系统安装、飞控系统安装，若有其他选配方案，最后进行选配方案的安装。

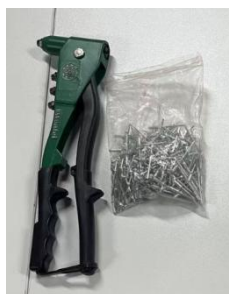
拆箱检查

我司为用户提供了以下文档资料

- 1、《产品安装说明》

请认真检查物品是否缺失、损坏，如有问题，请及时联系本公司。请认真阅读《产品安装说明书》，并遵守本说明书操作规范完成安装，并仔细阅读相关注意事项。

工具准备



手动拉铆枪与 M3 铆钉



手电钻与 M3 钻头



剪刀



内六角螺丝刀 M2~M6



M5 十字螺丝刀



气泡单轴水平仪



M3 双面胶



扎带



钳子



中强度螺丝胶

机架动力组装

⚠ 注意：一共有 6 根机臂，其中有 2 根机臂长度是比较长的，为飞行器左右的两个机臂，因此这两个机臂安装的电机必须为**一正一反**。



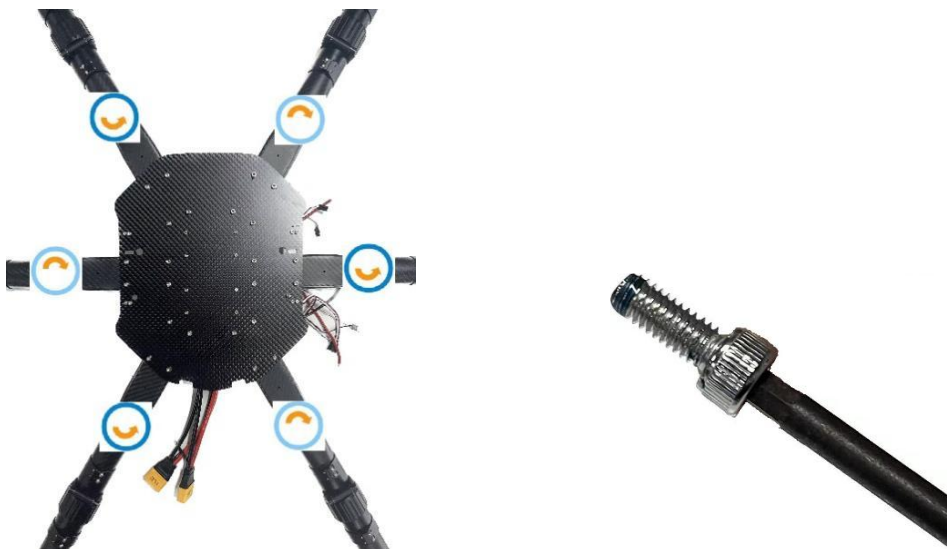
1、动力系统安装前，需在下图位置**机臂折叠处对应的线的位置**套上配送的蛇皮套管；



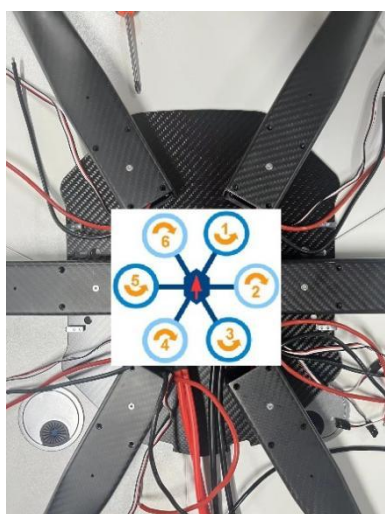
2、在套管的**两端**可穿入扎带并绑紧，避免在后续使用中套管发生位移；



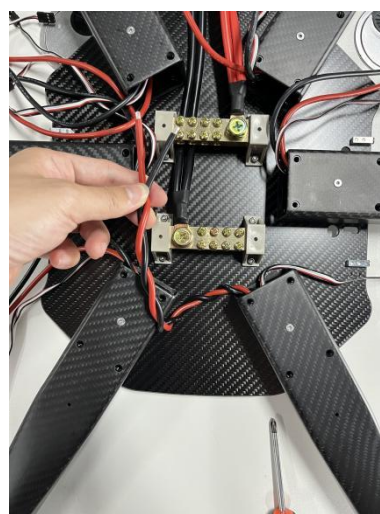
3、安装六个机臂的动力，把**电机座完全套入管内**，在平整的桌面上对上图**红圈**处进行**调平**（请确保折叠件已拧紧），完成后拧紧电机座螺丝；



