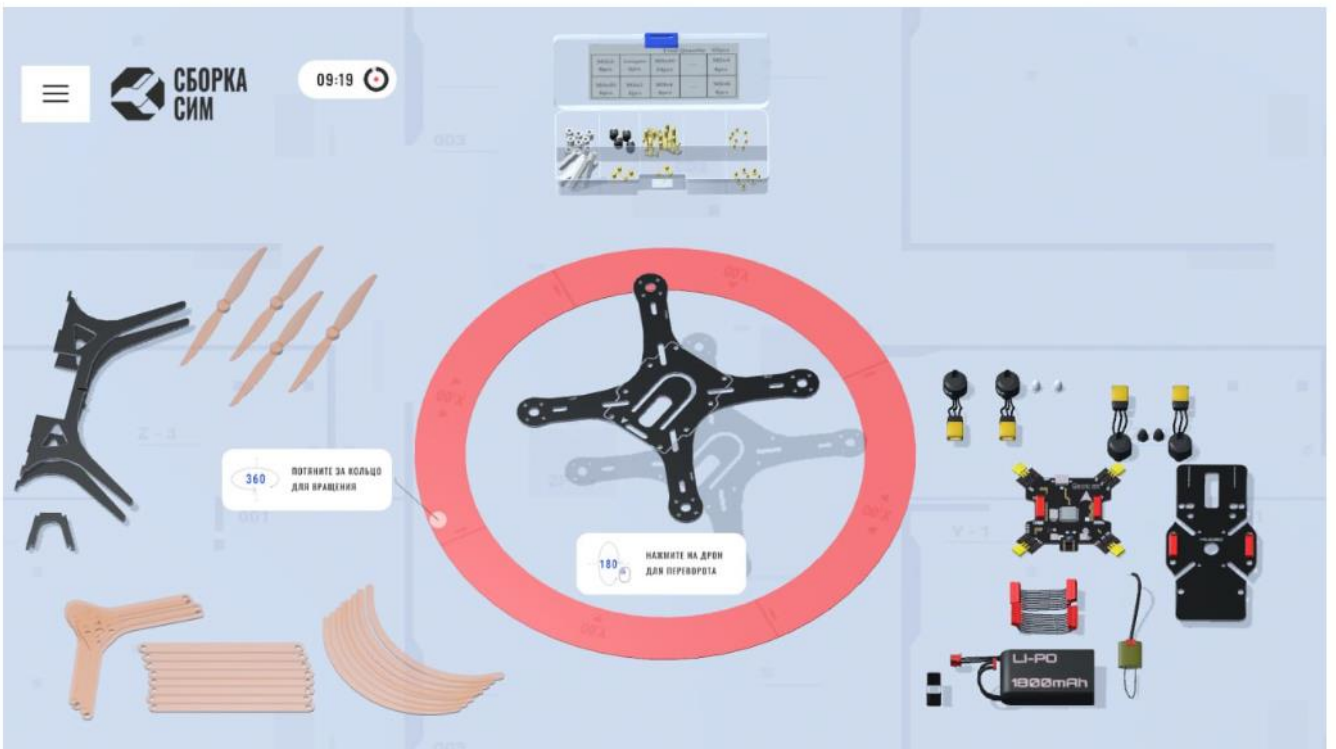
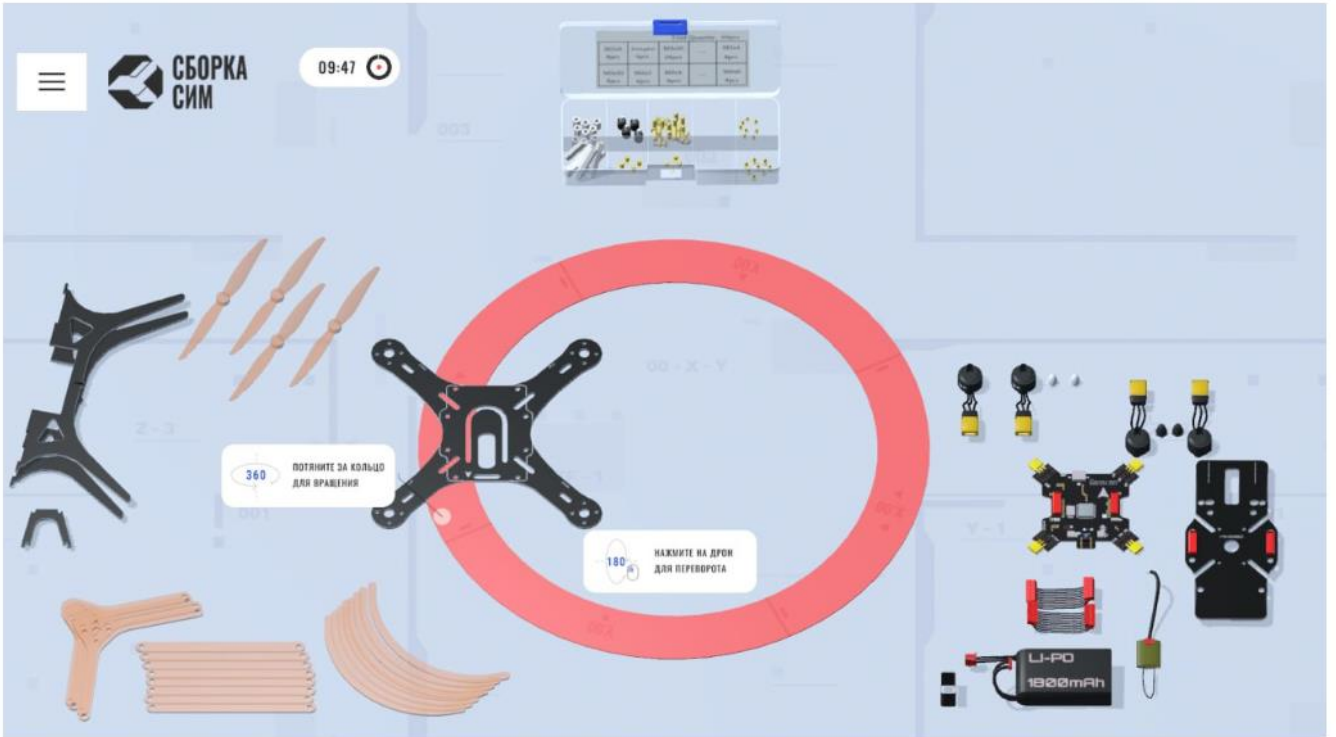


**Порядок виртуальной сборки беспилотного летательного  
аппарата типа  
«Геоскан Пионер» в рамках задания «Сборка Сим»**

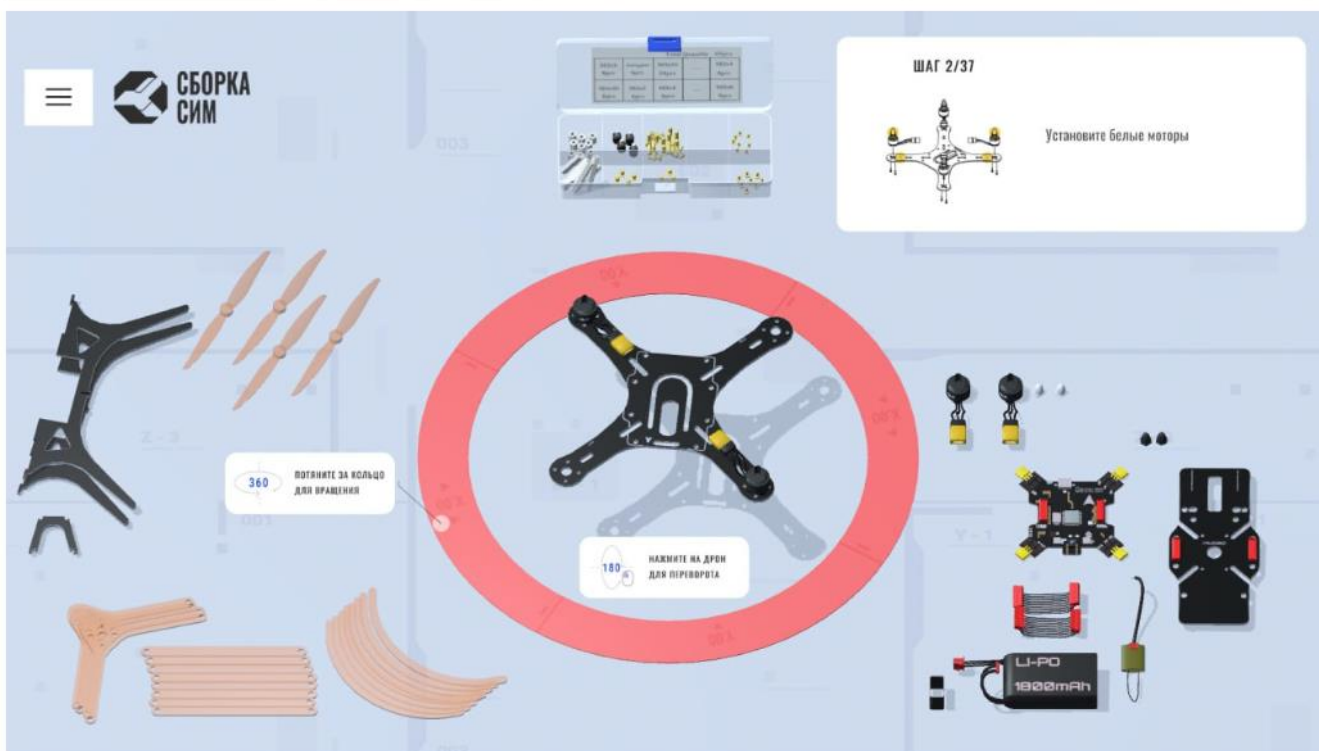
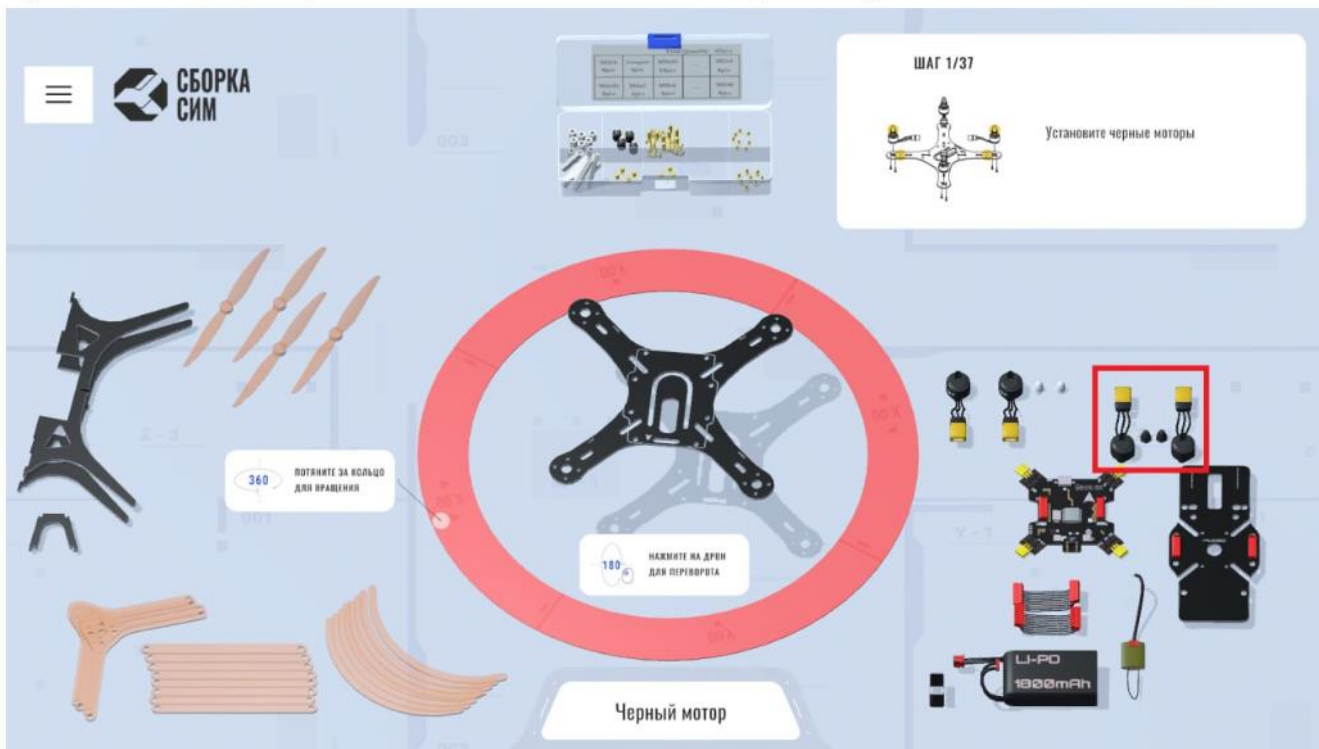
# Этап 1

1) Берем основание дрона и ставим на центр стола



## Этап 2

2) Берем два черных мотора и ставим их диагонально. ВАЖНО: моторы нужно ставить в правый нижний и левый верхний углы



### Этап 3

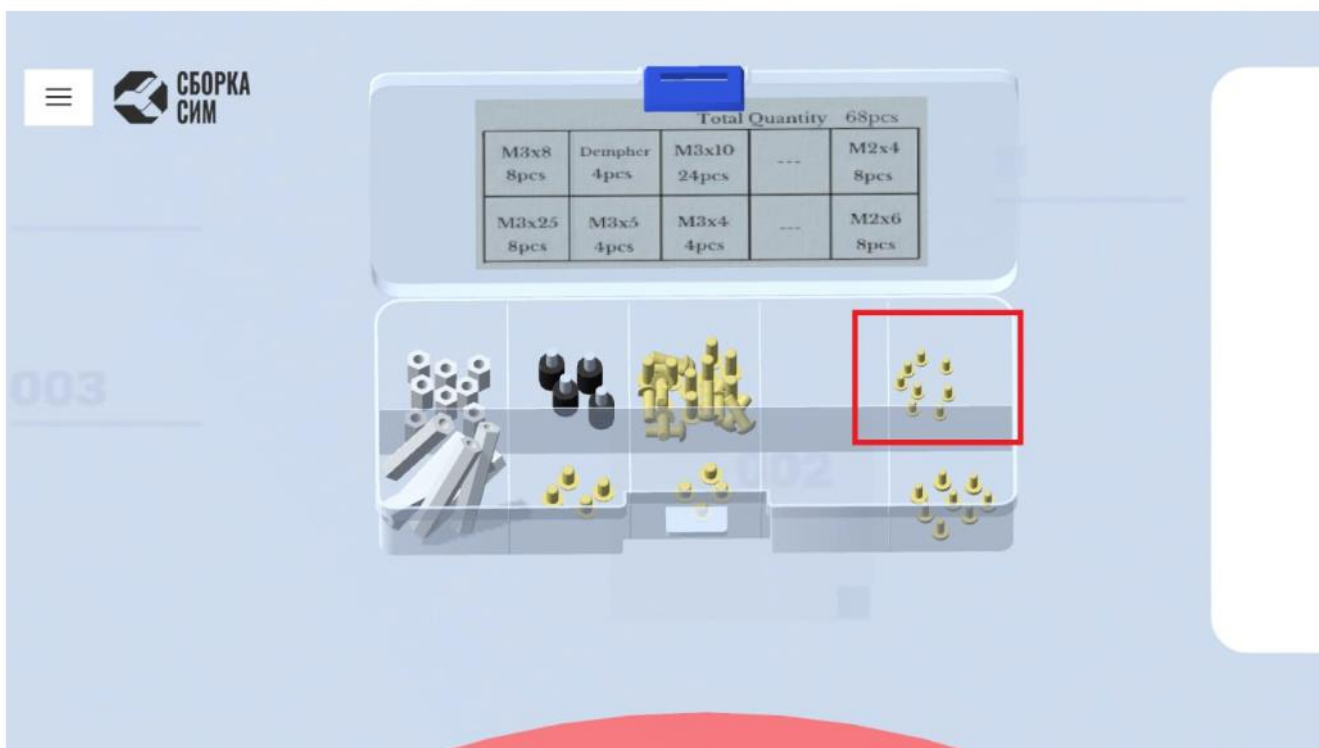
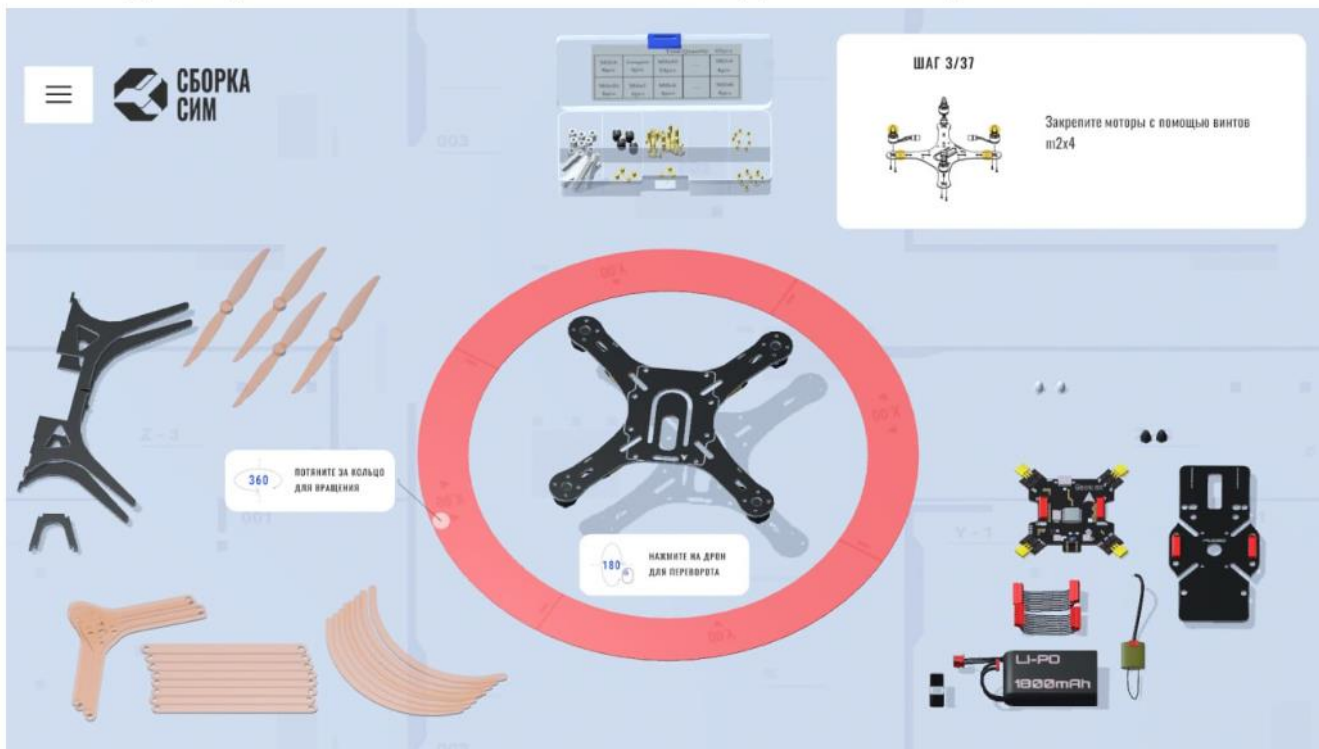
### 3) Ставим белые моторы также диагонально

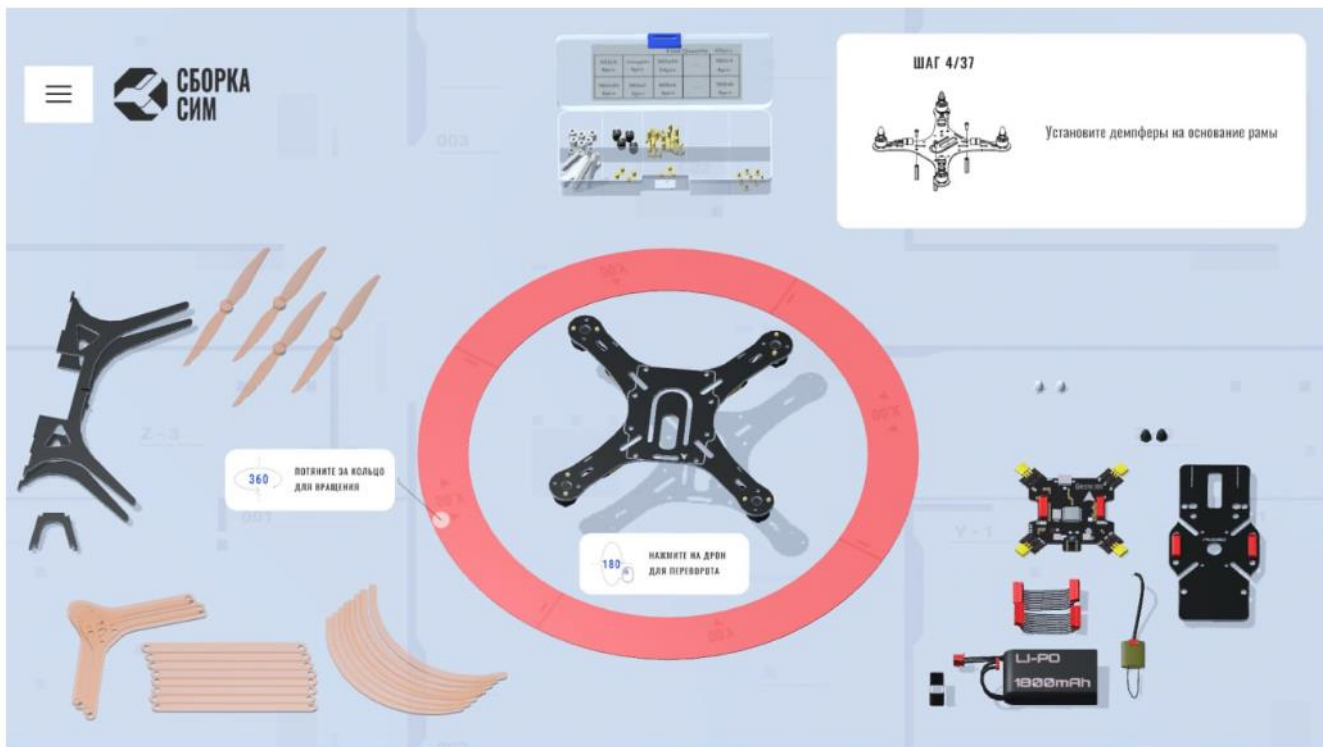




## Этап 4

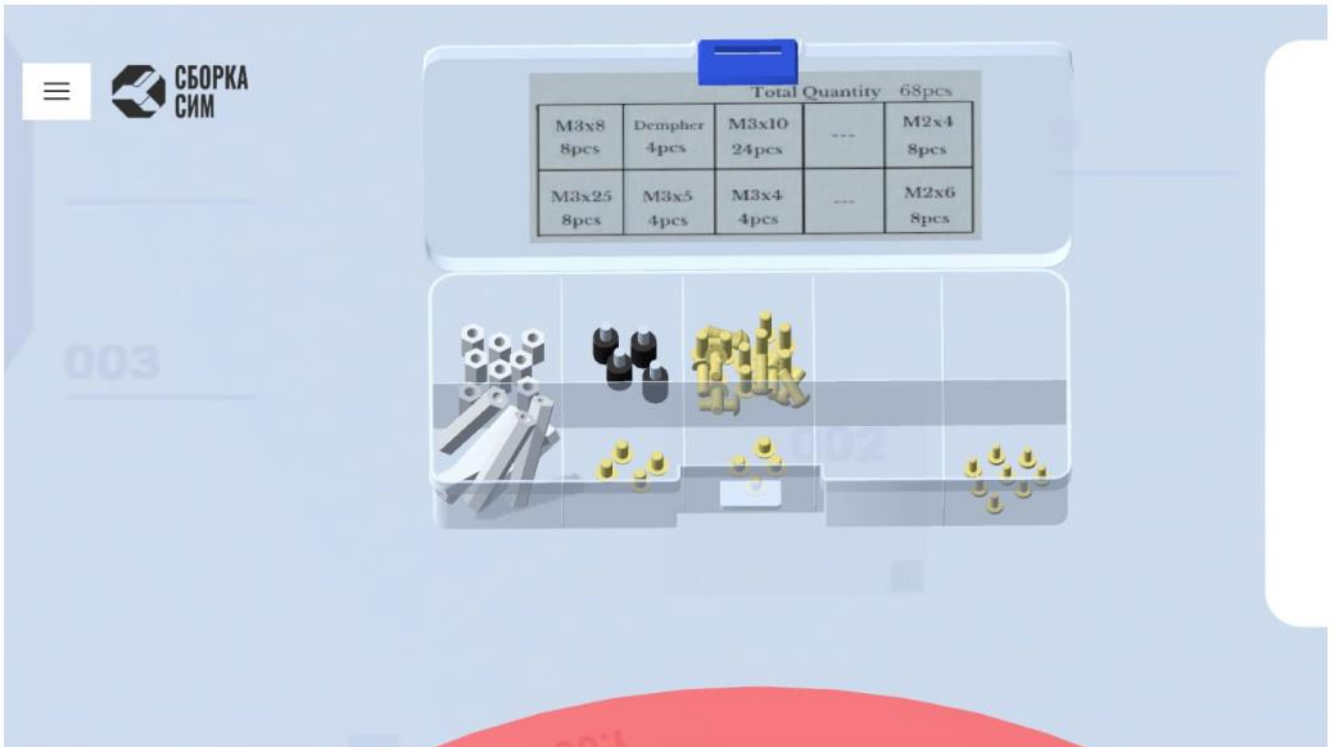
4) Переворачиваем дрон левой кнопкой мыши и ставим винты M2x4. Необходимо разместить по 2 болта на каждый из моторов

