



2S
— Power —

TINY GT7 TINY GT8

使用说明

安全警告：遥控模型飞机属高危险性商品，飞行时必须远离人群，任何飞行导致的事故，损失，本公司概不负责

套机仅支持2S输入，超压会导致损坏

名称	TINY GT7	TINY GT8
飞控+电调	Betaflight SPRACINGF3+4in1电调10A BLHeliS	
接收机	RX2A PRO,DSM2,AC900(S-FHSS+D16)	
摄像头	OV231(800TVL 150度 NTSC)	
图传	Q25OSD(25mW 16CH 智能OSD V1)	
输入电压	仅2S	
电池	7.4V 380mAh 50C	
重量(不含接收机和电池)	40.5g	47.8g
轴距	75mm	87.6mm
电机	XT0803-9000KV	XT0804-7500KV
桨	1535	1935

使用教程和视频请登录：WWW.LDARC.COM

配置

TINY GT7

轴距：75mm

飞控+电调：

Betaflight SPRACINGF3

4in1电调10A BLHeliS

图传：Q25OSD(25mW 16CH 智能OSD V1)

摄像头：OV231(800TVL 150度 NTSC)

电机：XT0803-9000KV

螺旋桨：1535

电池：7.4V 380mAh 50C(XH2.54)

重量：40.5g(不含接收机和电池)

接收机：RX2A PRO,DSM2,AC900(S-FHSS+D16)



					
TINY GT7 PNP*1	1535桨*4对(黄色飞机)	7.4V 380mAh 50C*1	USB线*1	XH2.54&JST转接线*1	贴纸*1

TINY GT8

轴距：87.6mm

飞控+电调：

Betaflight SPRACINGF3

4in1电调10A BLHeliS

图传：Q25OSD(25mW 16CH 智能OSD V1)

摄像头：OV231(800TVL 150度 NTSC)

电机：XT0804-7500KV

螺旋桨：1935

电池：7.4V 380mAh 50C(XH2.54)

重量：47.8g(不含接收机和电池)

接收机：RX2A PRO,DSM2, AC900(S-FHSS+D16)

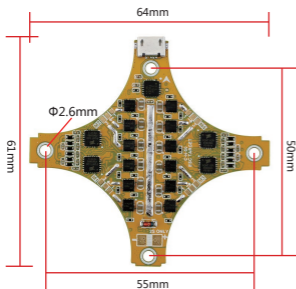
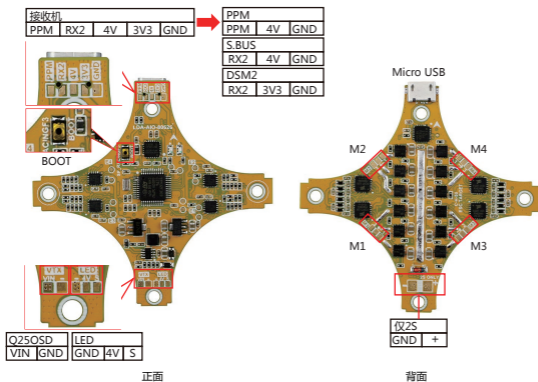


					
TINY GT8 PNP*1	1935桨*4对(黄色飞机)	7.4V 380mAh 50C*1	USB线*1	XH2.54&JST转接线*1	贴纸*1

飞控固件:Betaflight SPRACINGF3

电调固件:BLHeli S C-H-50(16.7[Official])

- 1.飞控输出电压4V可以为5V接收机和LED供电,不影响正常使用
- 2.仅支持2S锂电池输入(最高电压8.7V),电调2S供电时单路10A电池输出

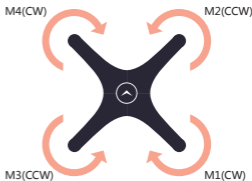


请用配套USB线连接进行调参,不匹配的USB线会导致PCB损坏

电机



注意：安装桨叶时注意电机的旋转方向，电机的连接线放置在卡位下方，避免连接线和桨叶触碰



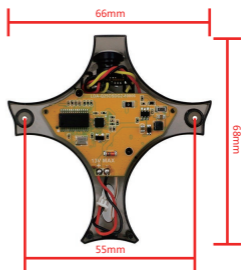
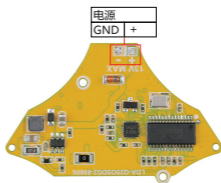
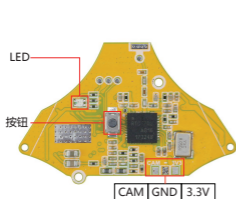
图传&摄像头

OSD:智能 OSD V1

图传:5.8G 25mW 16CH

图传输入电压:2-3S(7.2-13V)锂电池(套机仅支持2S)