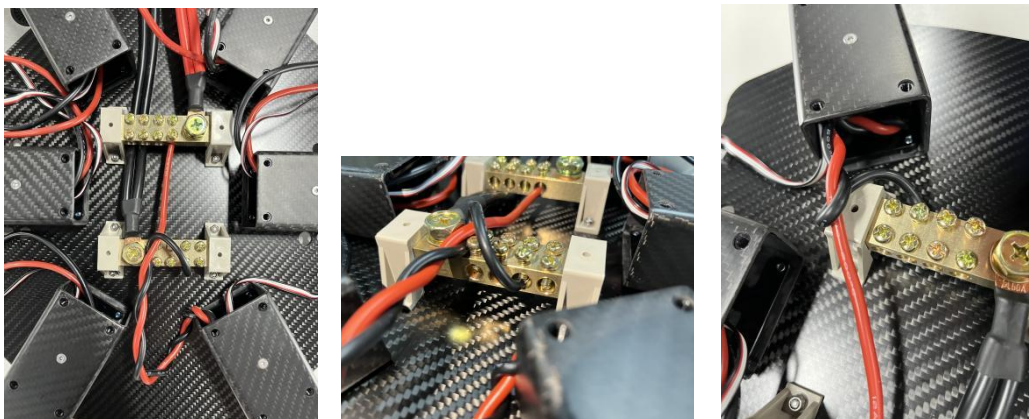
4、翻转中心盘（电源线为机尾）用 **M4*10** 的螺丝安装（如图须**使用适量中强度螺丝胶**），安装时注意电机**转向与朝向**，其中**左右机臂为长机臂**；



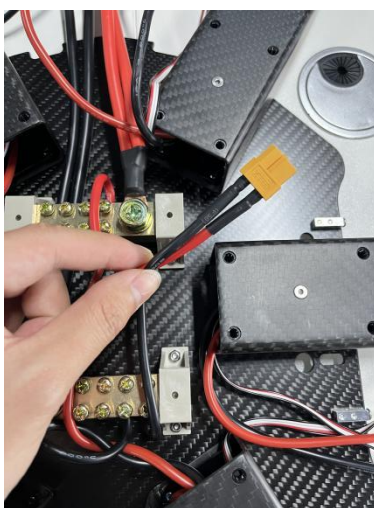
5、完成机臂安装后，再翻转摆正中心盘，如图所示，**检查电机转向安装的是否正确**；



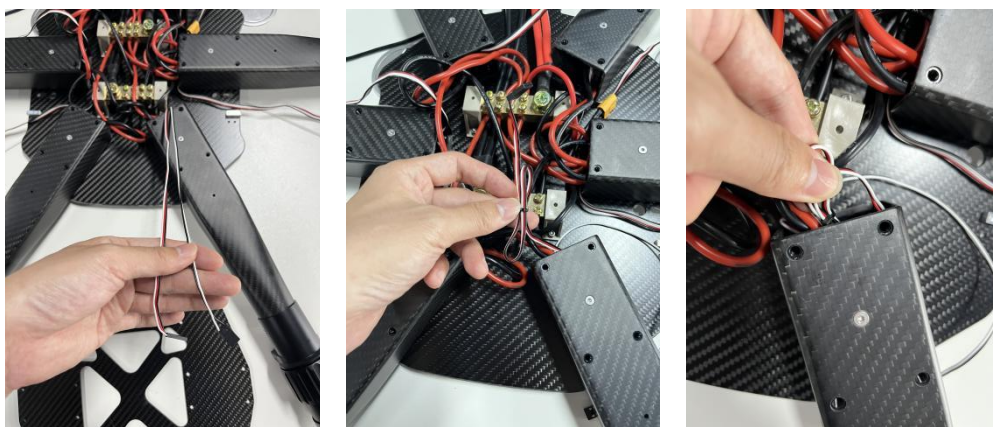
6、**完成检查后**，准备安装动力正负极。如图正负级尽量交叉成麻花状（以减少磁干扰）；