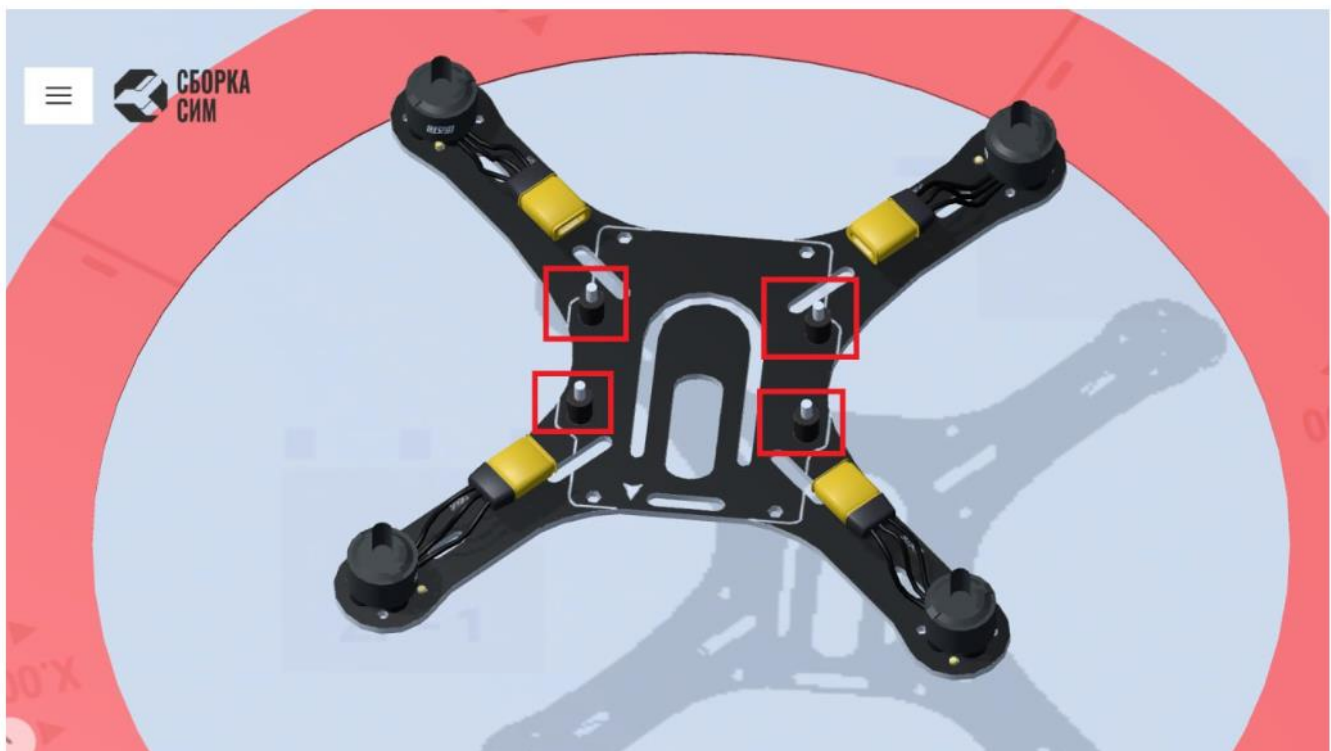




## Этап 5

5) Далее расставляем демпферы в центре дрона у краев платы

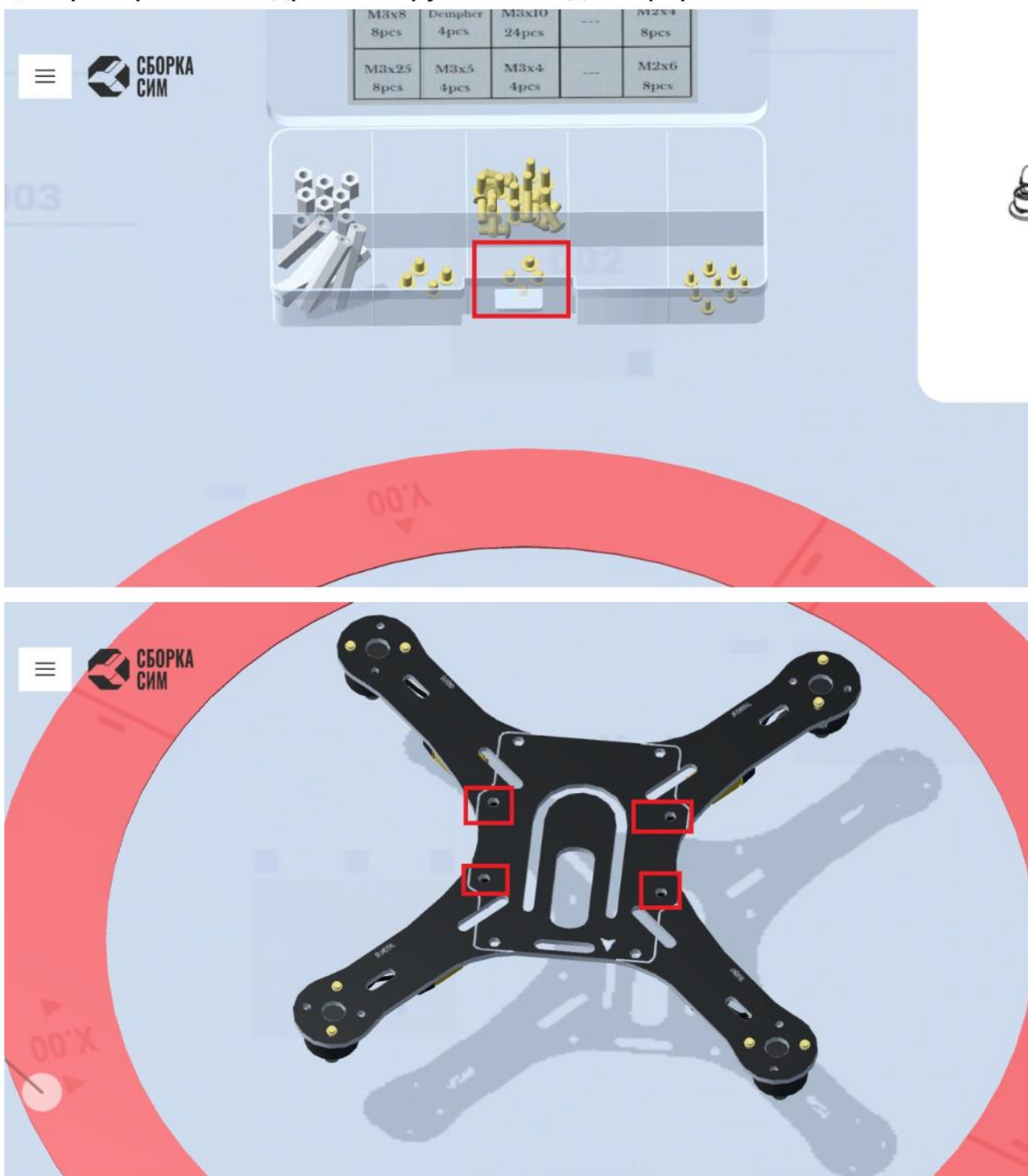






## Этап 6

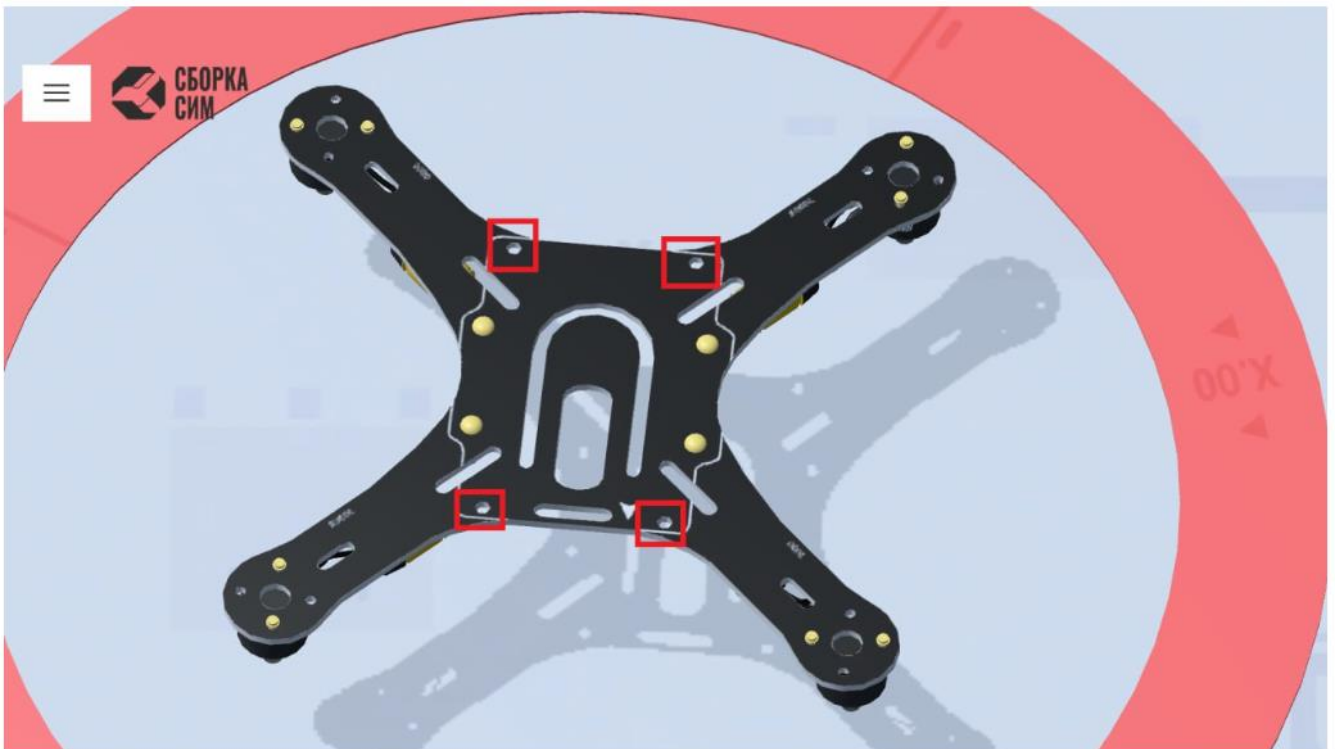
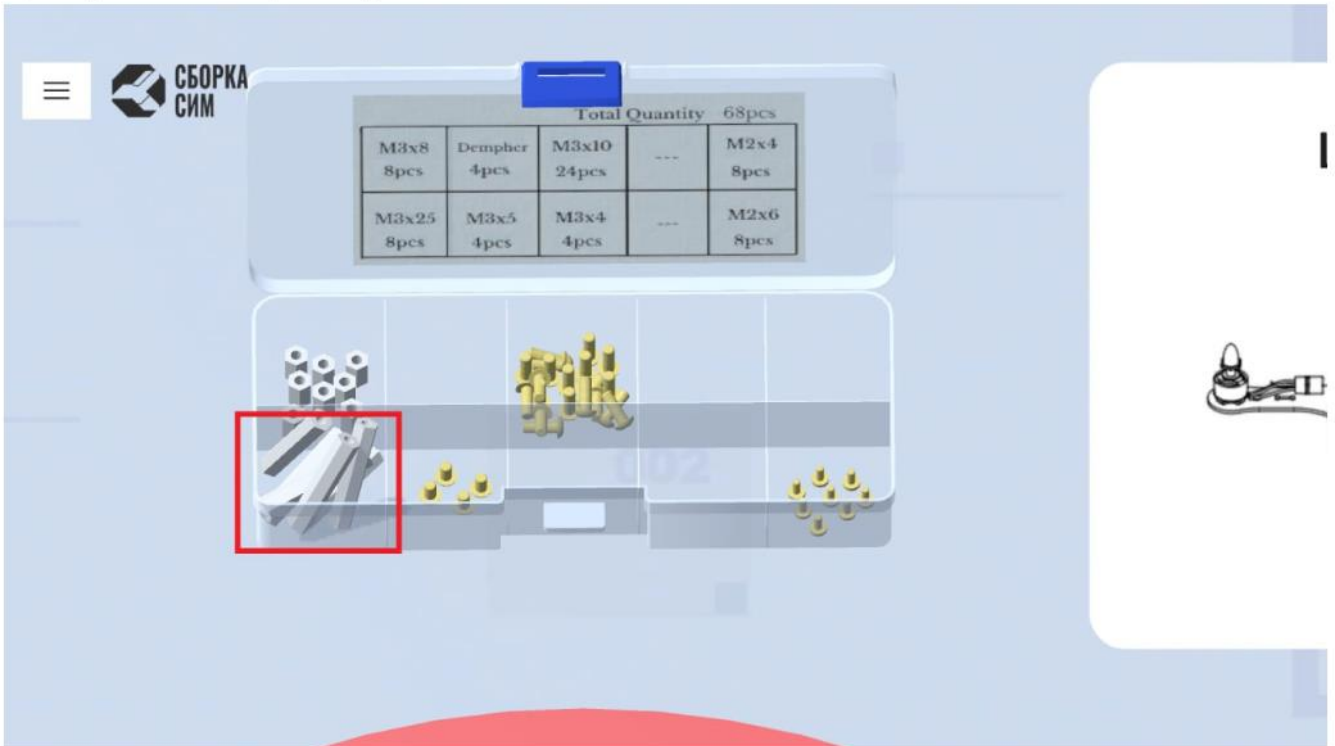
6) Переворачиваем дрон и закручиваем в демпферы болты M3x4





## Этап 7

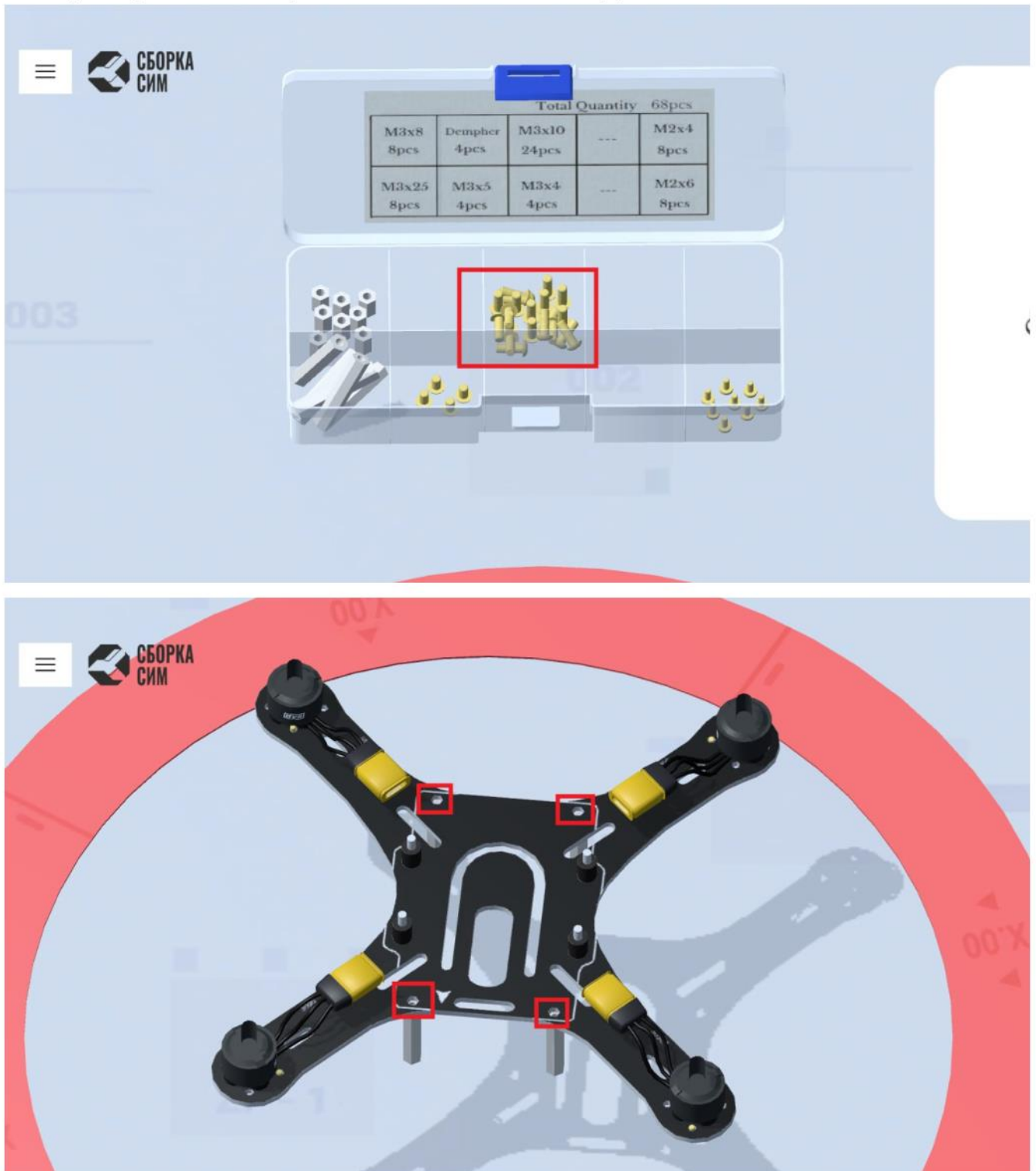
7) В крайние вырезы устанавливаем белые стойки M3x25





## Этап 8

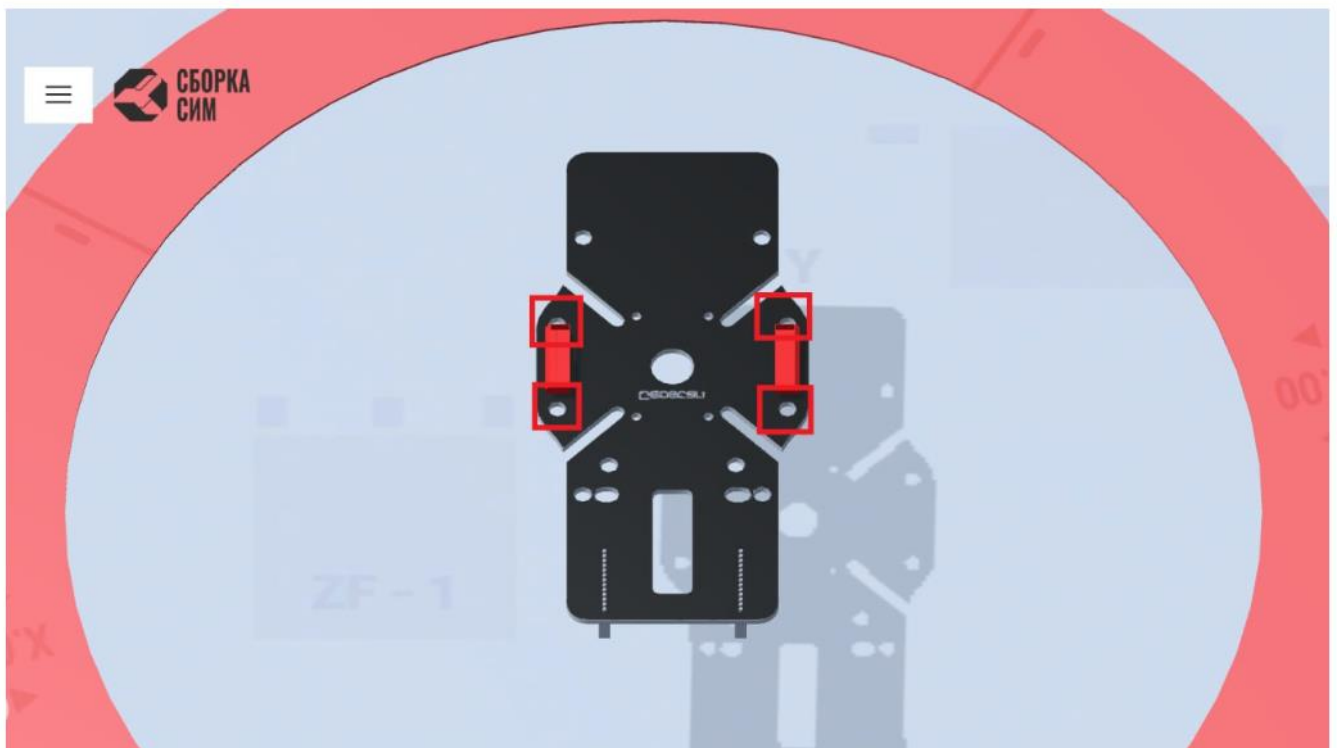
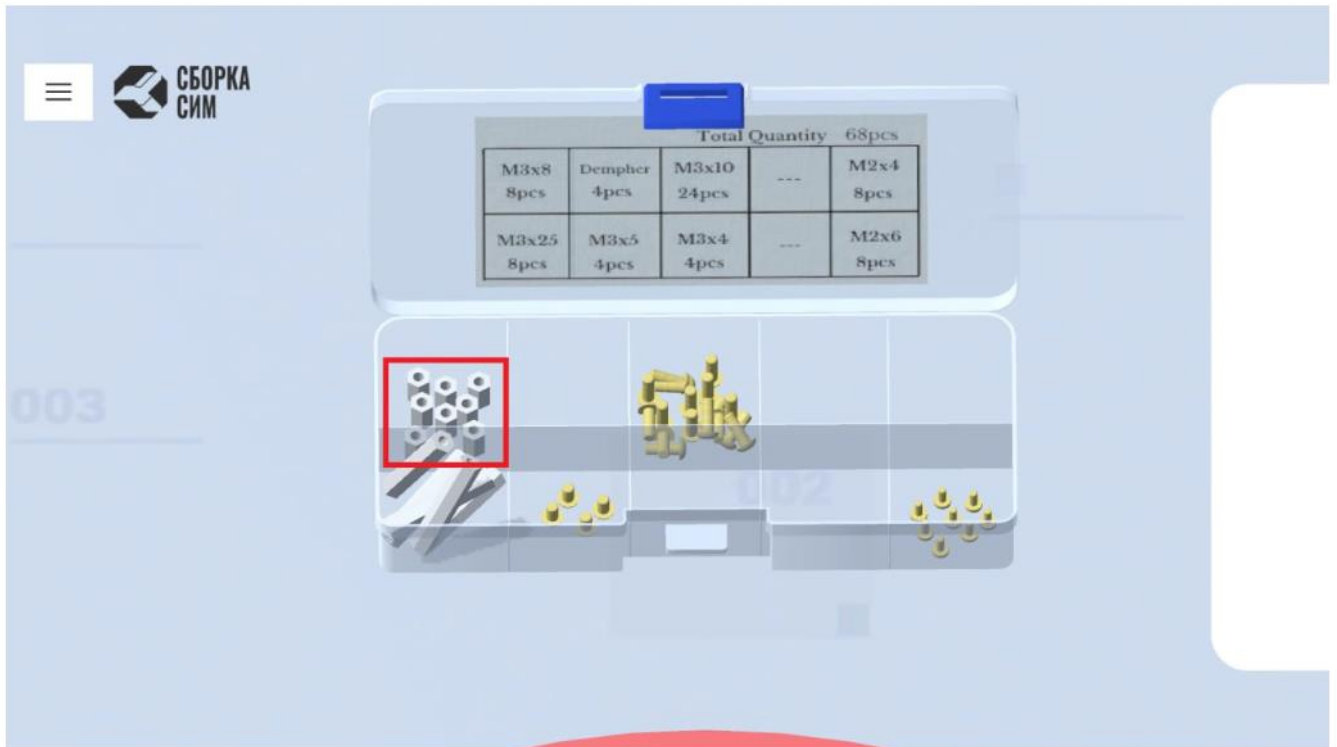
8) Переворачиваем дрон и на места стоек вкручиваем винты M3x10