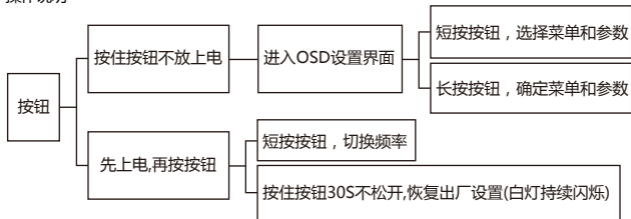
工作电流:100mA(7.2V,未接摄像头)



频点表

■ ■ 5800MHz	■ ■ 5828MHz	■ ■ 5733MHz	■ ■ 5769MHz
■ ■ 5806MHz	■ ■ 5843MHz	■ ■ 5866MHz	■ ■ 5745MHz
■ ■ 5847MHz	■ ■ 5740MHz	■ ■ 5760MHz	■ ■ 5780MHz
■ ■ 5790MHz	■ ■ 5820MHz	■ ■ 5860MHz	■ ■ 5752MHz

操作说明



打开☑, 关闭☒, 返回←

2¹_{LS} 4.07v
智能 OSD V1

▶	2 ¹ _{LS} : <input checked="" type="checkbox"/>	2 ¹ _{LS}	3 ¹ _{LS}	4 ¹ _{LS}	←										
	3 ¹ _{L4} : <input checked="" type="checkbox"/>	3 ¹ _{L3}	3 ¹ _{L4}	3 ¹ _{L5}	3 ¹ _{L6} ←										
	--- : <input checked="" type="checkbox"/>	---		-	←										
	A : <input checked="" type="checkbox"/>	A	P	N	←										
	: <input checked="" type="checkbox"/>				←										
	: <input checked="" type="checkbox"/>	L	D	A	R	C	←								
40		A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	←
		N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z	←
		1	2	3	4	5	6	7	8	9	0	-	.	←	N
L	D	A	R	C											01:12

1. 电池电压

2¹_{LS} : 2¹_{LS} 3¹_{LS} 4¹_{LS} ←

2. 负载报警电压(建议设置为3.3V或3.4V)

3¹_{L4} : 3¹_{L3} 3¹_{L4} 3¹_{L5} 3¹_{L6} ←

3. 辅助线

--- : --- || |-| ←

4. 摄像头制式设置

A : A P N ← 自动 A PLA P NTSC N

5. 时间显示

: ←

6. 用户名设置

: L D A R C ←

7. 40s无按键操作, 自动退出OSD设置界面

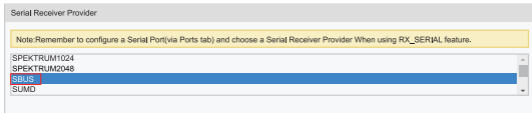
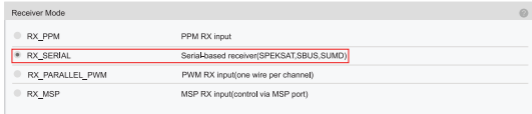
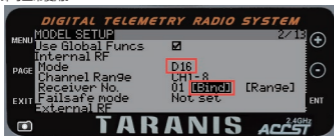
接收机

AC900(S-FHSS+D16)对码, 示例遥控器(FRSKY X9D/Futaba T18SZ)

对码前请先检查当前接收模式, 也就是上电第一次闪烁的指示灯颜色, ■表示S-FHSS, ■表示D16

FUTABA S-FHSS对码: 打开遥控器电源, 按住AC900上的按钮不放然后上电, 接收机绿灯快速闪烁表示已经进入对码模式, 用户可以松开按钮, 当绿灯常亮表示对码完成并且已经正常工作。

FRSKY D16 (无遥测) 对码: 按住AC900上的按钮不放然后上电, 接收机绿灯快速闪烁表示已经进入对码模式, 用户可以松开按钮。触发遥控器进入D16模式对码, 接收机的绿灯熄灭红灯常亮表示对码成功, 此时遥控器退出对码模式后接收机即可正常使用。



RX2A PRO对码(S.BUS模式), 示例遥控器(FLYSKY FS-i6)

按住接收机上的按钮不放然后上电, 绿色指示灯快速闪烁表示接收机已经进入对码模式, 用户可以松开按钮, 触发遥控器进入对码模式, 接收机的绿色指示灯熄灭, 红色指示灯常亮表示对码成功, 此时遥控器退出对码模式后接收机即可正常使用。

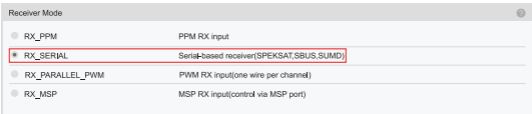
失控保护模式: 支持两种失控保护模式, 接收机正常工作的情况下按住按钮3秒不放, 可以在两种模式之间切换。使用接收机前请仔细检查失控保护是否正常, 防止飞机失控产生危险!