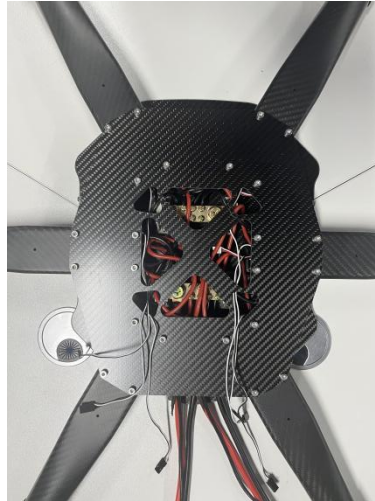
7、根据主电源当前连接位置区分正负极，把电调正极负极接入对应的中心板（红色接红色，黑色接黑色）。拧螺丝时压紧线头即可，并把多余的线塞回机臂中。



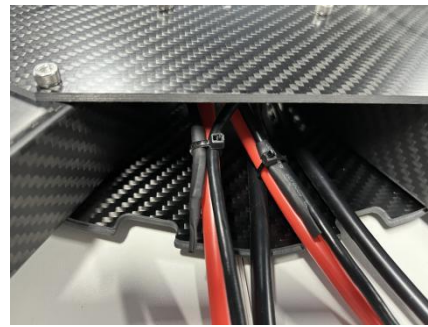
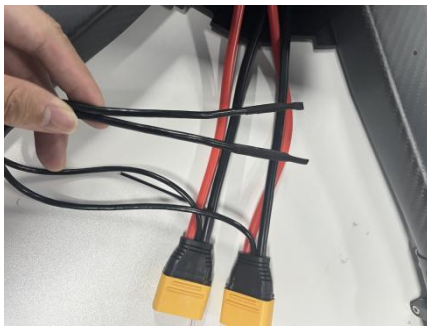
8、完成电调电源接线后，需要接上一根 **XT60 公头电源线**，用以飞控供电。



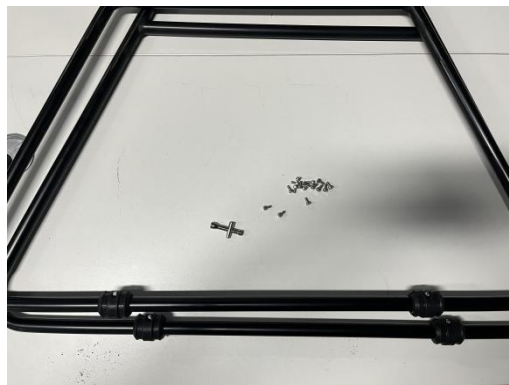
9、电调信号线，需要使用 **2PIN 的黑白杜邦线**，可如上图把信号线分成两股，3PIN 的杜邦线用扎带整理好，然后塞回到机臂内。



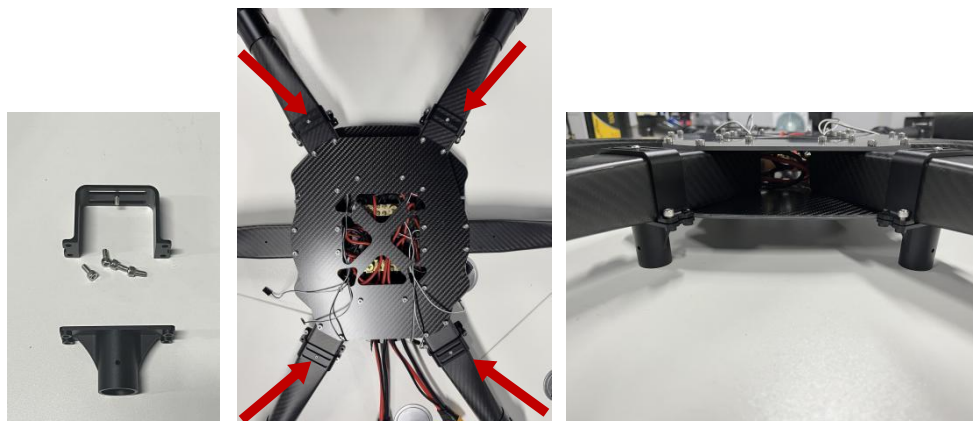
10、完成线的整理后，安装上上盖板（需要上螺丝胶）。**注意：**脚架的设计会压紧机身（使飞行器更紧凑），若您提前安装了脚架，请把脚架与机臂的固定件松开（下述 13、），否则会因脚架的紧固导致上盖板的螺丝孔对不上，建议按本说明步骤进行安装。