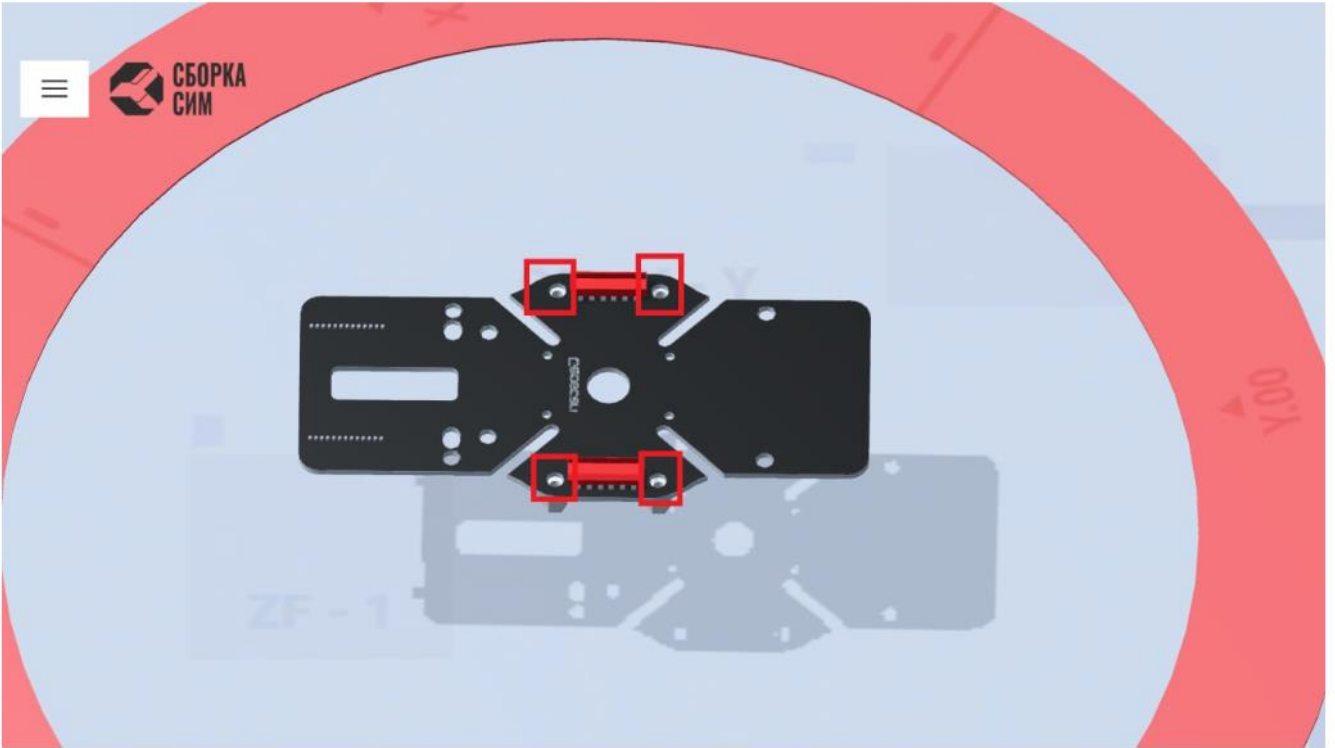




## Этап 9

9) На доп. плату в центральную часть на края устанавливаем белые стойки M3x8

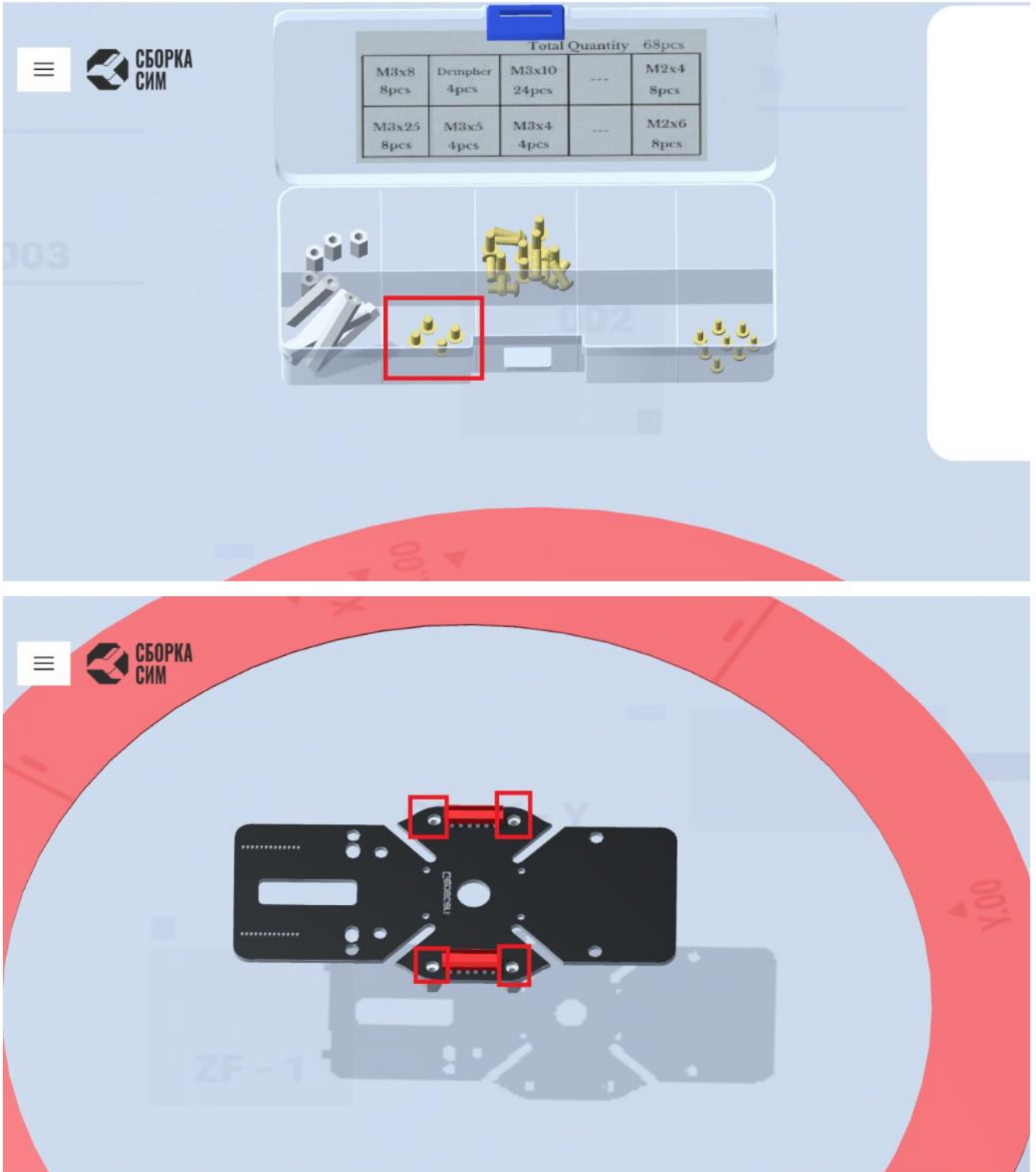




к

## Этап 10

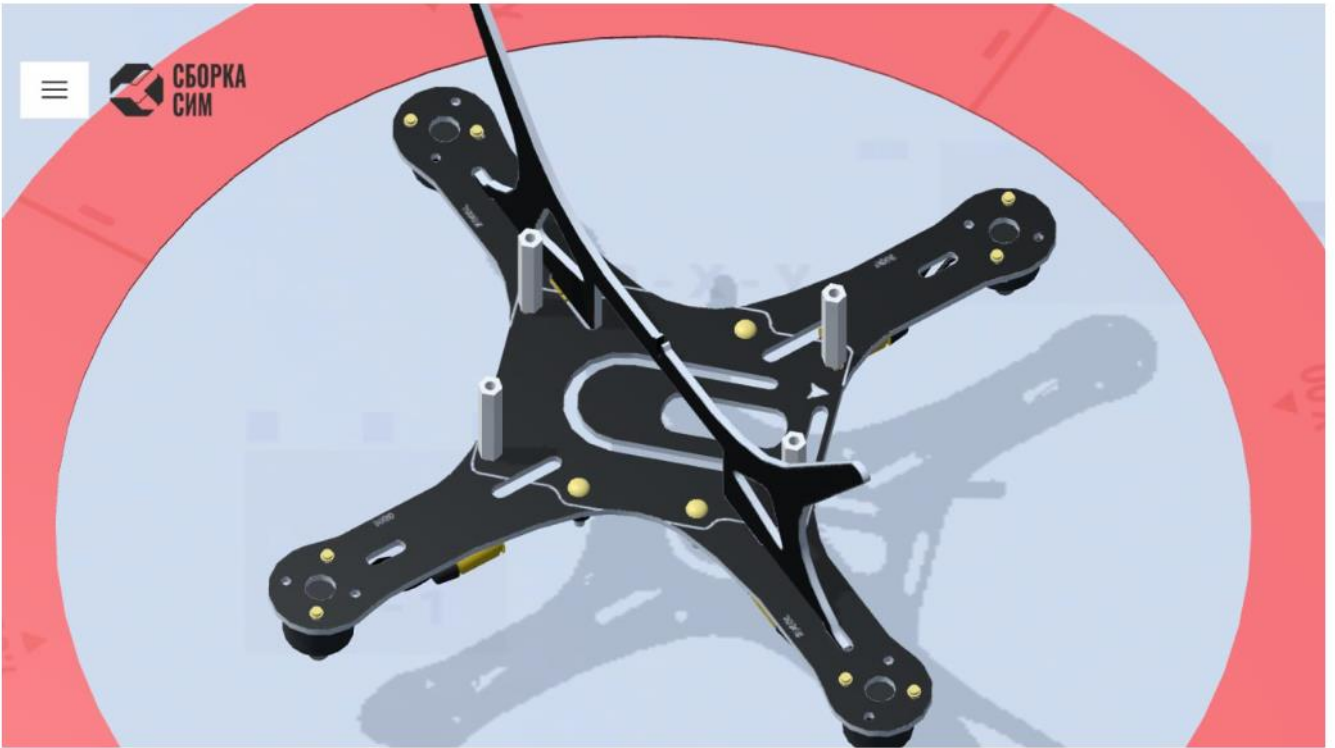
10) Закрепляем стойки из прошлого шага винтами М3х5



## Этап 11

11) Переворачиваем дрон и устанавливаем верхнюю часть шасси. Для установки шасси необходимо навести мышку на центр дрона (рис. 2). **ВАЖНО:** существует верхние и нижние шасси, визуально они одинаковые, но различаются названиями. В данном случае необходимо взять верхнюю часть шасси.

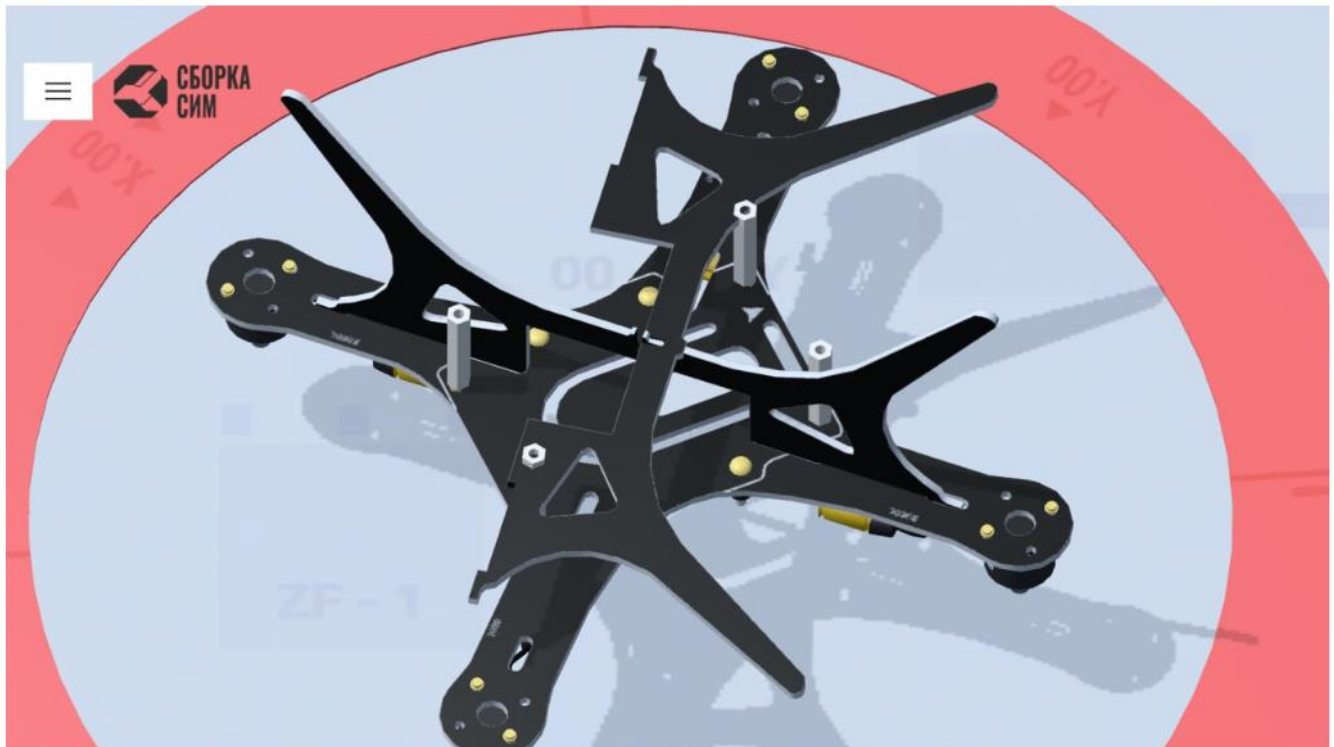
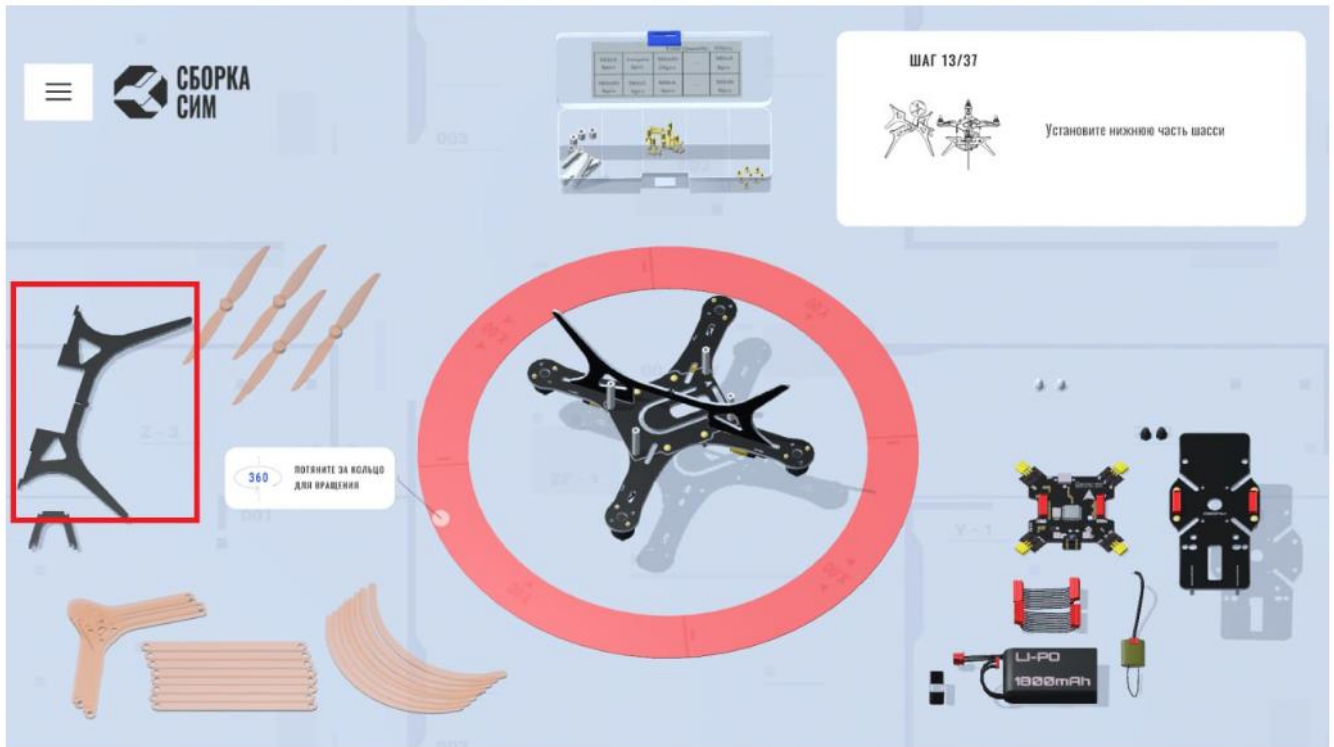


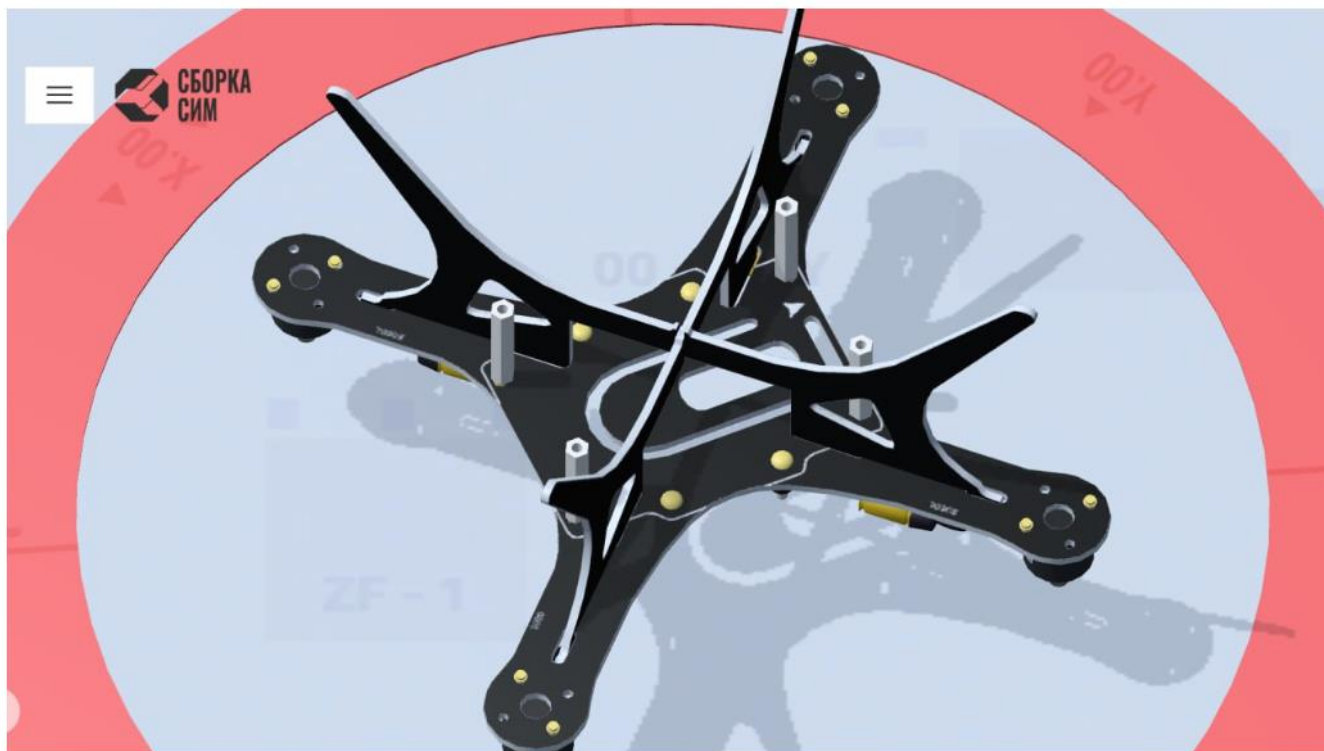




## Этап 12

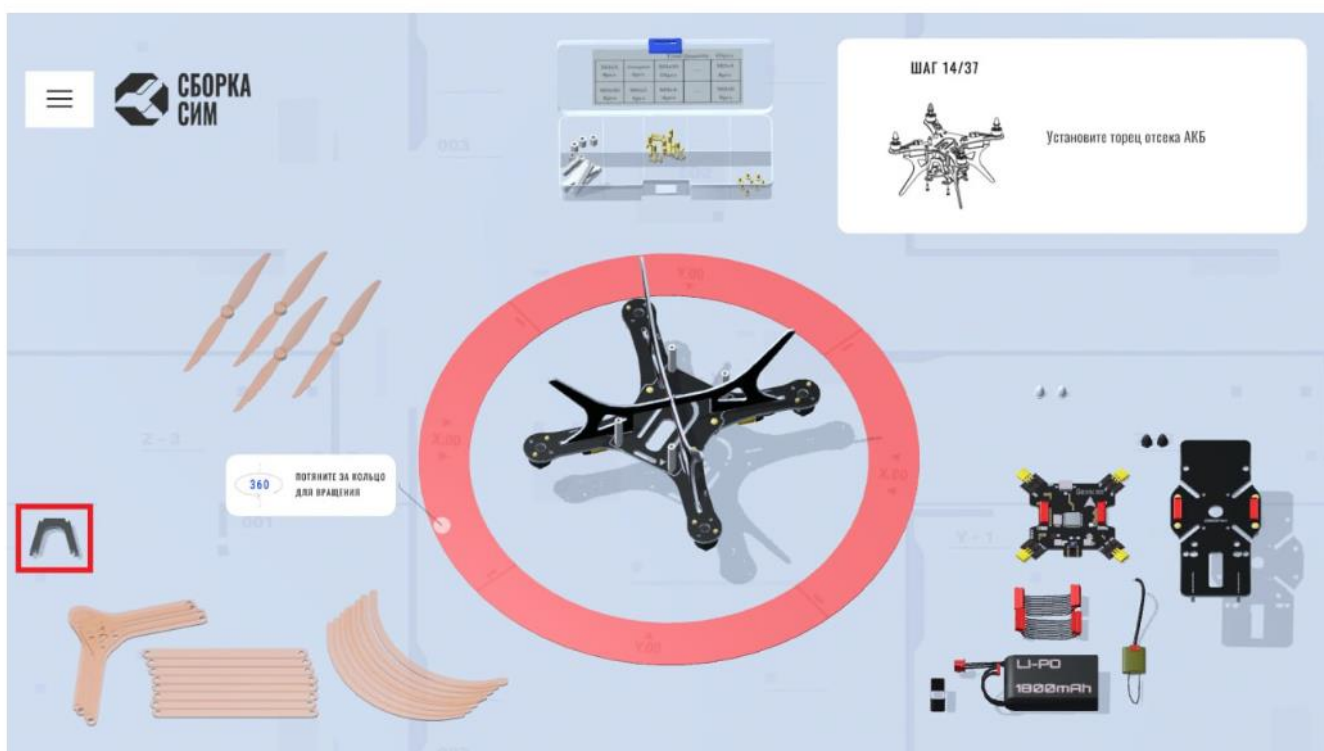
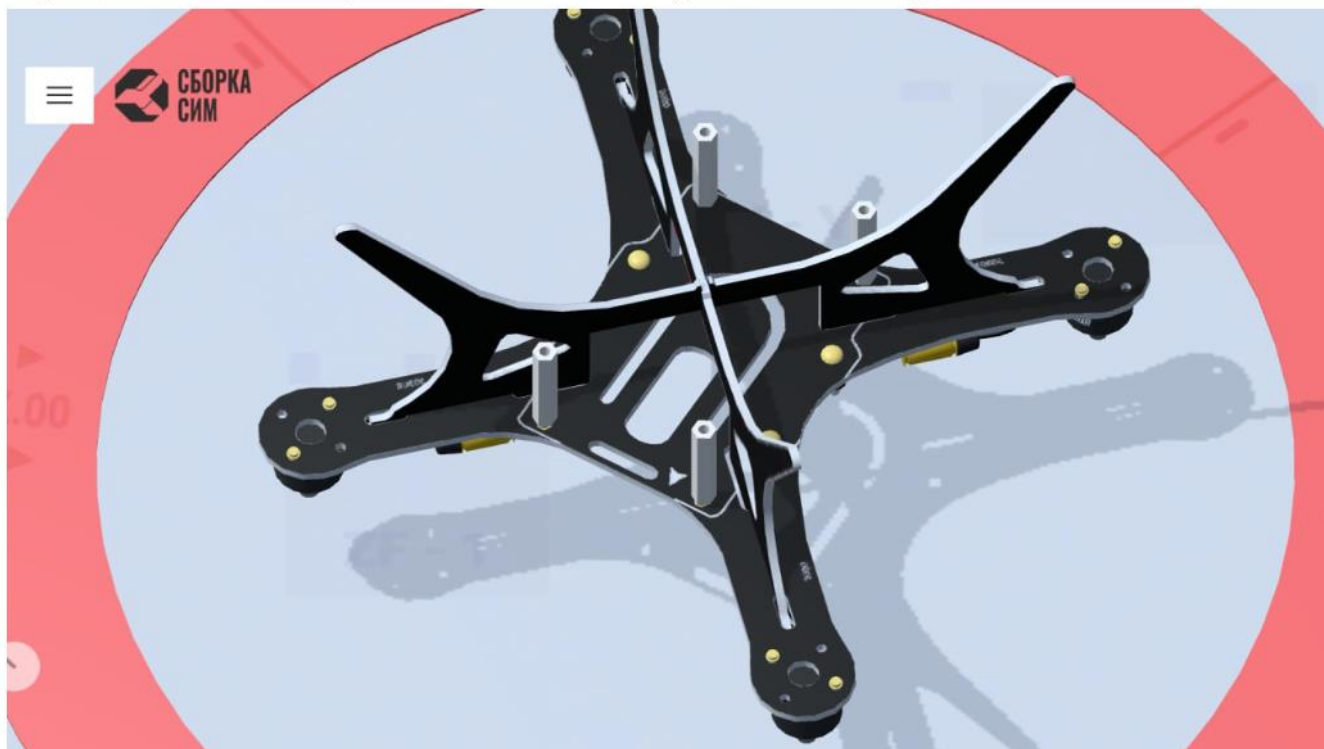
12) Таким же образом необходимо поставить нижнюю часть шасси.  
**ВАЖНО:** нижнюю часть шасси необходимо ставить таким образом, чтобы центр детали находился выше ранее установленных шасси