<失控保护模式1>: ■ 无信号1秒后, S.BUS输出信号, 油门通道信号988us, 其它通道1500us。

<失控保护模式2>: ■ 无信号1秒后, S.BUS不输出信号, 用户应事先设置好飞控的相关参数, 确保当S.BUS信号无输出时, 飞控能及时处理失控保护。

状态指示灯: 接收机上电后LED指示灯闪烁2次然后固定点亮, 指示灯含义如下:

第一次闪烁 (无线协议)	第二次闪烁 (失控保护)	常亮 (信号状态)
■ AFHDS2A无线协议	■ 失控保护模式1	■ 无信号
	■ 失控保护模式2	■ 有信号



FM800对码 (本机默认S.BUS模式, 不支持PPM), 示例遥控器(FUTABA T8FG)

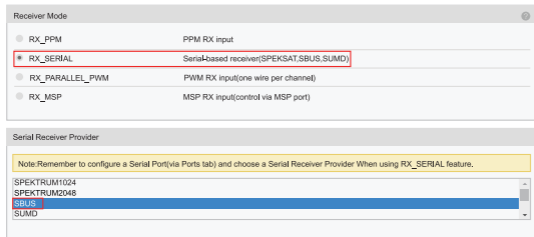
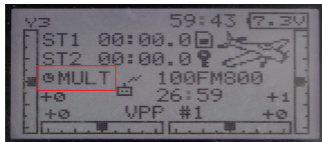
打开遥控器, 按住接收机上的对频按钮不放然后上电, 接收机绿色指示灯常亮表示对码成功。

S.BUS和CPPM模式切换

关闭遥控器, 接收机红灯亮时按住对频按钮6秒, 进入S.BUS和PPM模式切换松开。

1. 绿灯快闪时, 按下对频按钮并断开电源, 重新上电, 此时接收机进入S.BUS模式。

2. 绿灯慢闪时, 按下对频按钮并断开电源, 重新上电, 此时接收机进入PPM模式。



DSM对码, 示例遥控器(T-SIX)

1. 遥控器在关闭状态, 按住接收机上的对码按钮然后上电。

2. 接收机上指示灯快速闪烁后松开按钮, 此时已经进入对码模式。

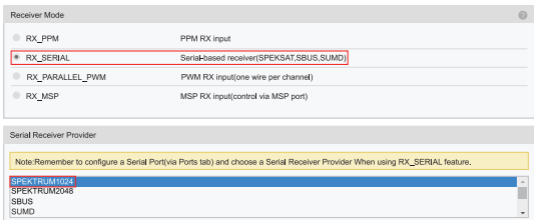
3. 打开遥控器对码模式, 对码成功后接收机指示灯常亮。

DSM2使用SPEKTRUM1024或SPEKTRUM2048协议, 根据遥控器型号选择对应的串口协议 (这里以T-SIX遥控为例, 串口协议设定为SPEKTRUM1024)。

DSM2: 早期版的SPEKTRUM和JR遥控器协议, 广泛使用并且有较好的兼容性。

DSMX: 最新版的SPEKTRUM遥控器协议, DSMX向下兼容DSM2。

备注: DSMX 遥控器可以连接DSM2和DSMX 接收机, DSM2 遥控器仅能连接DSM2接收机。



电池充电



产品和工厂编码

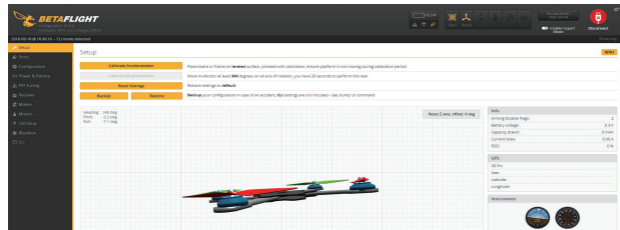
TINY GT7		TINY GT8	
产品名称	工厂编码	产品名称	工厂编码
TINY GT7 PNP NO RX	PNP.TINY GT7.NO RX	TINY GT8 PNP NO RX	PNP.TINY GT8.NO RX
TINY GT7 PNP AC900	PNP.TINY GT7.AC900	TINY GT8 PNP AC900	PNP.TINY GT8.AC900
TINY GT7 PNP RX2A PRO	PNP.TINY GT7.RX2A PRO	TINY GT8 PNP RX2A PRO	PNP.TINY GT8.RX2A PRO
TINY GT7 PNP DSM2	PNP.TINY GT7.DSM2	TINY GT8 PNP DSM2	PNP.TINY GT8.DSM2
TINY GT7 KIT	KIT.TINY GT7	TINY GT8 KIT	KIT.TINY GT8