11、总电源的两条信号线暂时无需使用，可用扎带进行固定。



12、四个脚套套好位置之后，使用 **M3*10** 螺丝与螺母进行固



13、把四个脚架固定件拆开，分别安装到如图四个机臂上。固定件的四颗螺丝暂时不需要拧紧，以方便后续安装脚架与电池箱。



14、把脚架分别安装到飞行器的左右两侧注意脚架需要**插入到套管内的最底部**。



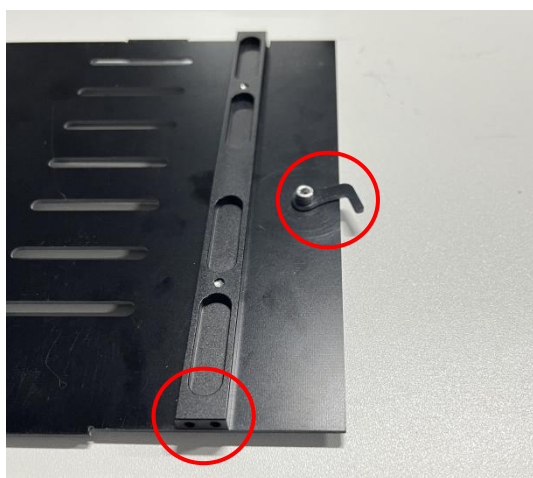
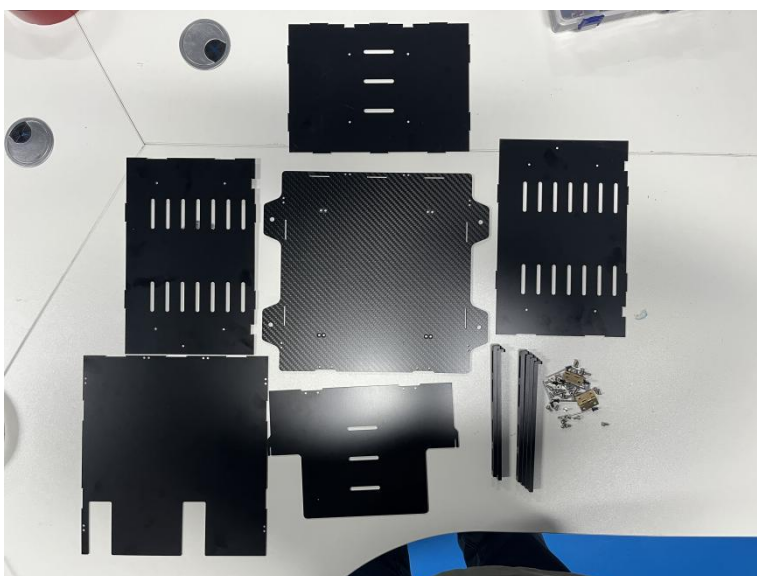
15、使用 M3 的钻头，在套管的开孔位置在脚架上开定位孔。定位孔为对穿孔，两边分开钻孔即可。



16、使用 **M3*28** 的螺丝与螺母，固定脚架。

飞行器下半部分部分的组装与安装

⚠ 注意：下图为电池箱组装的所需的配件。



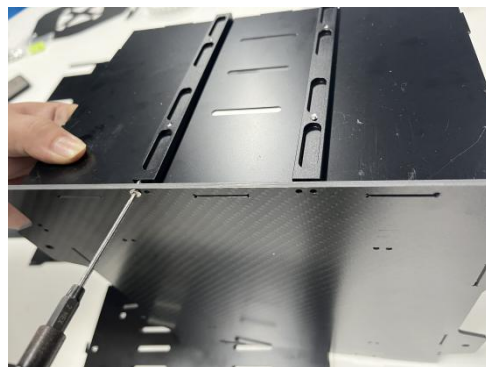
1、如图为电池箱的两侧外壁，注意舱门扣的朝向，以及固定条没凸起的部分在下方，凸起的部分在上方并朝里（看右图红圈部分）。