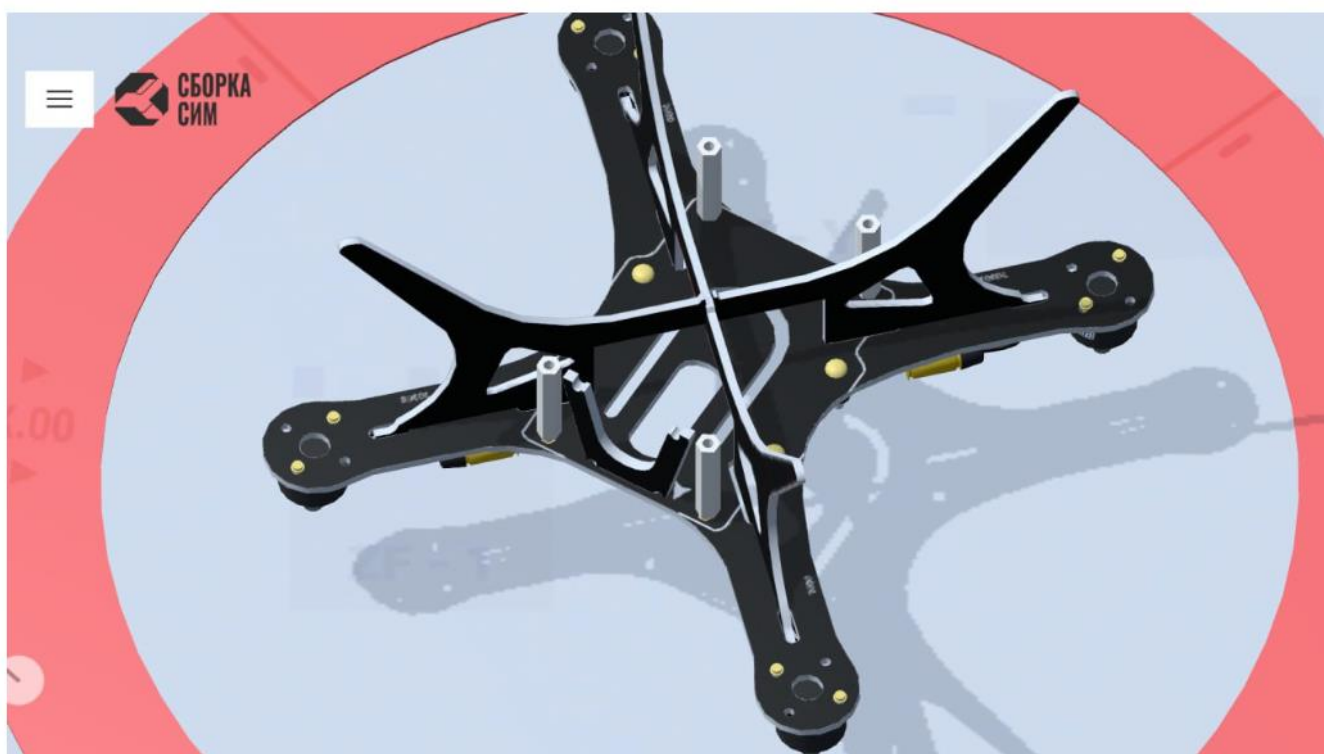
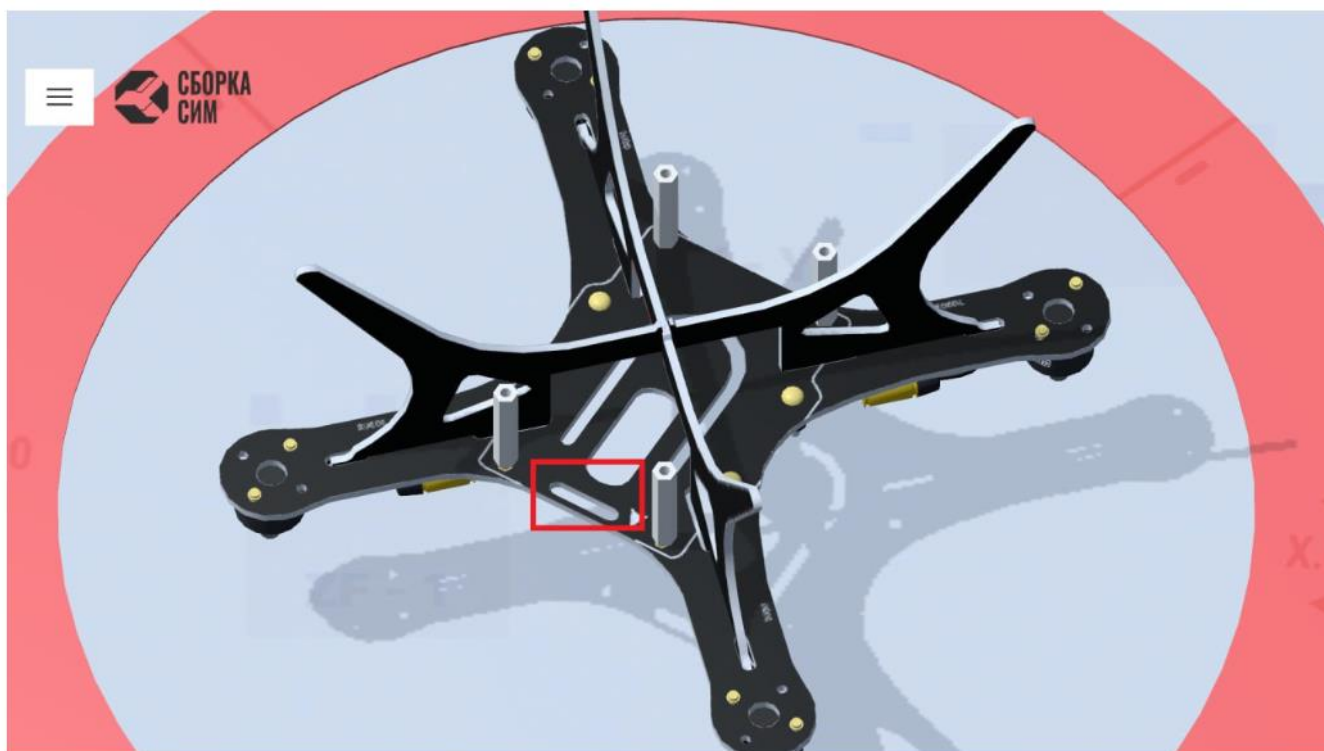




## Этап 13

13) Вращая дрон, расположите его, как показано на рисунке. Возьмите торец отсека АКБ и расположите его в указанном на рис. 3 месте

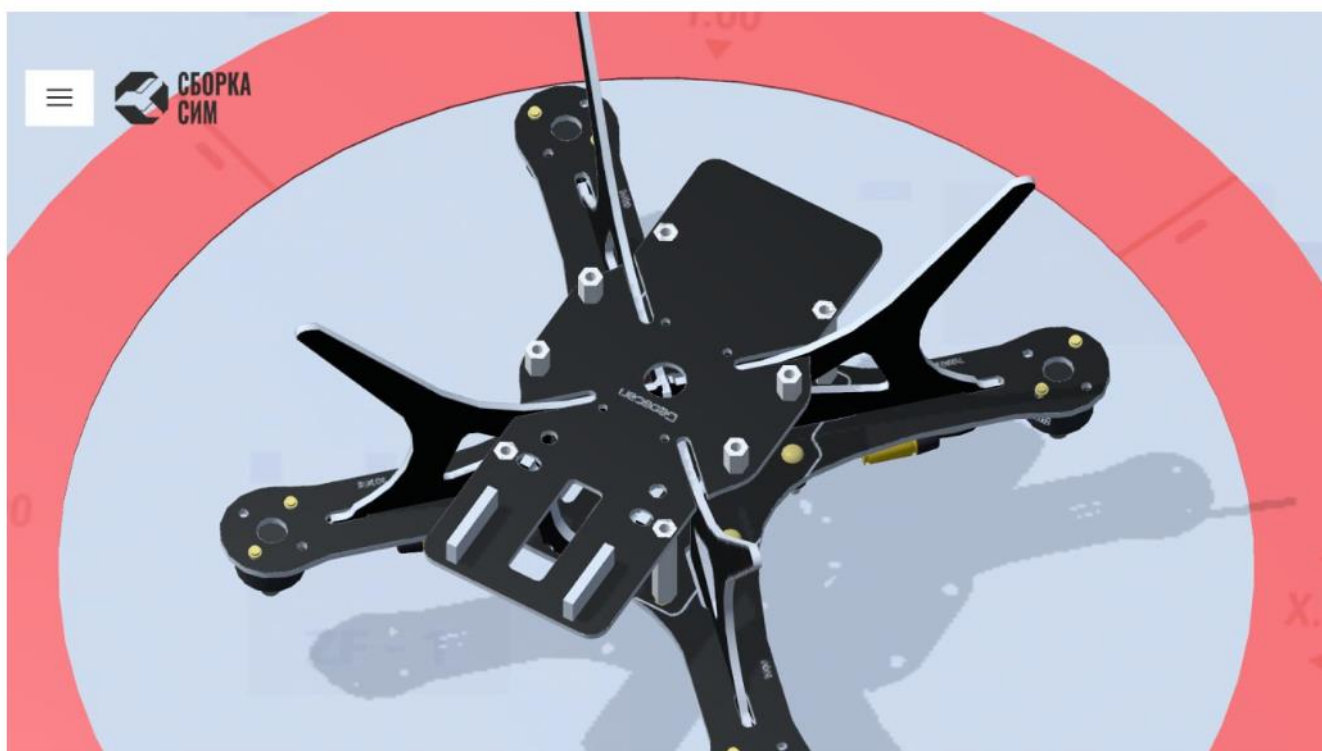
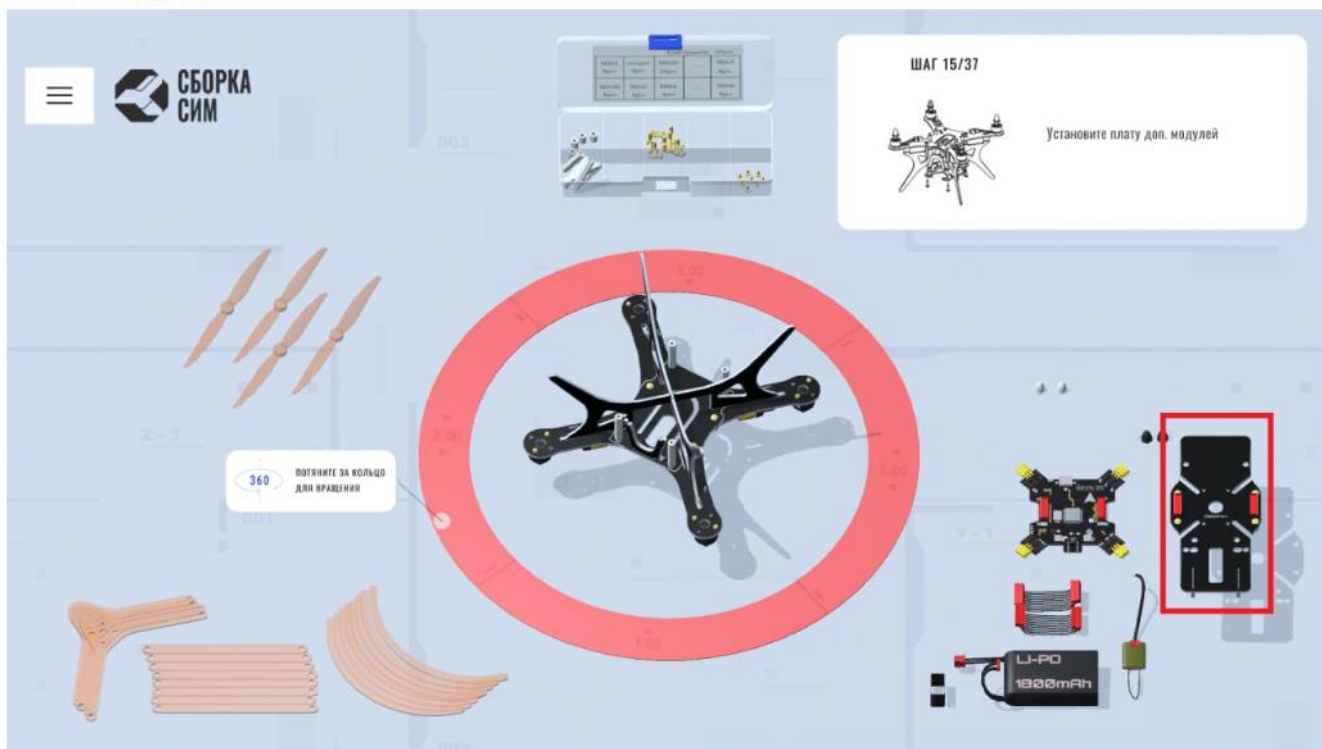






## Этап 14

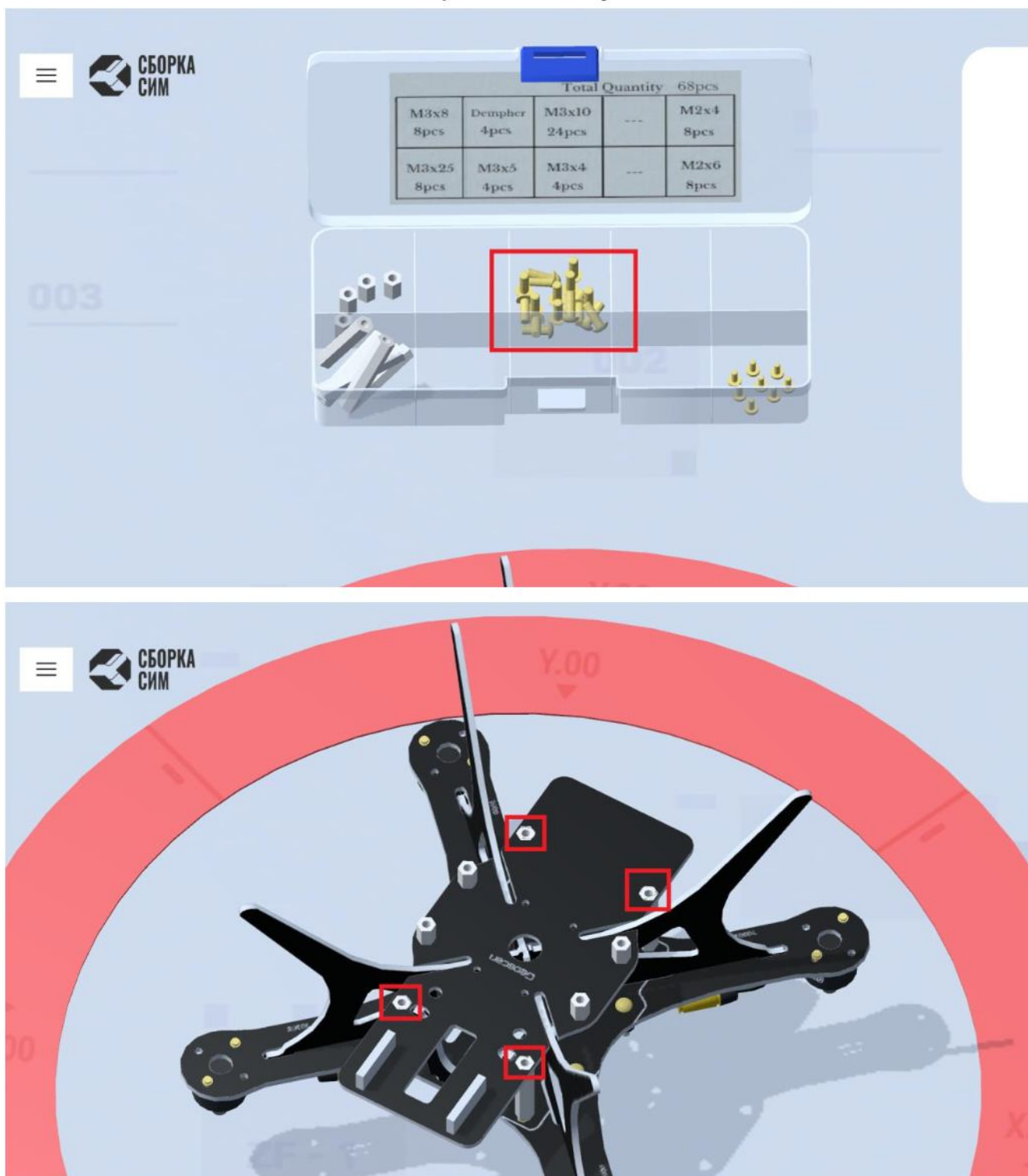
14) Не переворачивая дрон возьмите плату доп. модулей и расположите ее по центру дрона

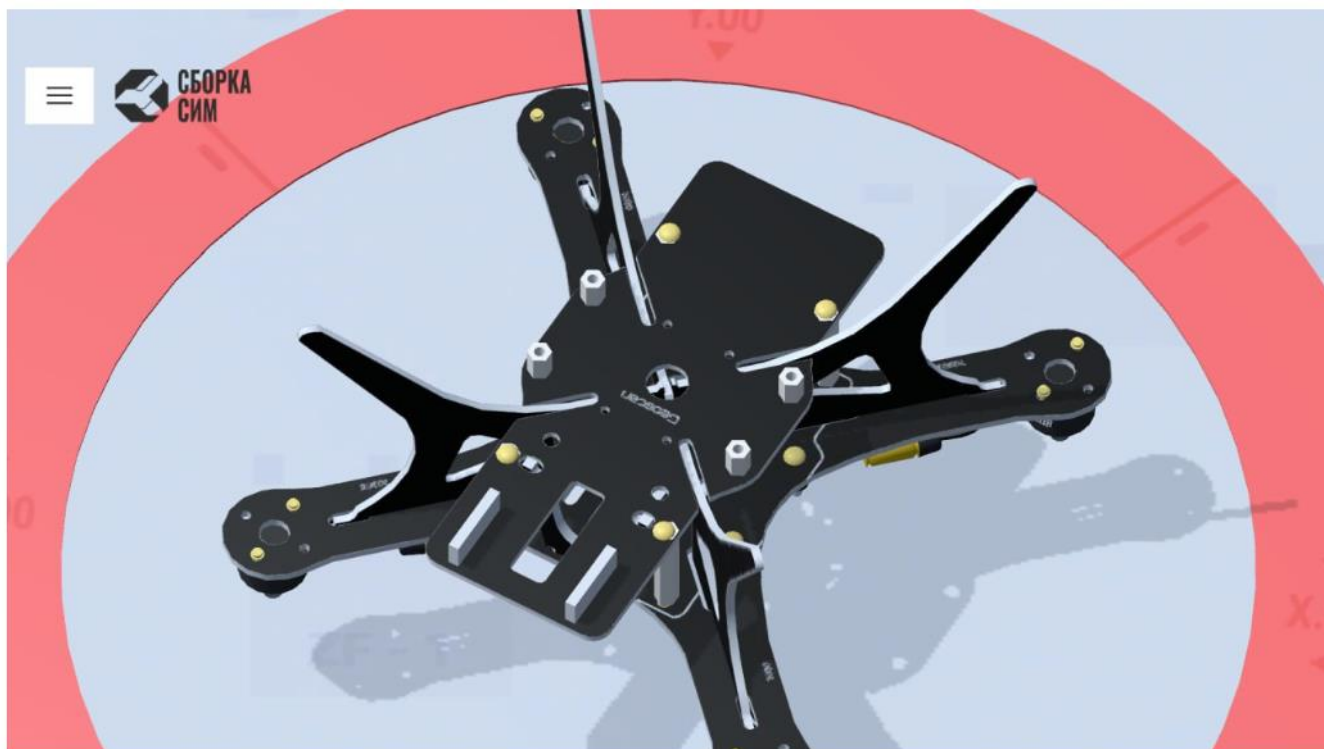




## Этап 15

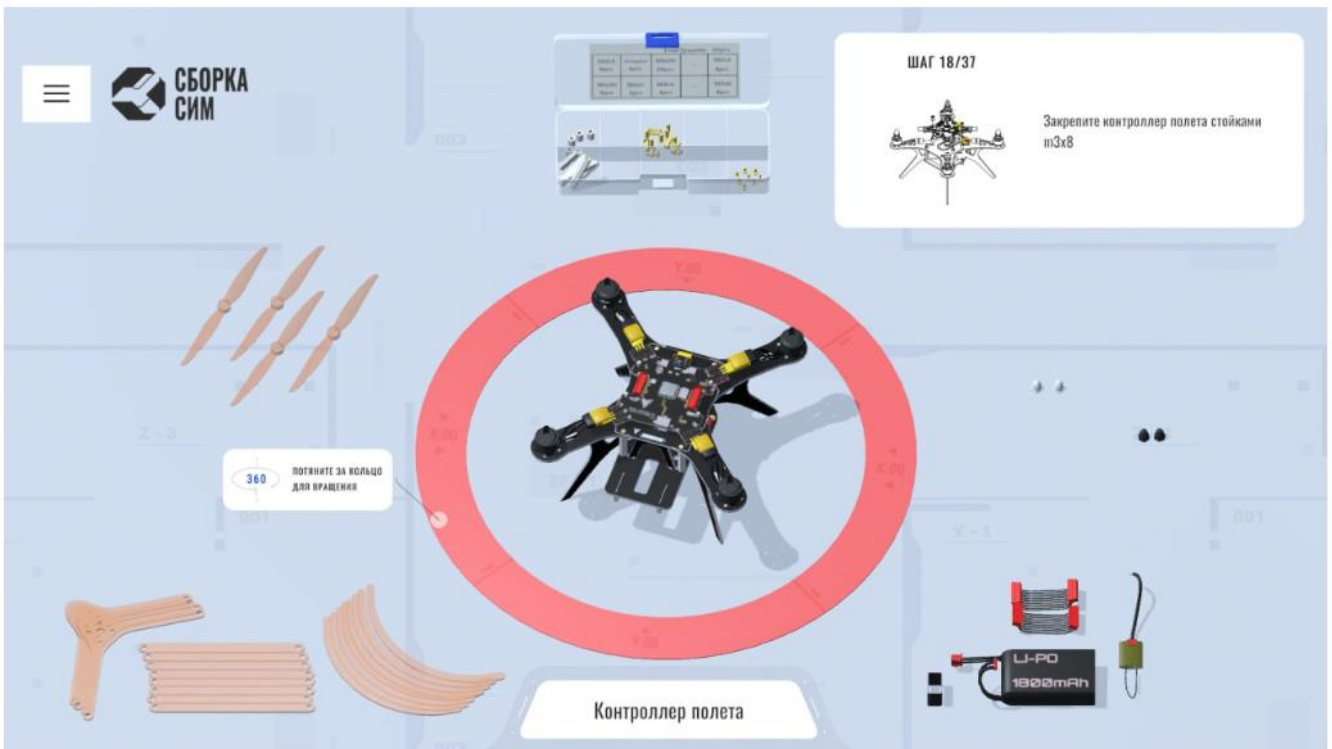
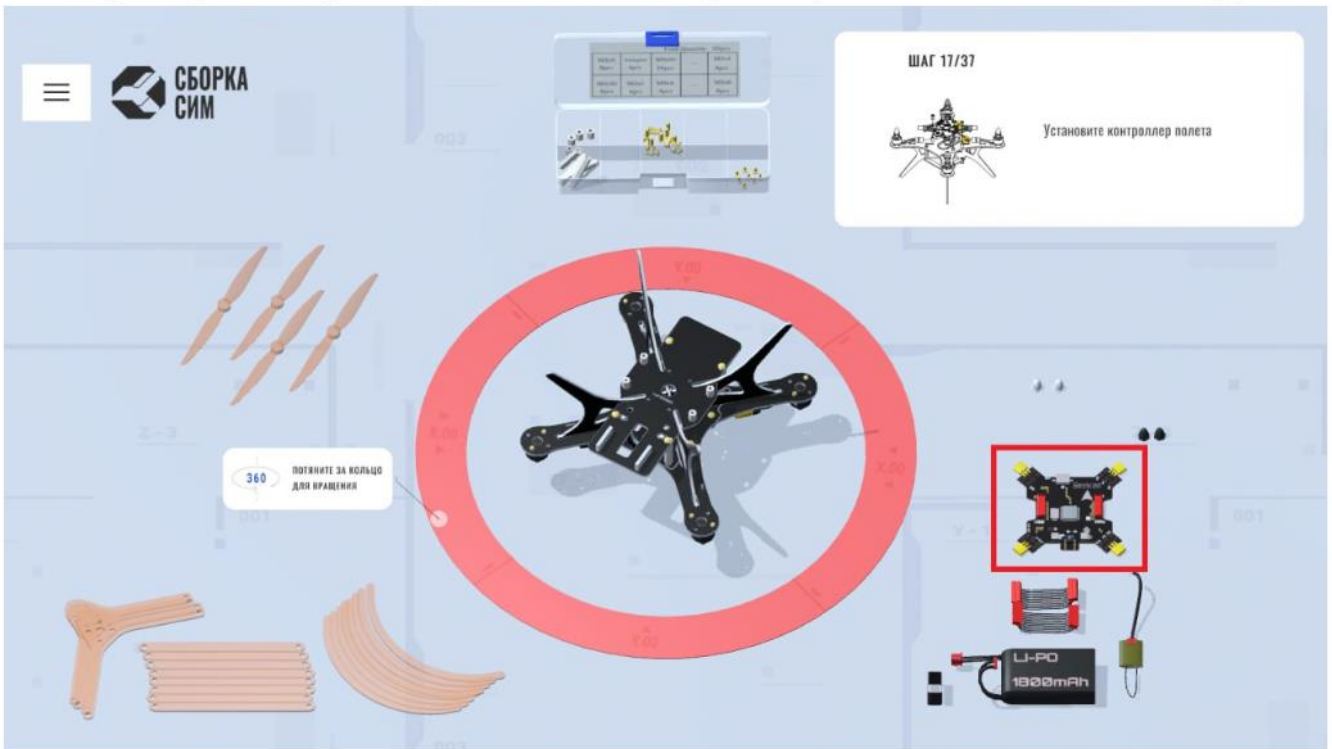
15) Возьмите болты M3x10 и закрепите их в указанных местах