公共配件	
产品名称	工厂编码
1935浆	PROP.1935.3
1535浆	PROP.1535.3
电池7.4V 380mAh 50C	BAT.7.4V 380MAH 50C
XT0803-9000KV	MOTOR.XT0803-9000KV
XT0804-7500KV	MOTOR.XT0804-7500KV
飞控+电调	FC.F3E10A
图传+摄像头	VTX+CAM.Q25OSD+OV231
OV231	CAM.OV231

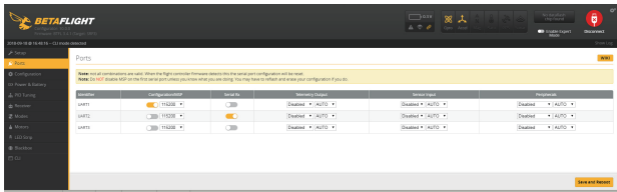
出厂设置

出厂已经刷固件，默认自稳模式，请直接调参（其它飞行模式和反乌龟模式可在Betaflight里自己设置）

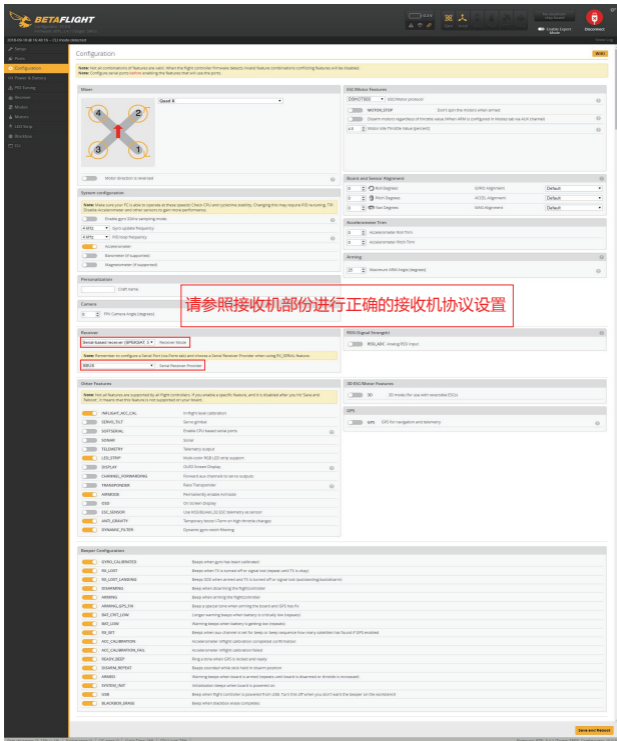
- 1.打开Betaflight调参软件
- 2.点击校准按钮“Calibrate Accelerometer”



3. 打开UART2开关，然后保存



4. 电调协议选择“DSHOT600”，设置正确的接收机协议，打开LED开关，然后保存



5. PID设置, 然后保存

Proportional **Integral** **Derivative**

46	45	25
50	50	27
65	45	

PID Settings

Controller	Proportional	Integral	Derivative	IC Rate
Roll	46	45	25	1.00
Pitch	50	50	27	1.00
Yaw	65			1.00

PID Controller Settings

Roll: 0.0, Pitch: 0.0, Yaw: 0.0

PID Gravity Gain

Roll Gravity Threshold: 5, Pitch Gravity Threshold: 300

6. 设置摇杆中立位置

Receiver

Please read receiver chapter of the documentation. Configure serial port if required, receiver mode (servo/servo/pwm) for serial receiver, bind receiver, set channel map, configure channel endpoints/range on Tx so that all channels go from 1000-2000. Set endpoint default 1500, min channel to 1000, configure mix directions, verify behavior when Tx is off or out of range.
(optional) Before flying read carefully chapter of documentation and configure servos.

Channel	Servo
AUX 1	120
AUX 2	120
AUX 3	120
AUX 4	120
AUX 5	120
AUX 6	120
AUX 7	120
AUX 8	120
AUX 9	120
AUX 10	120
AUX 11	120
AUX 12	120
AUX 13	120
AUX 14	120

Channel Map **RC Channel**

AETR1214 Disabled

Servo Low Threshold **Servo Center** **Servo High Threshold**

1000 1500 2000

RC Deadband **Servo Lowband** **Servo Highband**

0 0 80

RC Deadband

Aux: IC Integration

售后问题

- 1.客户收到货以后，发现产品不能正常使用，返厂检验为质量问题的，无偿提供维修服务。
- 2.对不正当操作造成产品损坏的，经检验可以维修的情况下，提供有偿维修服务。
- 3.国内客户请与售后服务人员联系，海外客户请与经销商联系。

PNP出厂检测报告

飞行测试

- 测试飞行状态良好
- 摄像头清晰度良好
- 图像传输质量良好

检测员：_____

装箱报告

- PNP
- 机体
- 机体部件安装到位无缺失
- 热缩管封装到位
- 说明文件齐全
- 配件包齐全，共 包

装箱员：_____