2、如图为电池箱内壁，舱门扣使用的螺丝为 **M3*8**+螺母，固定条使用的螺丝为 **M3*6**。



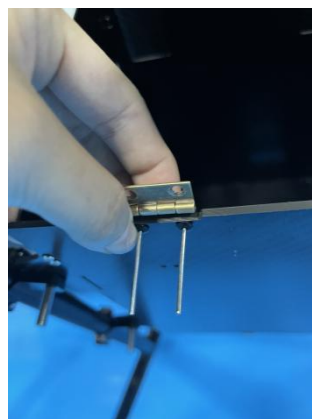
3、如图为电池箱背面侧板的固定条的安装。



4、如图侧板与底板使用 **M3*6 的平头螺丝** 安装。另外底板的内外可以通过螺丝孔区分，有沉头设计的为内部。



5、完成侧板安装后，如图使用 **M3*6 的平头螺丝** 安装上盖，上盖的缺口朝向舱门。



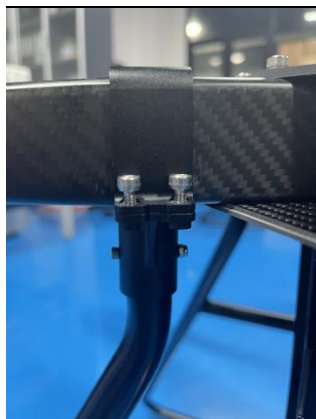
6、折叠叶片与铆钉的朝向如图所示（有沉头设计的孔面朝向碳板）。



7、底板上两边的折叠叶片安装完成后，如图进行舱门的安装。（左图为舱门关闭，右图为舱门打开）



注意：接下来开始电池箱的安装，过程中会提及螺丝的松紧度的情况，请按以下说明的顺序进行操作。



8、首先如图拧松此处连接件的螺丝(但不要完全拧下来)。



9、拆分电池箱-脚架的 4 个连接件，分别如图在两个脚架上进行安装（**M6 螺丝** 拧入即可，暂时不用拧紧）。



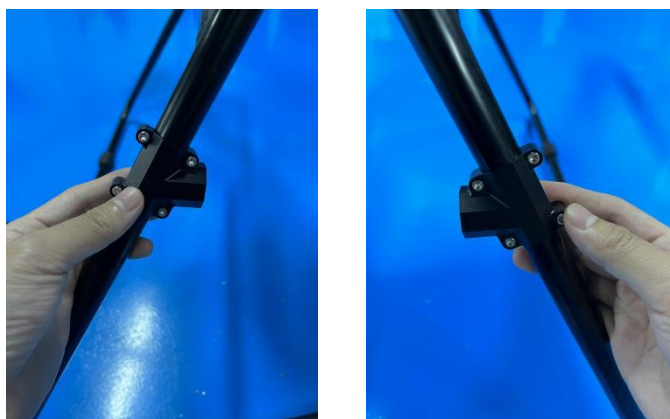
10、此时确认电池箱是否居中（**请确保当前的位置电池舱门能正常打开**）。



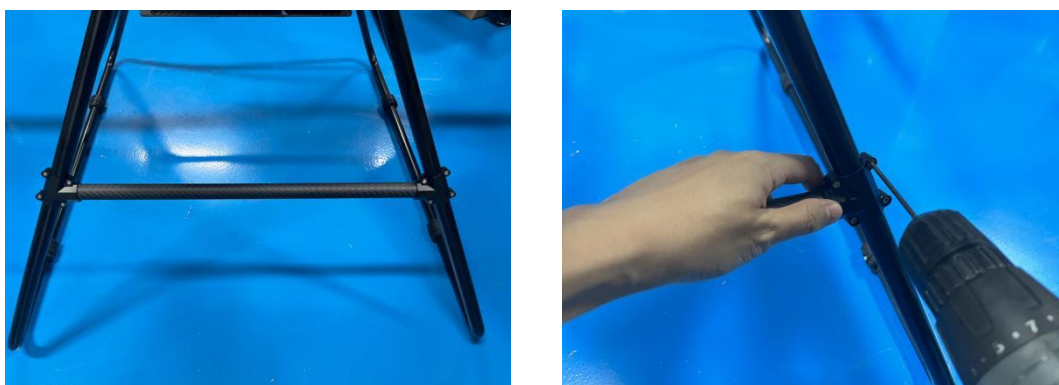
11、把连接件的另一半安装上，**注意连接件锁紧后是有间隙的，上下的间隙需要尽量相同。完成后锁紧所有脚架的螺丝，脚架与机臂的连接件需要打上螺丝胶。**