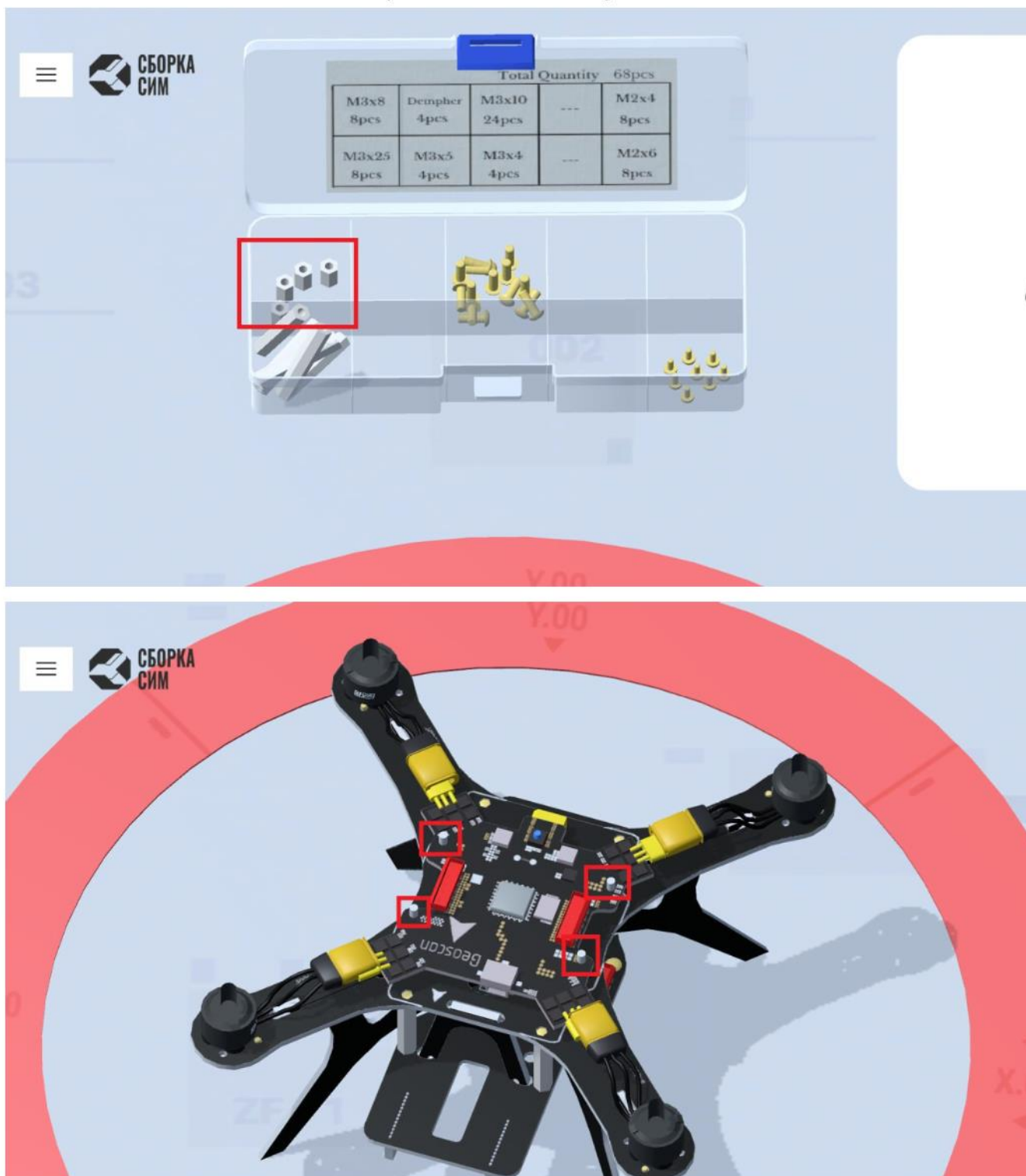
## Этап 16

### 16) Переверните дрон и установите контроллер полета также по центру



## Этап 17

17) Возьмите стойки M3x8 и установите их в указанные места

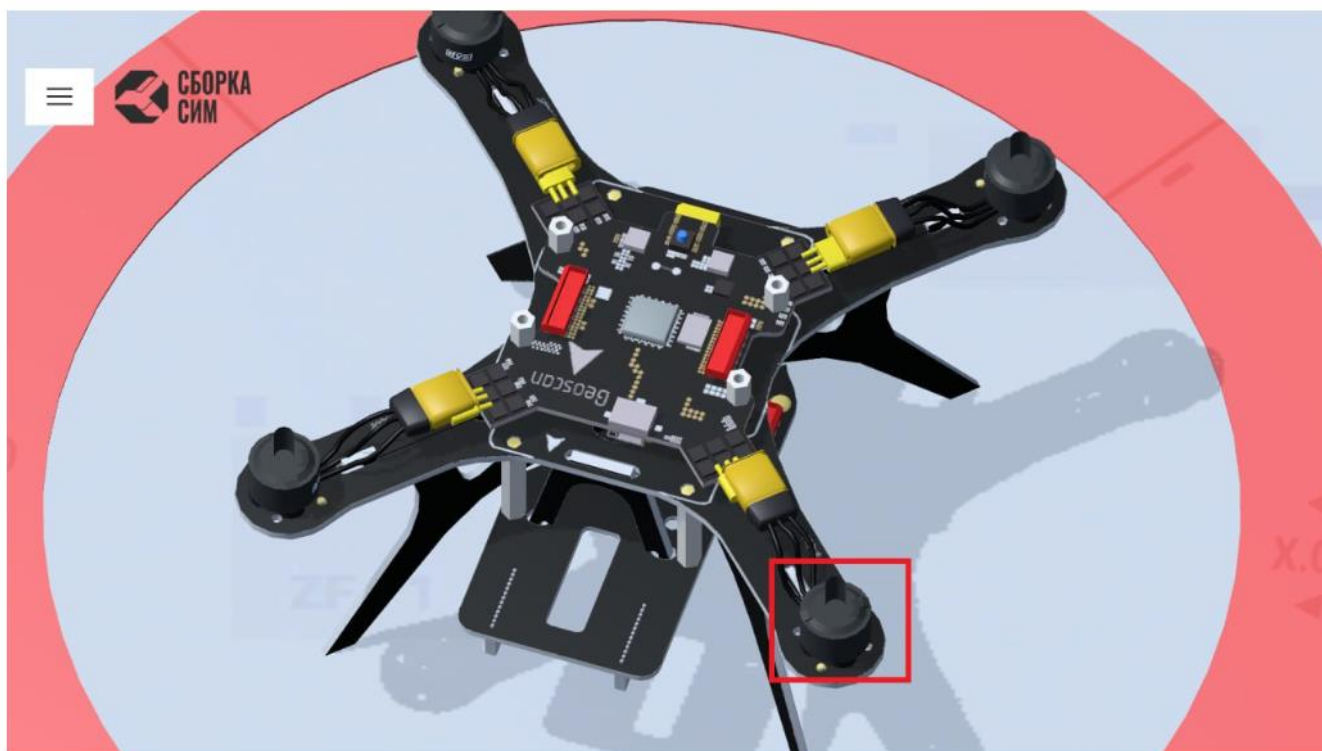
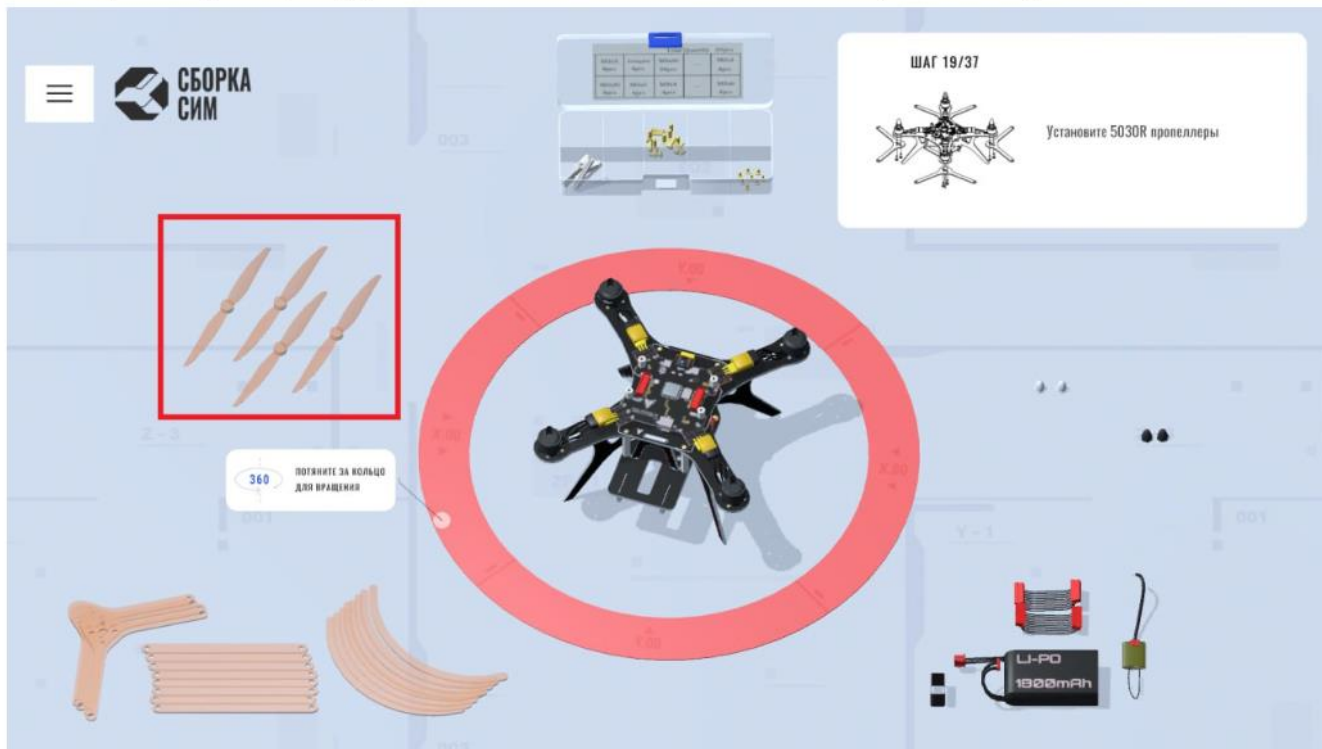






## Этап 18

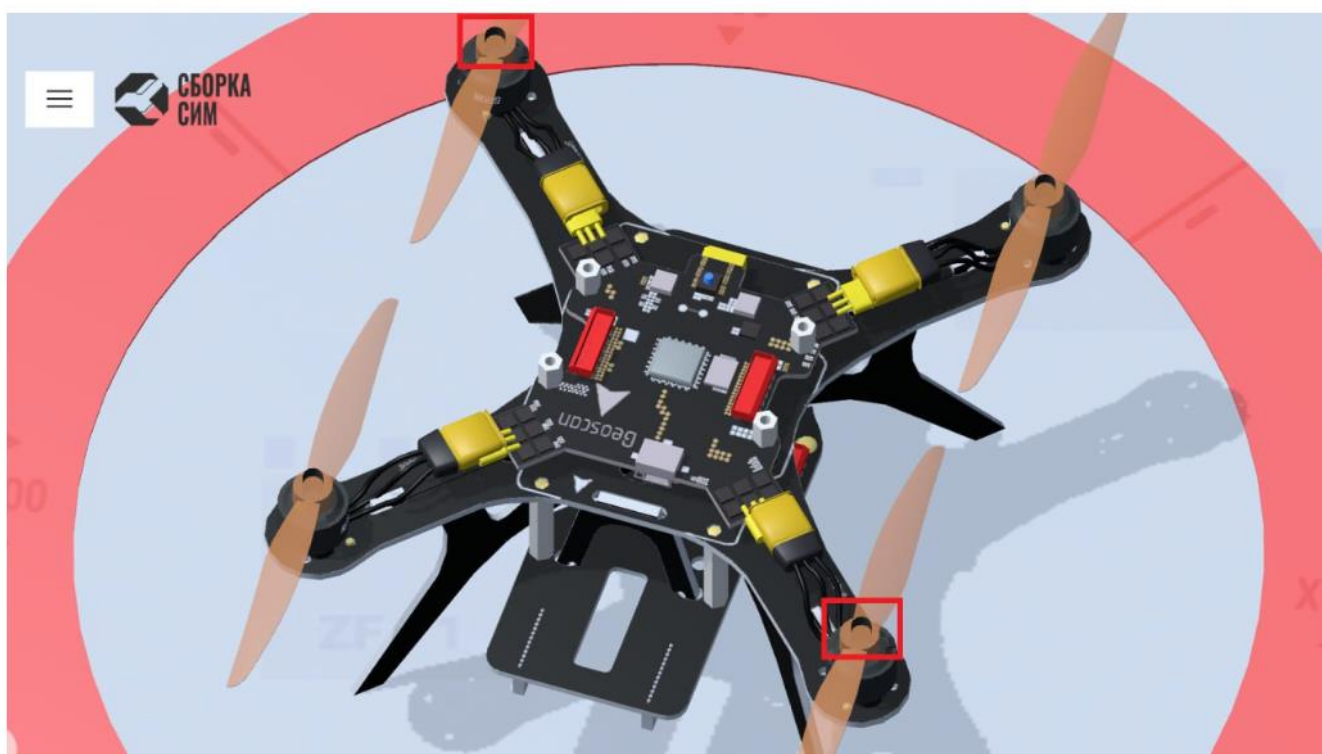
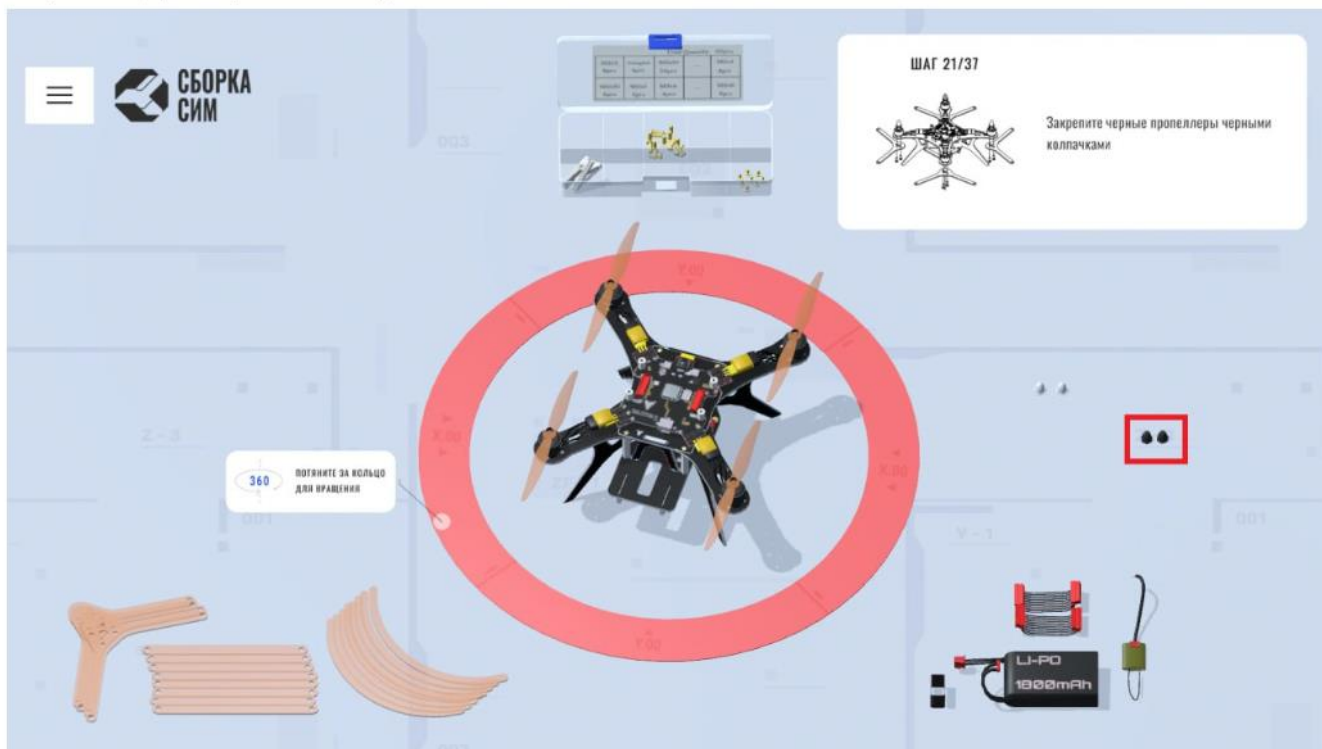
18) Установите пропеллеры на края дрона. ВАЖНО: сначала берем 2 по счету пропеллер и устанавливаем его в указанное место, далее устанавливаем первый пропеллер в противоположную часть дрона. По такому же принципу устанавливаем оставшиеся пропеллеры





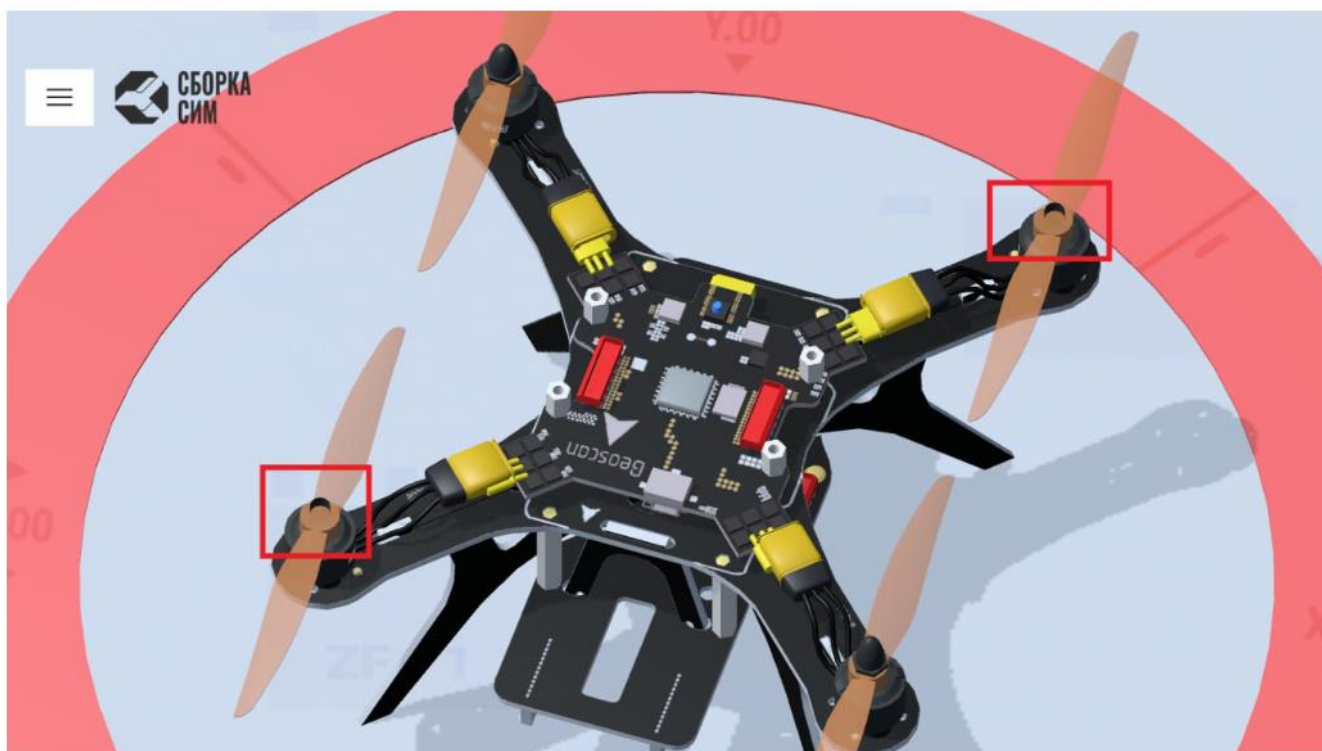
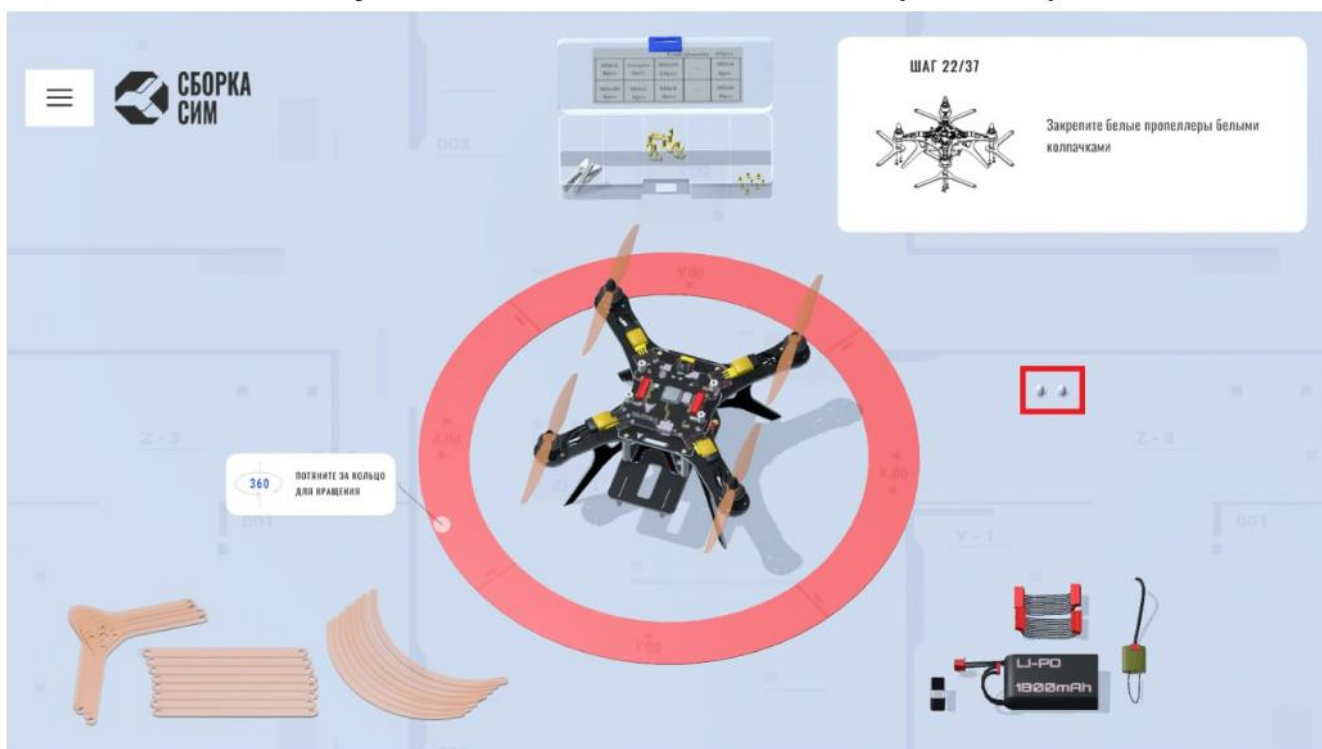
## Этап 19

19) Далее устанавливаем черные колпачки в места, где были установлены первые два пропеллера



## Этап 20

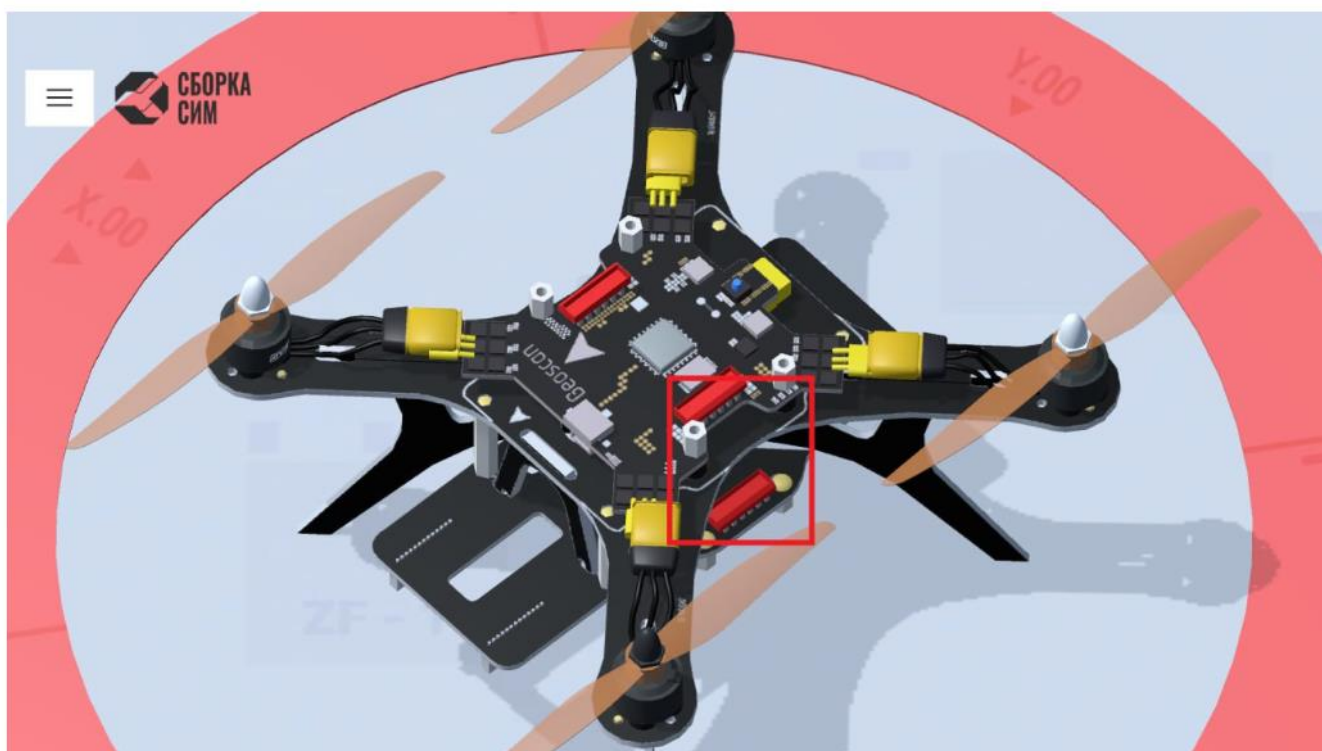
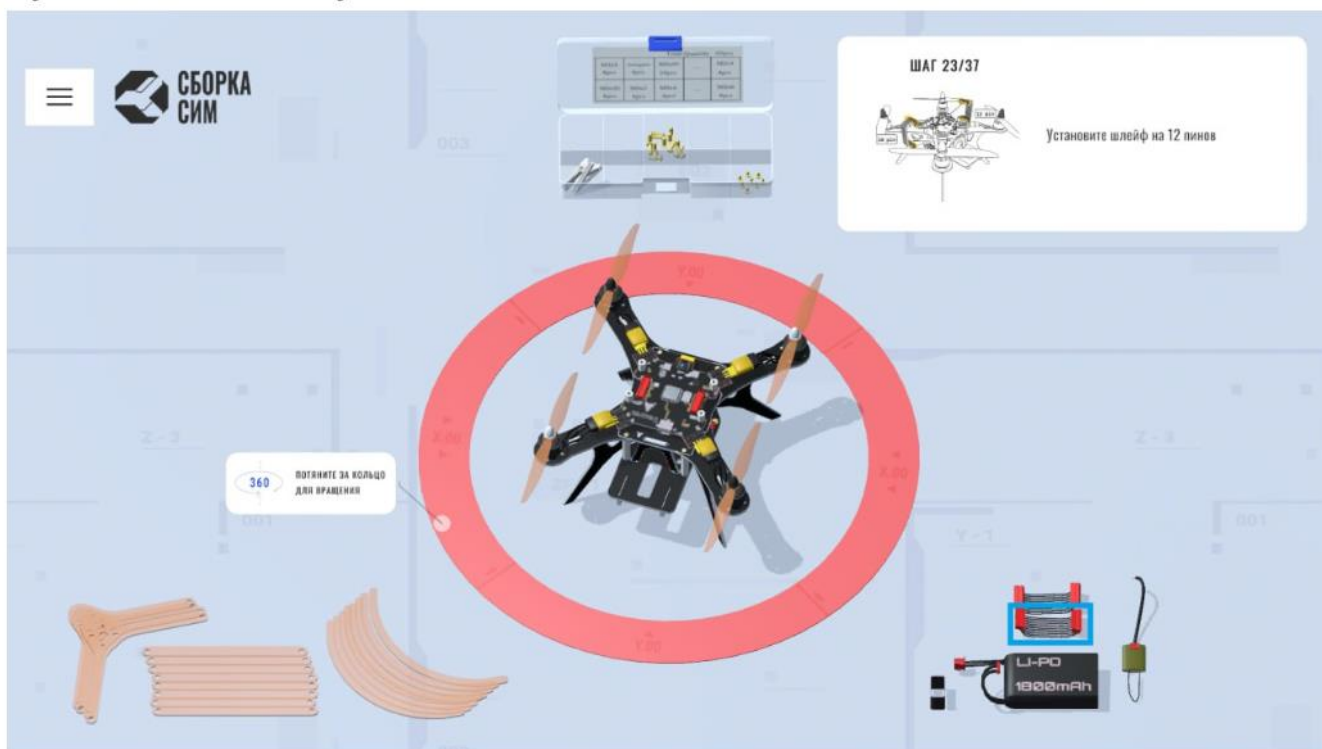
## 20) Белые колпачки устанавливаем в оставшиеся пропеллеры





## Этап 21

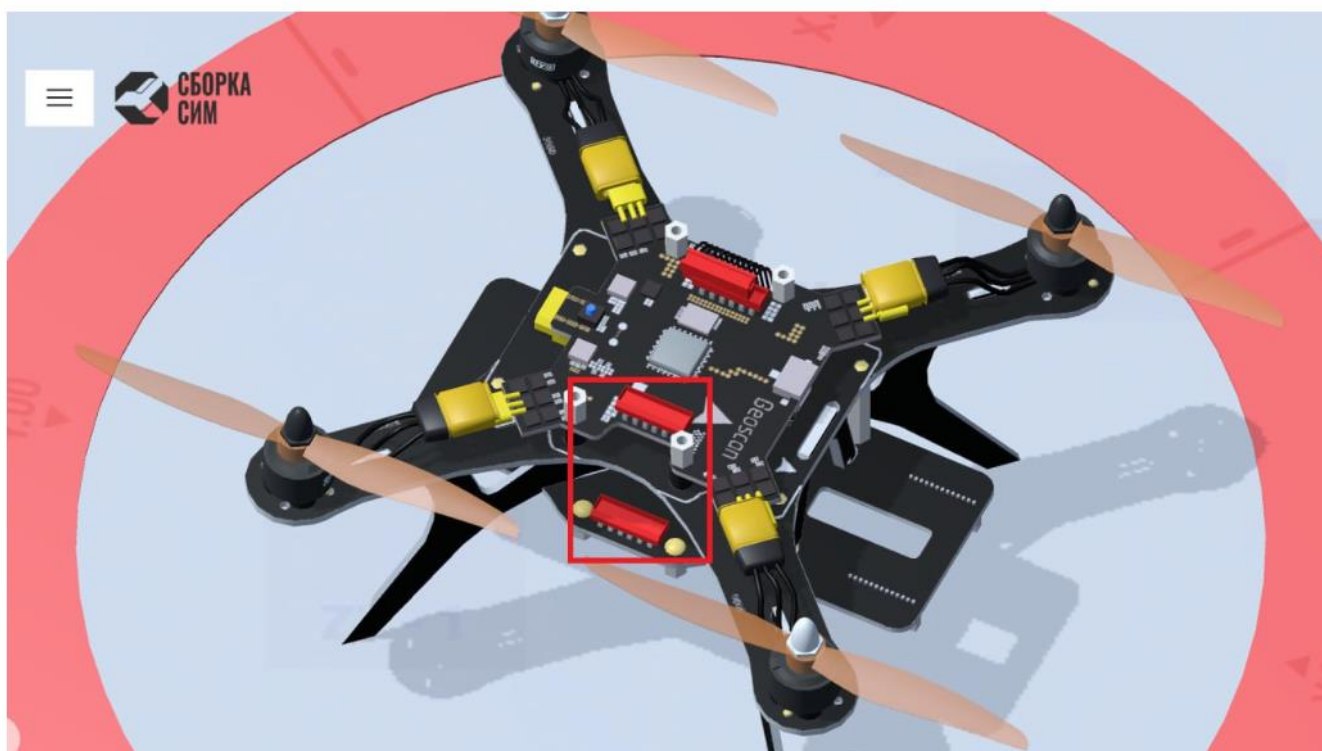
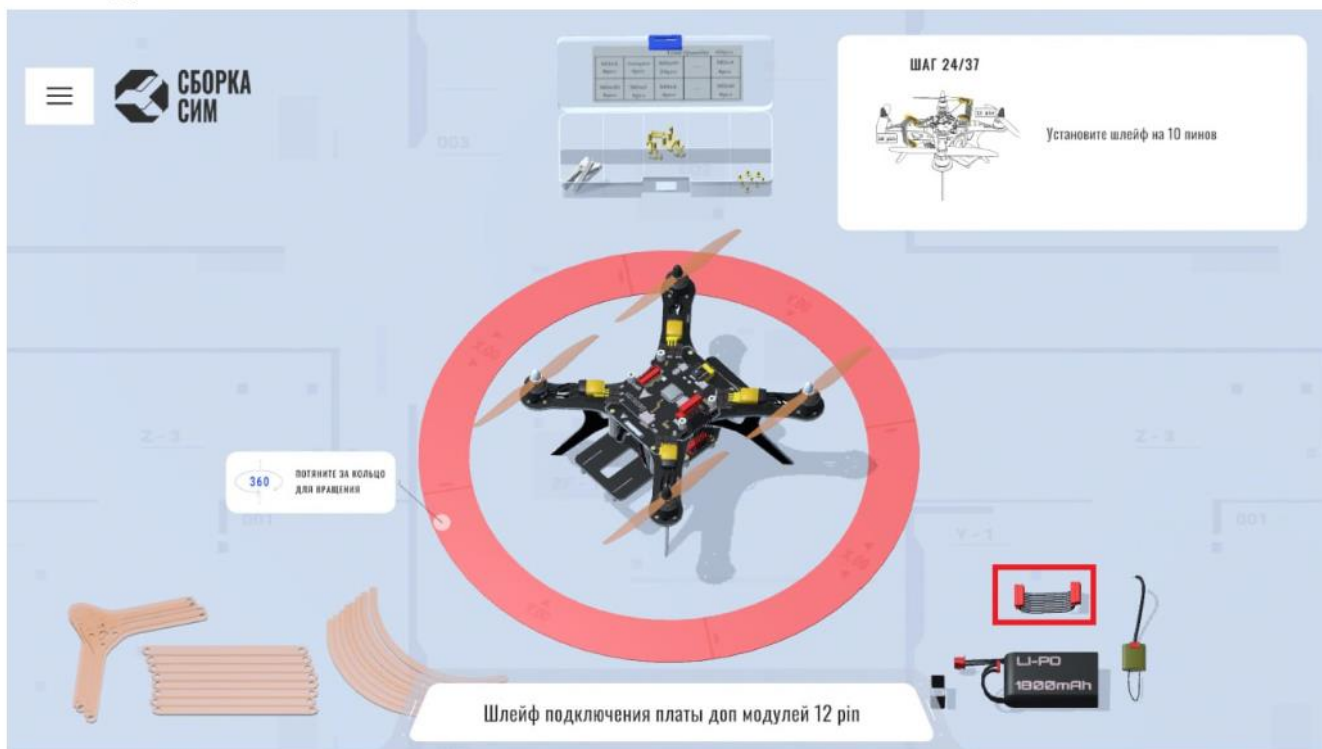
21) Далее берем шлейф на 12 пинов (не перепутайте с шлейфом на 10 пинов) и устанавливаем в указанное место

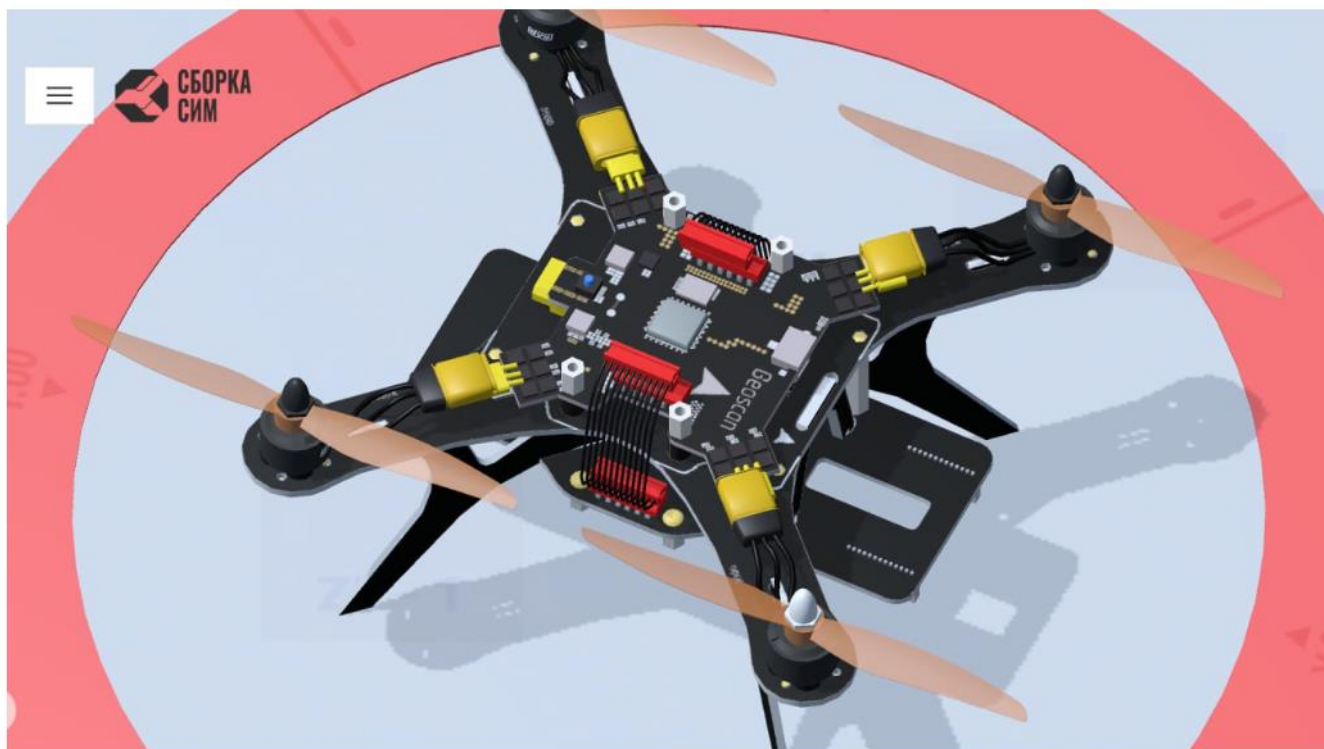




## Этап 22

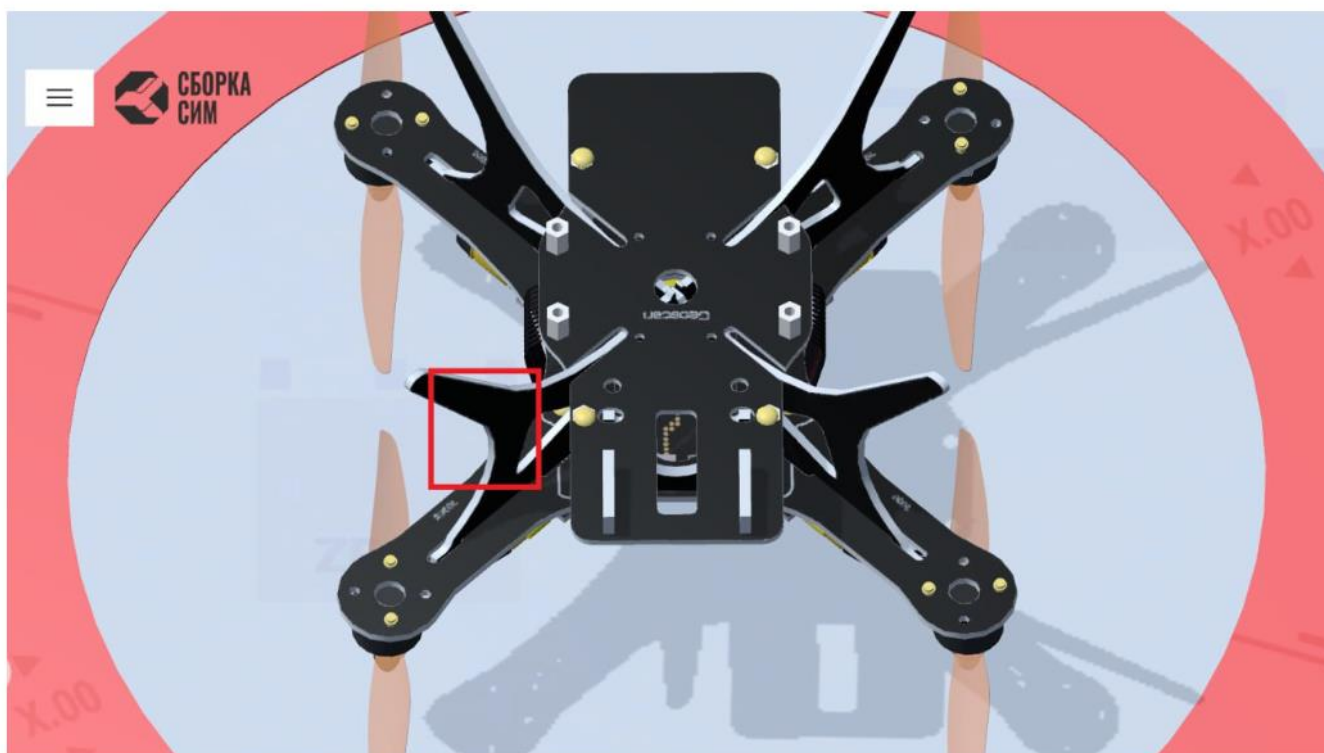
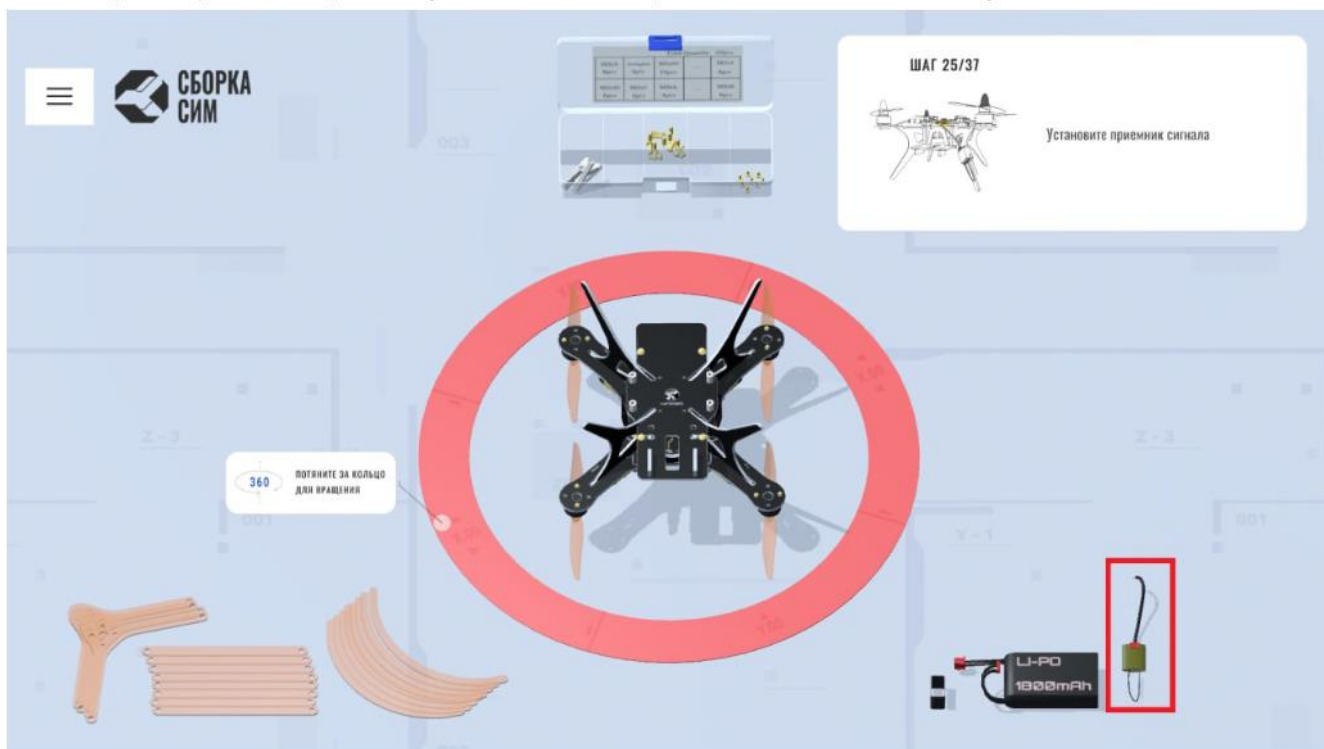
22) Аналогично устанавливаем шлейф на 10 пинов в противоположной части дрона





Этап 23

23) Переверните дрон и установите приемник сигнала в указанное место

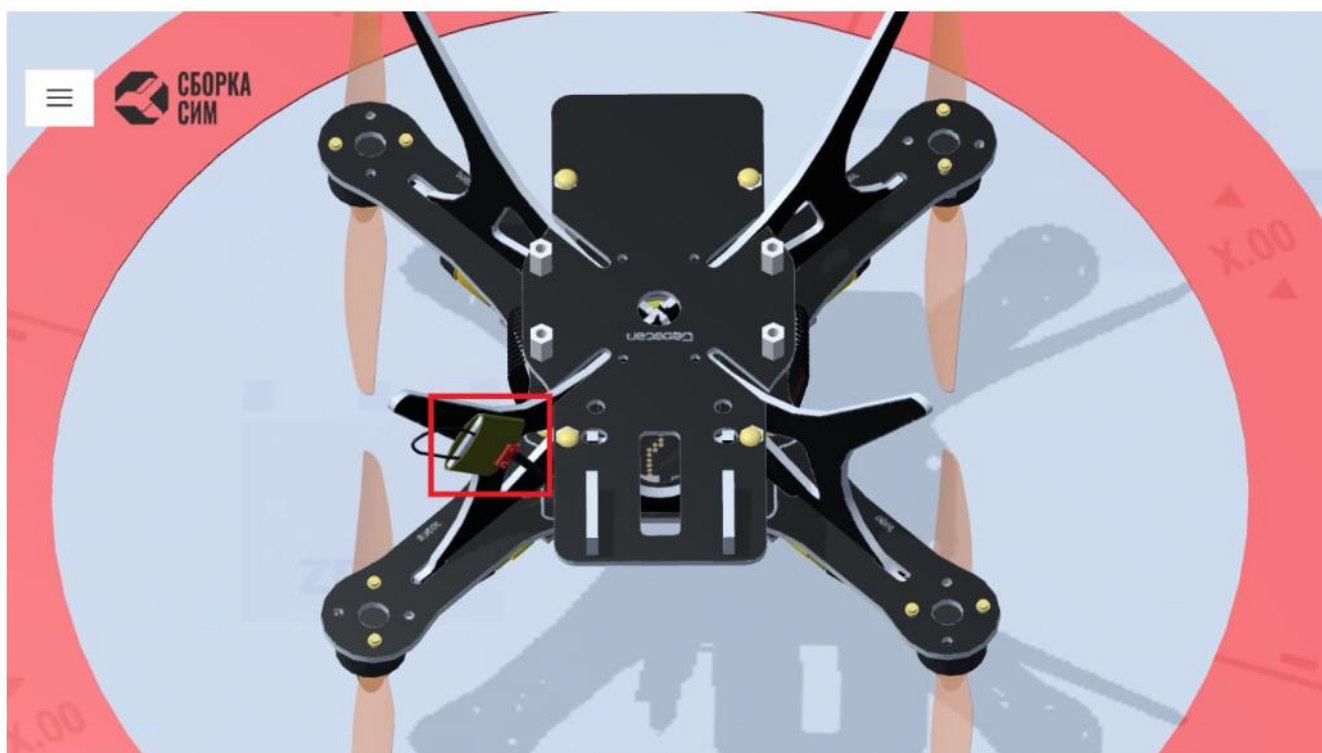
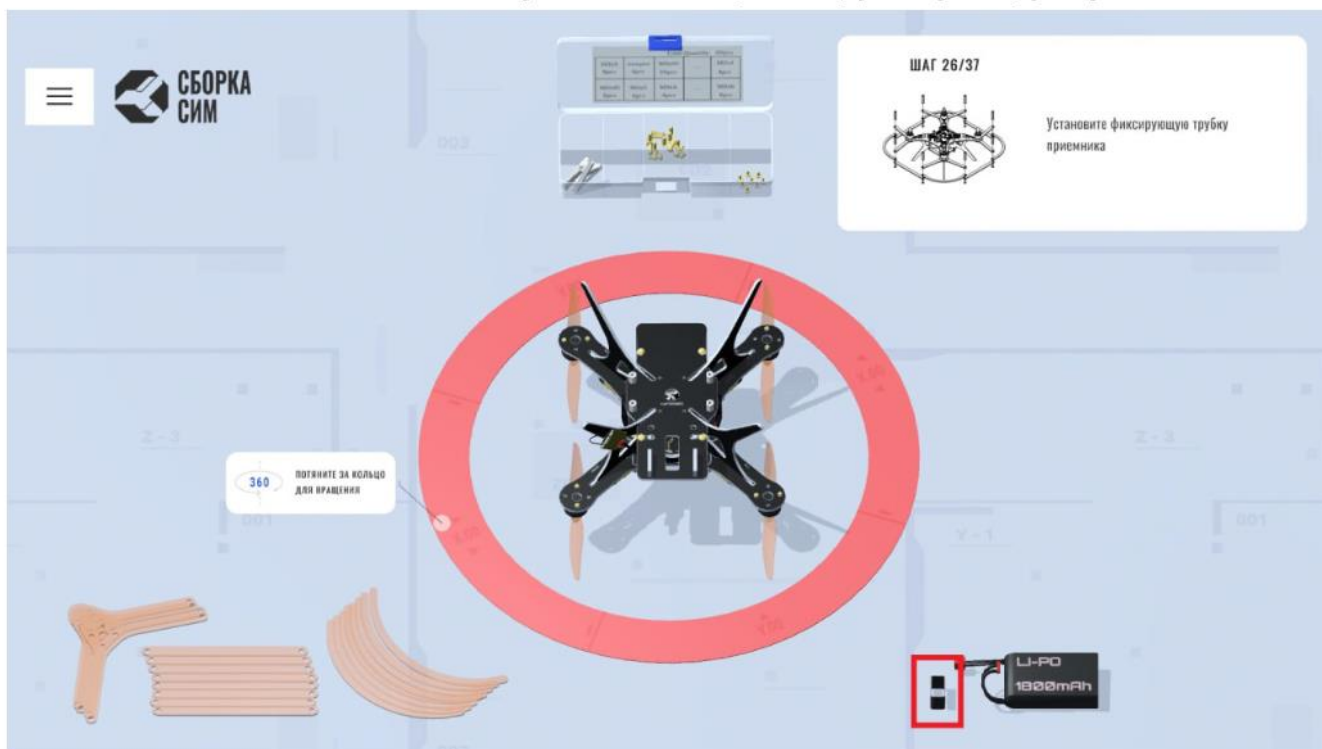