⚠ 注意：下图为脚架前后横杆所需的配件。



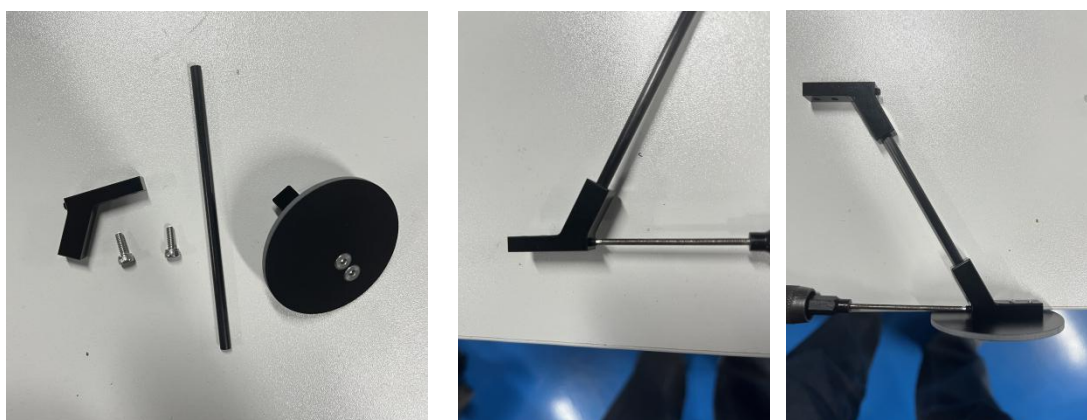


12、按图中的方向把夹件分别安装在机头或机尾两侧脚架上（但不要拧紧螺丝，保持夹件可以上下活动）。

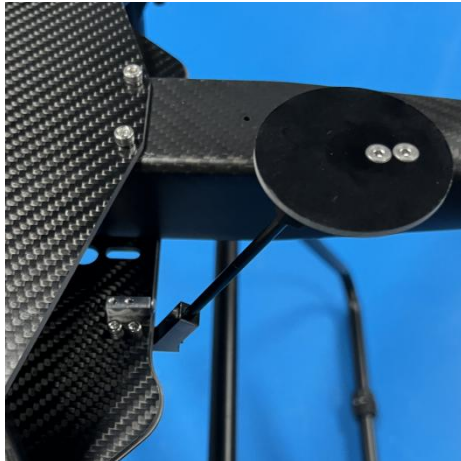


13、套上横杠，然后向上推动到能固定的最高位置，横杠要尽量水平，最后拧紧螺丝。

飞控等配件安装



1、如图为 GPS 支架配件，碳杆插入底座（插入到刚好露头的位置）使用 **M2 螺丝刀** 拧紧锁定用的螺丝。另一边的 GPS 座可以如图放在桌子边缘以确保安装时与底座平行（同样使用 **M2 螺丝刀** 拧紧）。

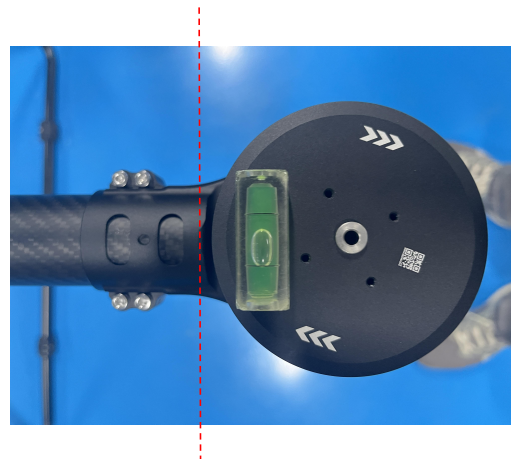
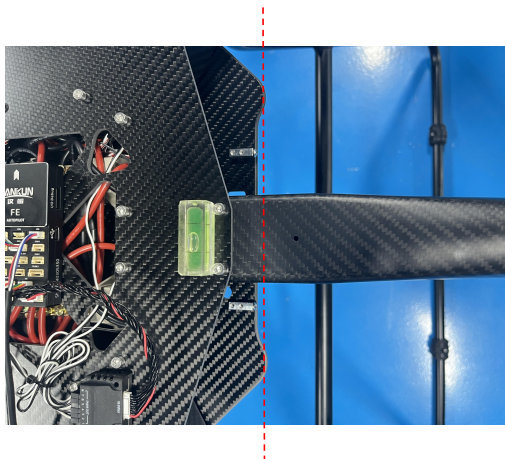


2、使用配套的 **M3*8** 螺丝，把 GPS 支架安装在飞行器上。



3、然后按照飞控型号对应的说明书，把飞控与其配件安装在飞行器上。

检查电机水平



1、把水平气泡球分别放置在中心盘与电机上，并需要与机臂**相互垂直**（如图所示）。观察两端气泡的位置必须相同，若有偏差则以中心盘为准对电机重新调整。若调整途中有移动飞行器，则需要重新测量对比。



⚠ 注意：电机水平非常重要，若电机水平出现异常，会造成飞行器动作响应延时、掉高升高、震动过大，严重时会出现失控自旋。**需要在电机水平调整完成后，在电机座定位孔处开孔，打上铆钉进行固定。**若不用铆钉固定，需要每周或定期检查电机水平。