## Этап 24

24) Аналогично в то же место установите фиксирующую трубку

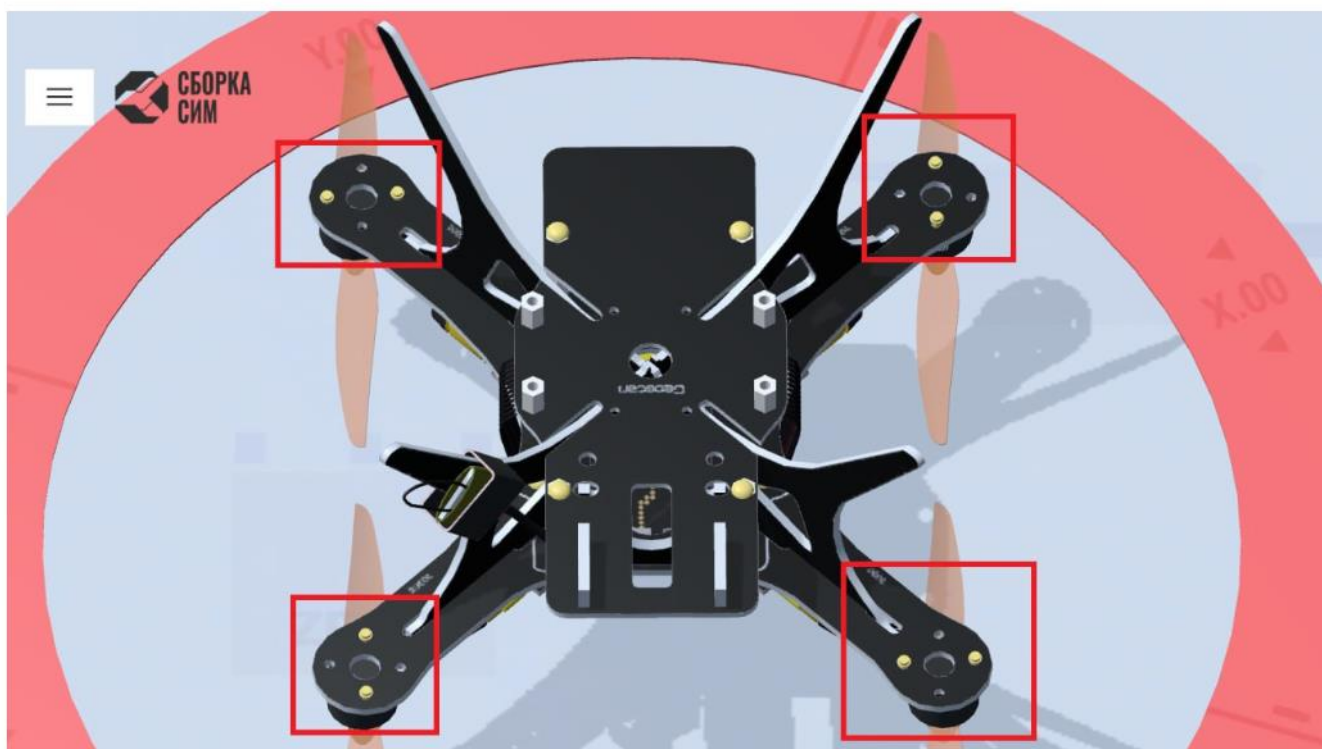
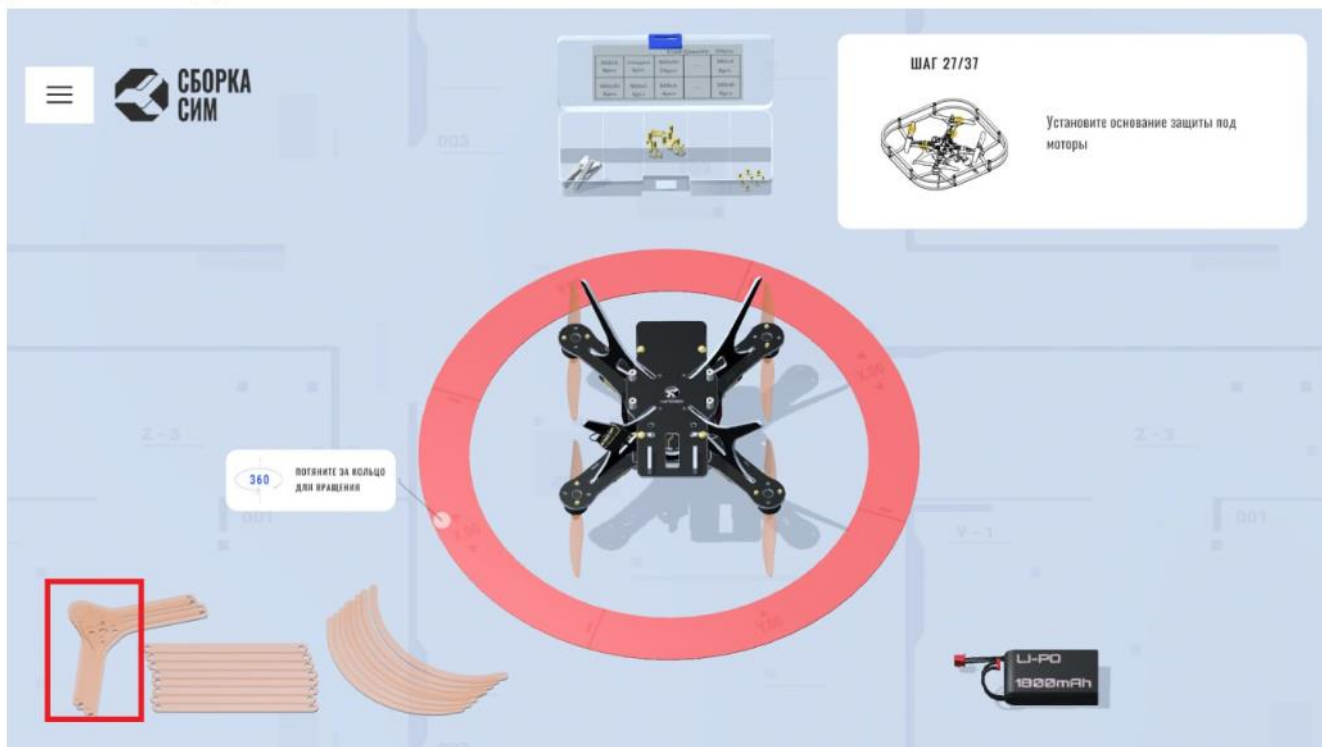


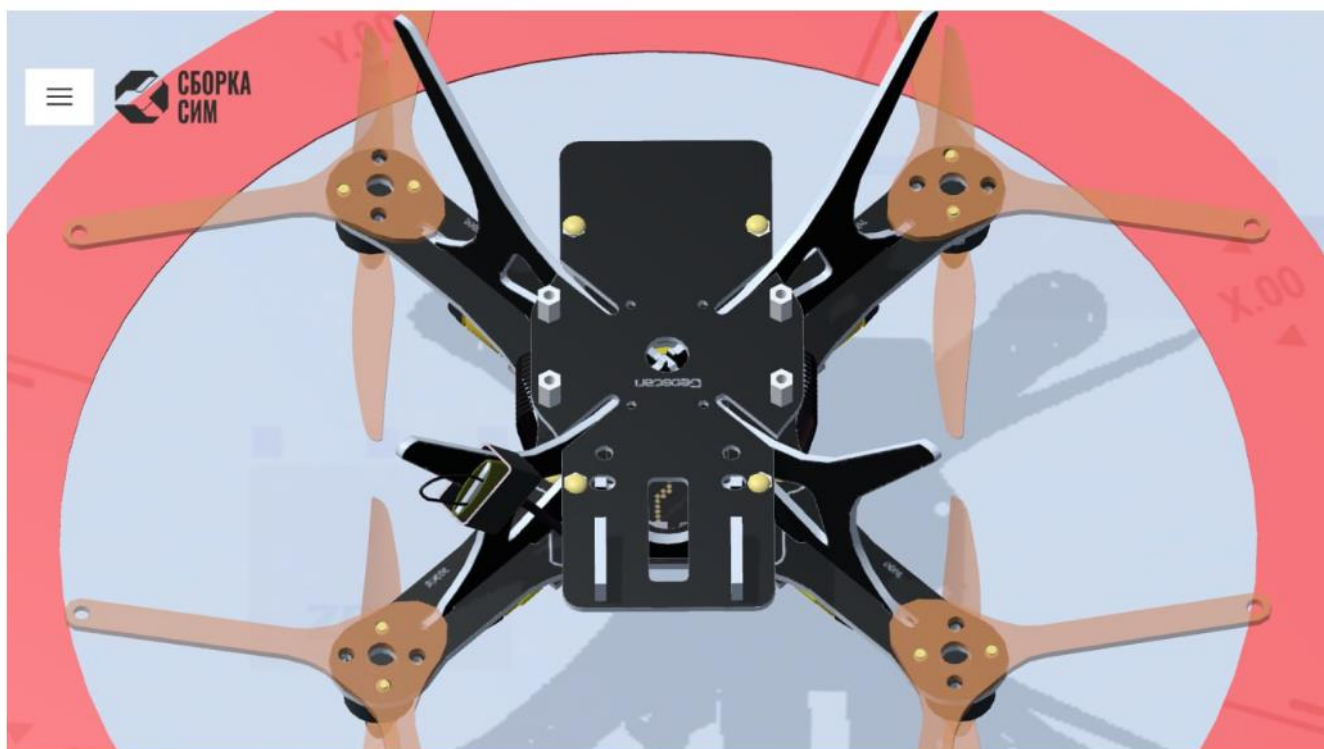




## Этап 25

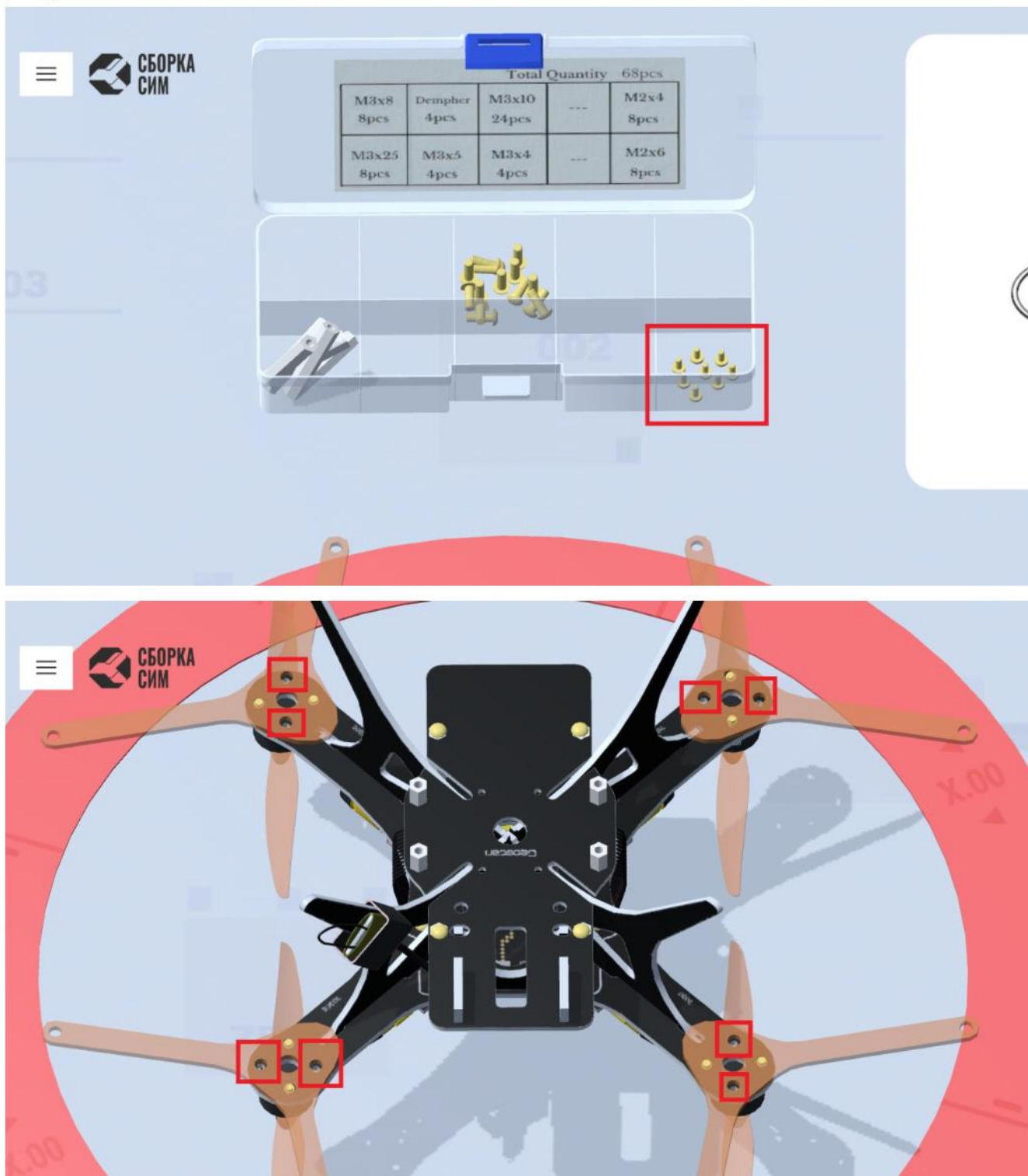
25) Не переворачивая дрон возьмите основания защиты и поместите их на диагонали дрона

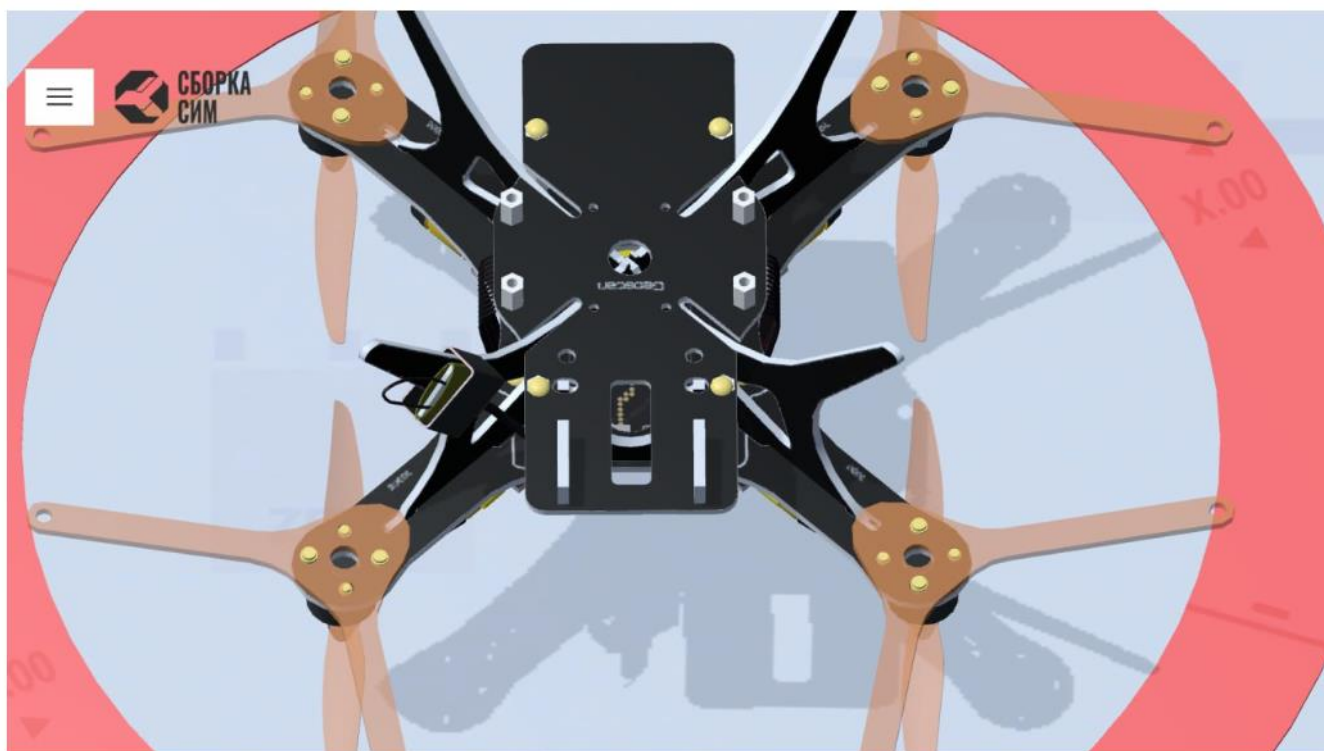




## Этап 26

26) Возьмите винты M2x6 и вставьте их в места крепления, указанные на рисунке

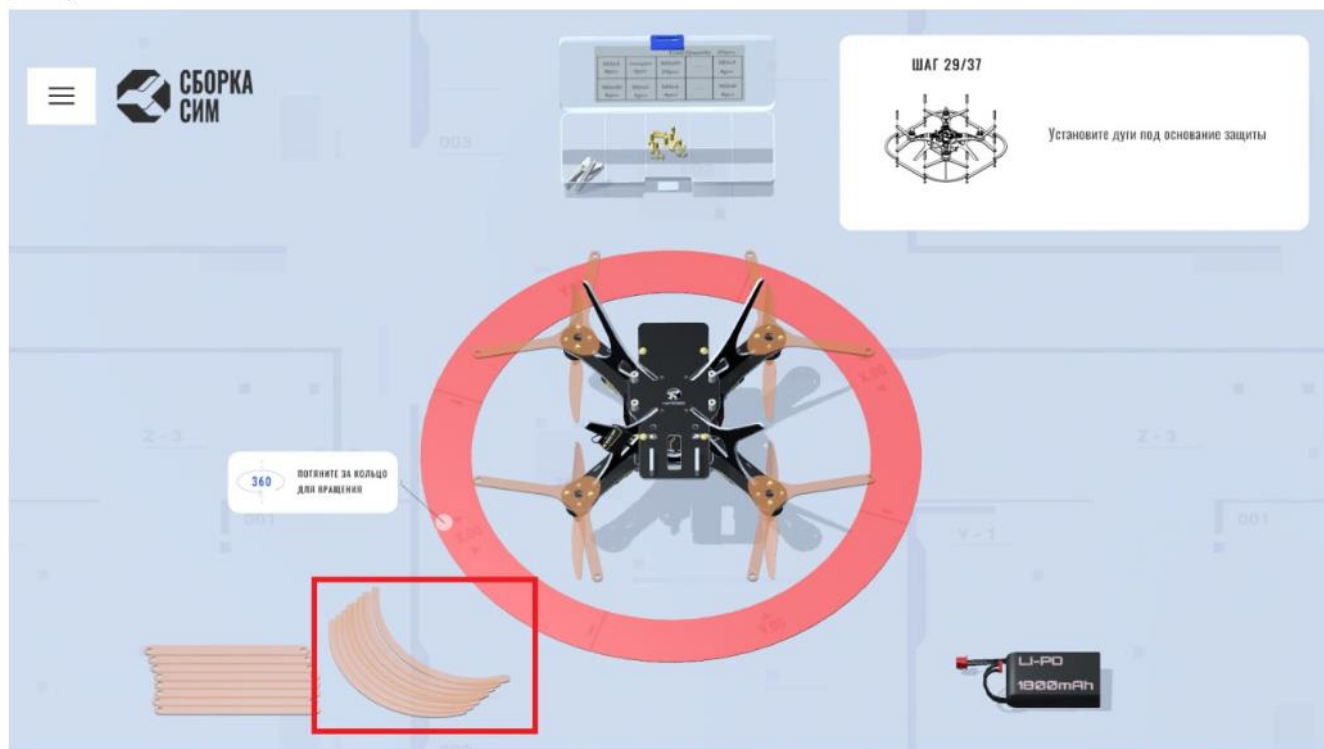






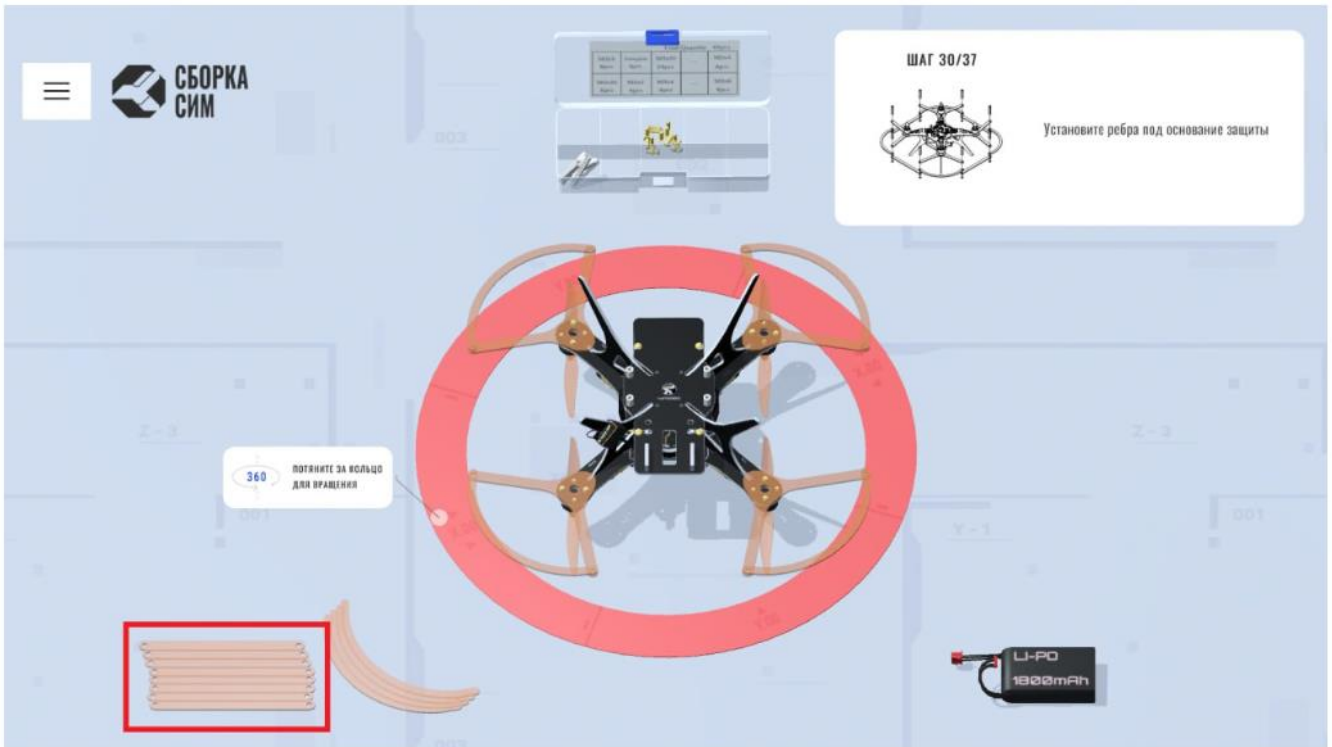
## Этап 27

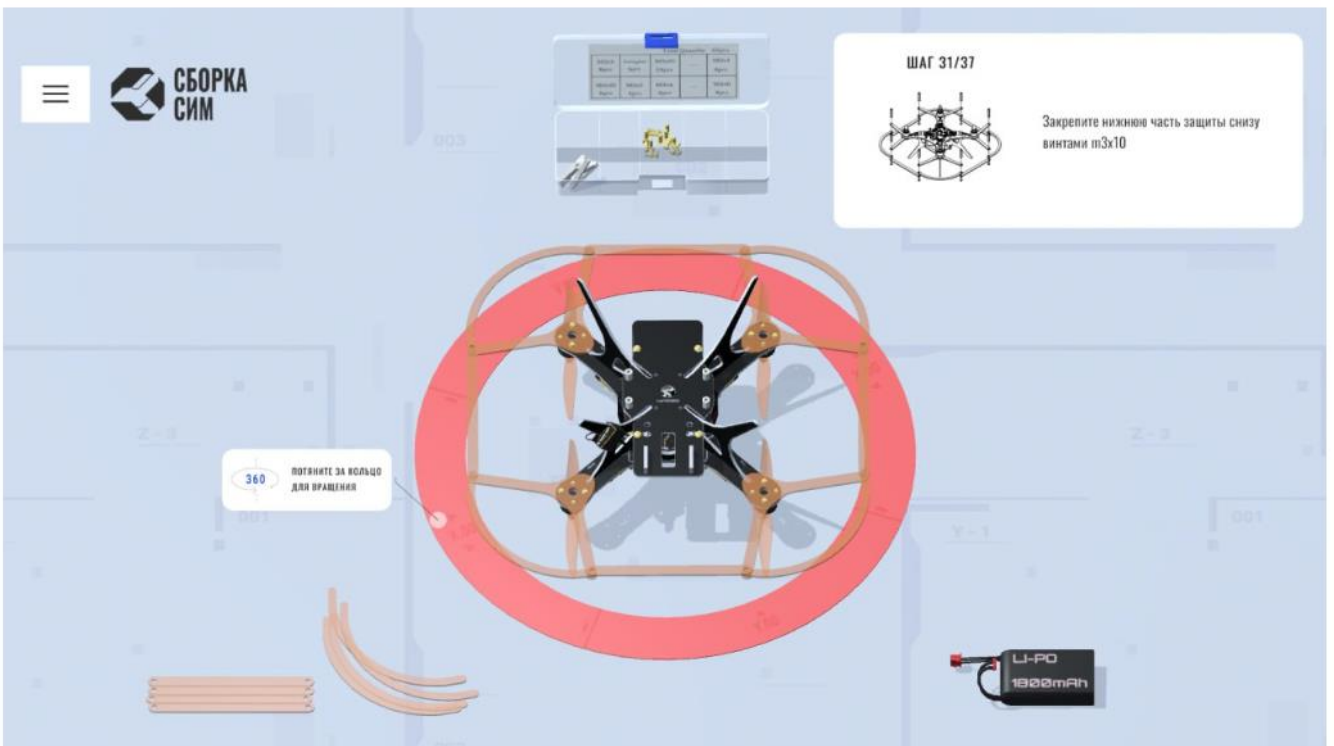
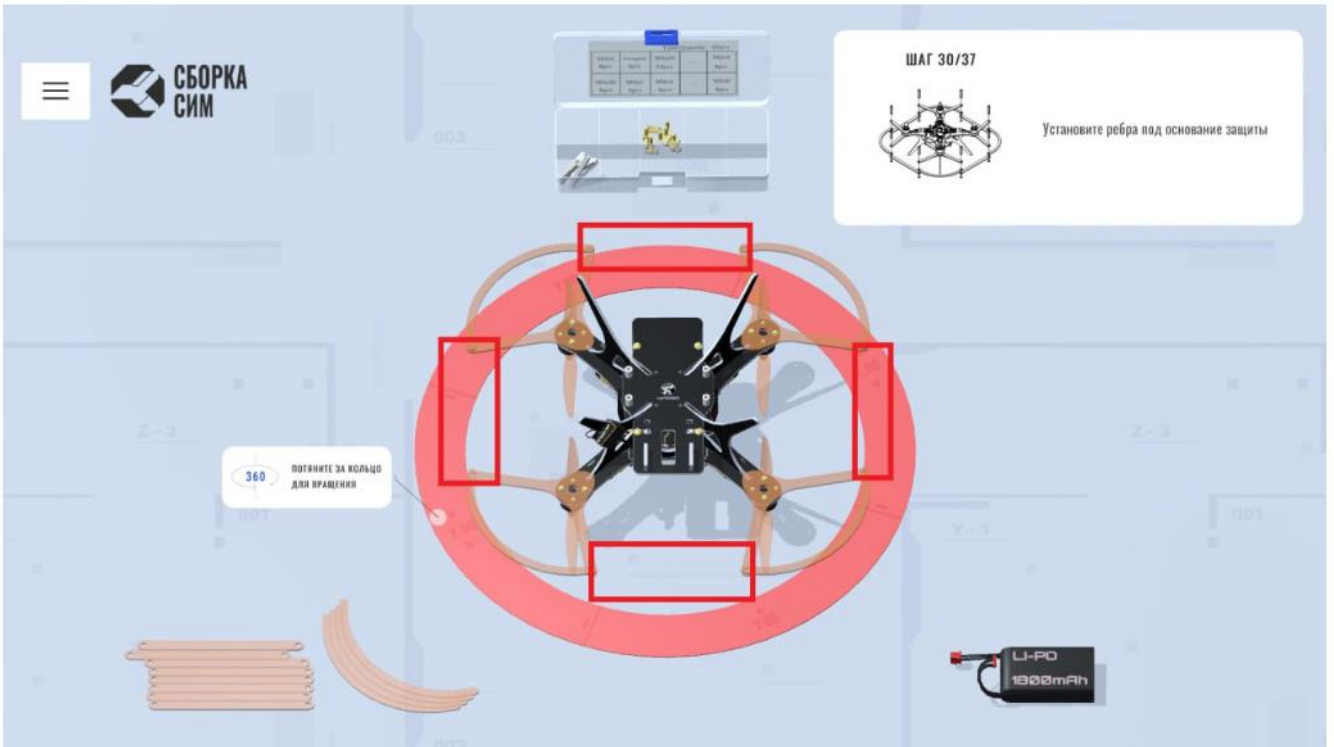
27) Далее возьмите дуги защиты и разместите их у оснований как на рисунке



## Этап 28

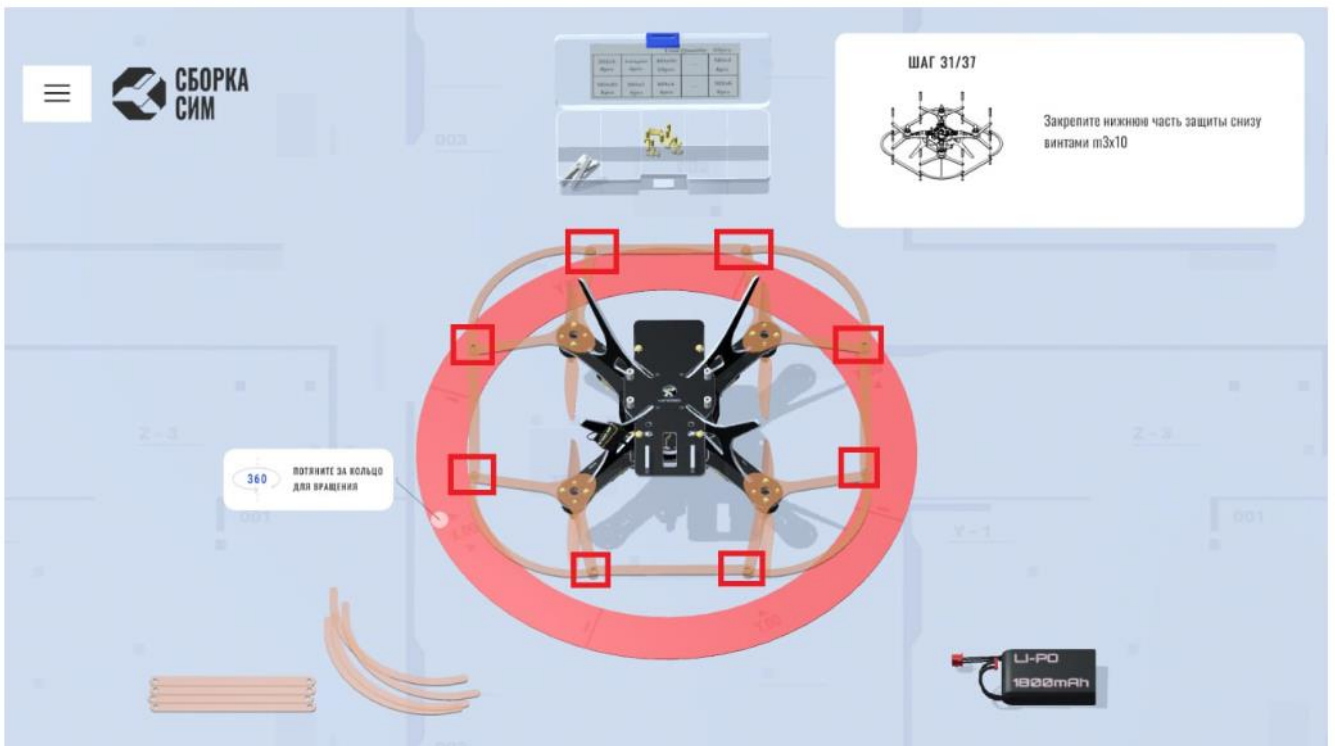
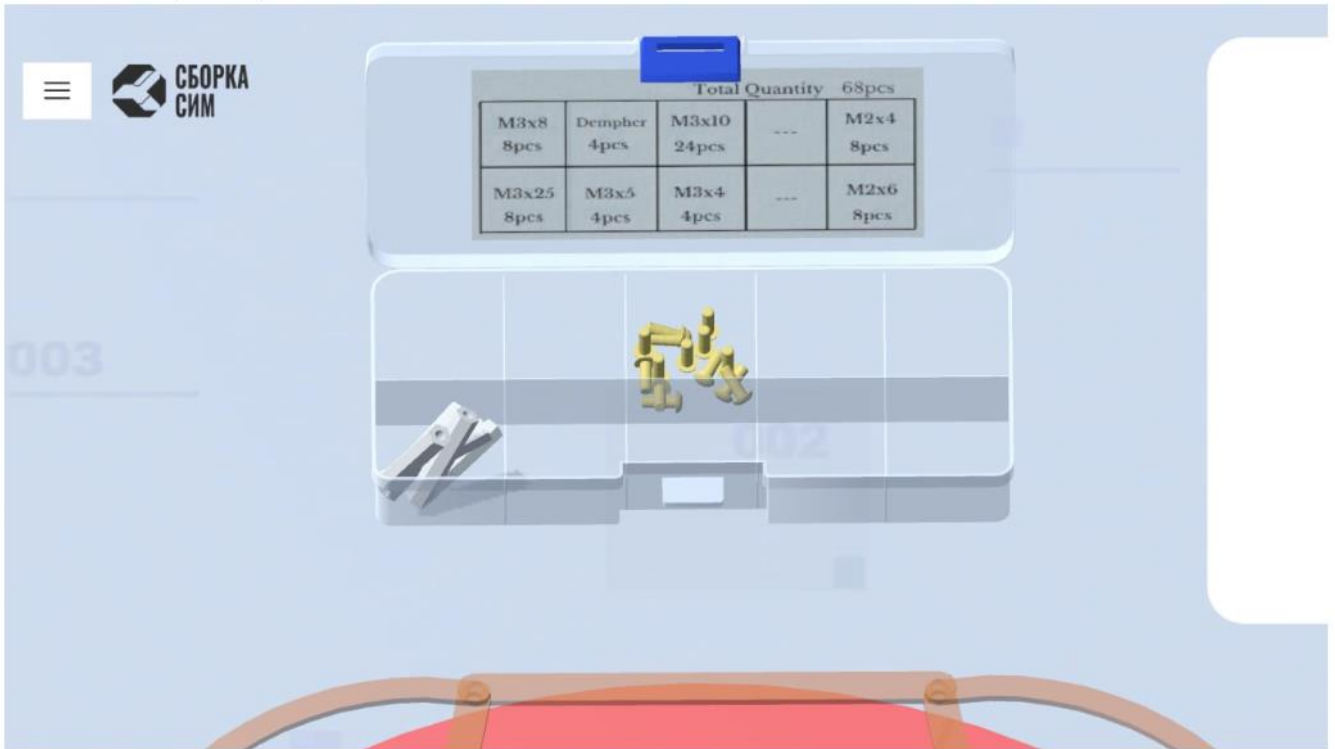
28) Возьмите ребра защиты и разместите их между дугами





## Этап 29

29) Возьмите винты M3x10 и поместите их в местах пересечений дуг защиты и ребер защиты



**СБОРКА СИМ**

**ШАГ 32/37**

Затяните болты стойками  $m3 \times 25$

360 ПОТЯНИТЕ ЗА КОЛЬЦО ДЛЯ ВРАЩЕНИЯ

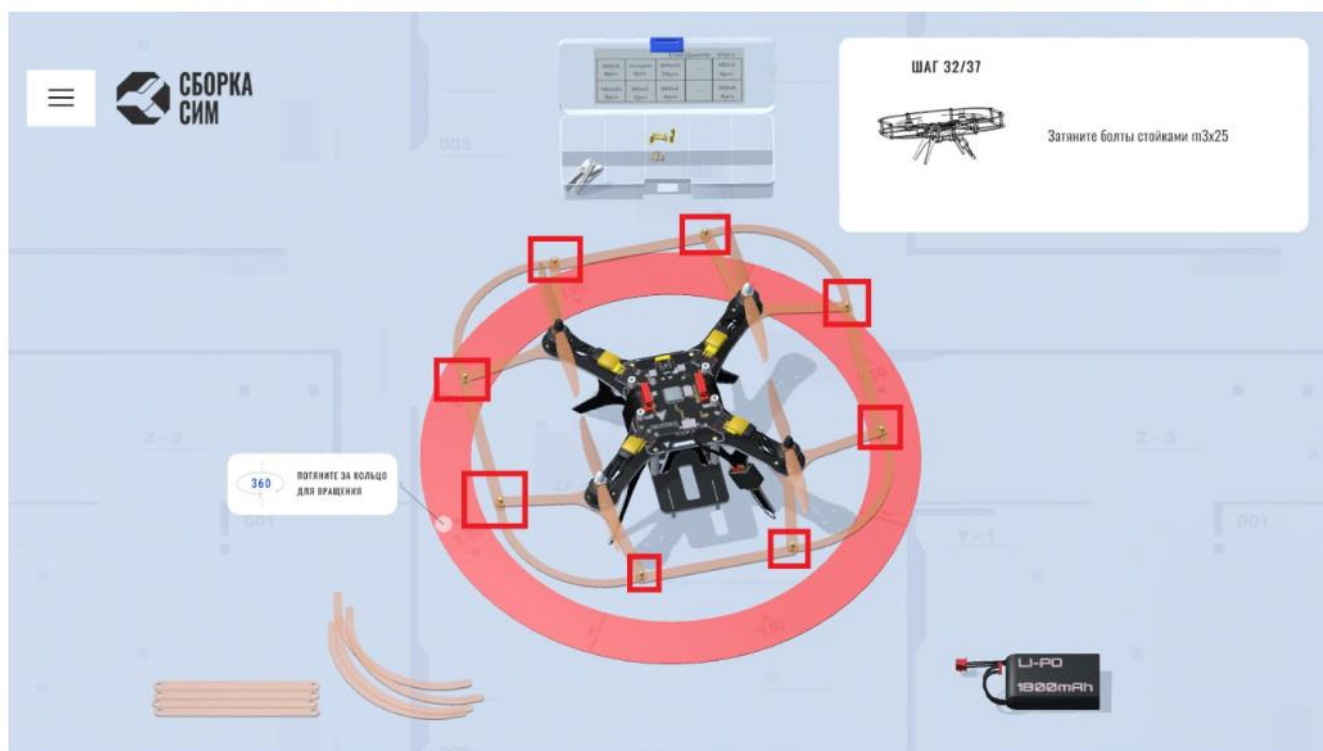
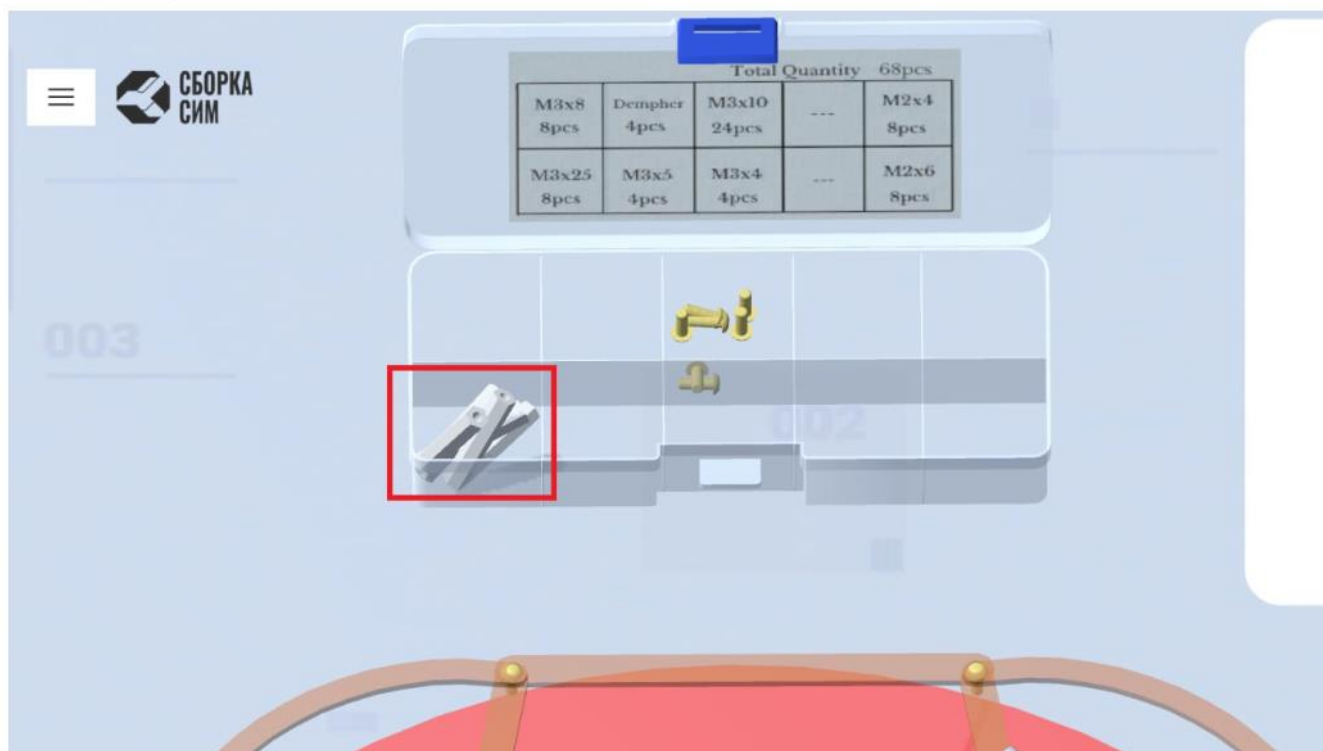
LI-PO 1800mAh

№	Наименование	Кол-во	Материал
1	Стойка	4	Алюминий
2	Болт	4	Сталь
3	Шайба	4	Алюминий
4	Втулка	4	Алюминий
5	Кольцо	1	Пластик



## Этап 30

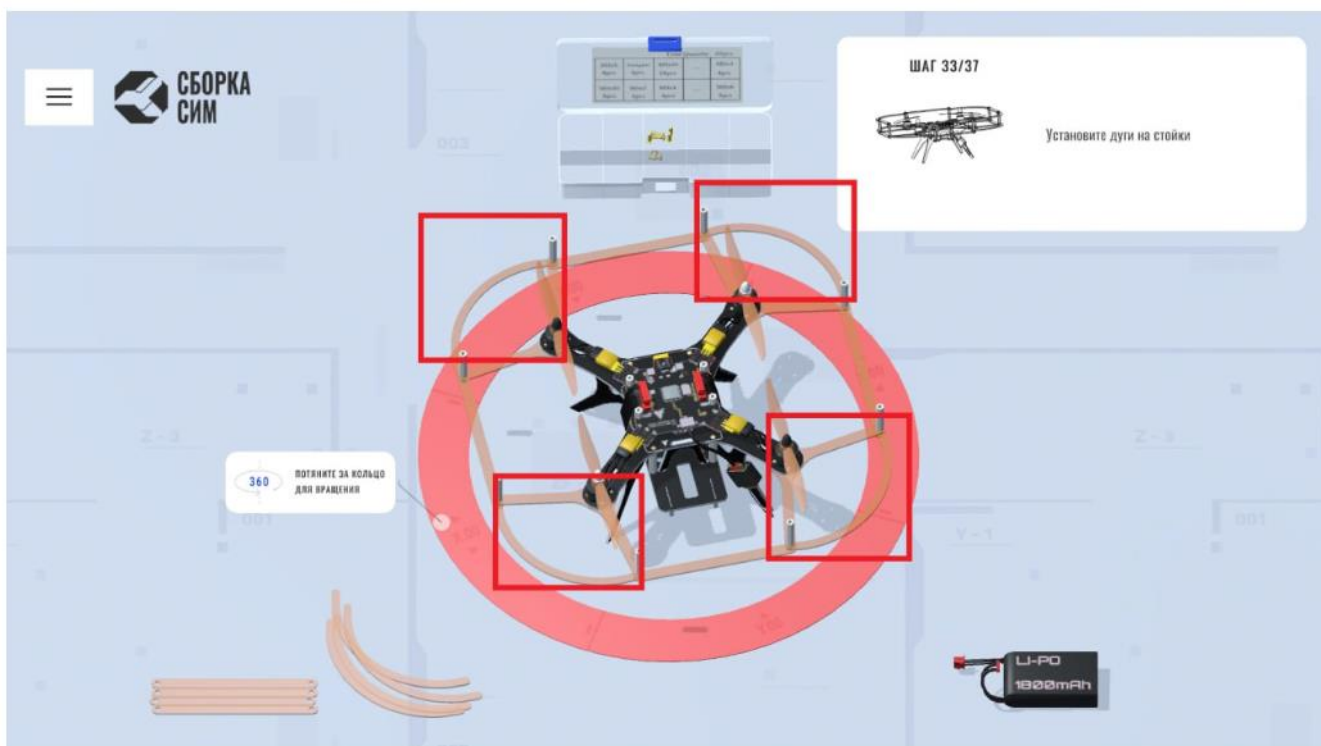
30) Переверните дрон и возьмите стойки M3x25. Разместите их в места винтов M3x10





## Этап 31

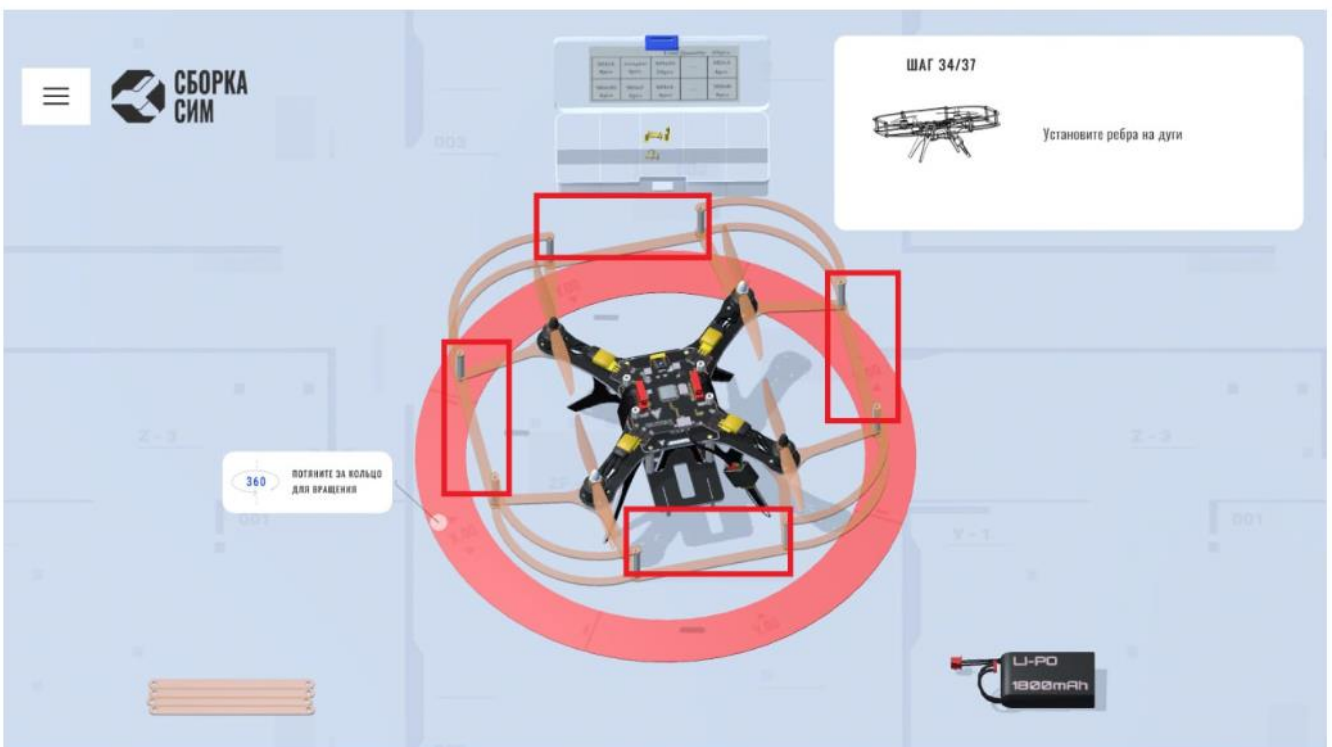
31) аналогично с прошлыми шагами, разместите вторым слоем дуги защиты на стойках, которые были размещены в прошлом шаге



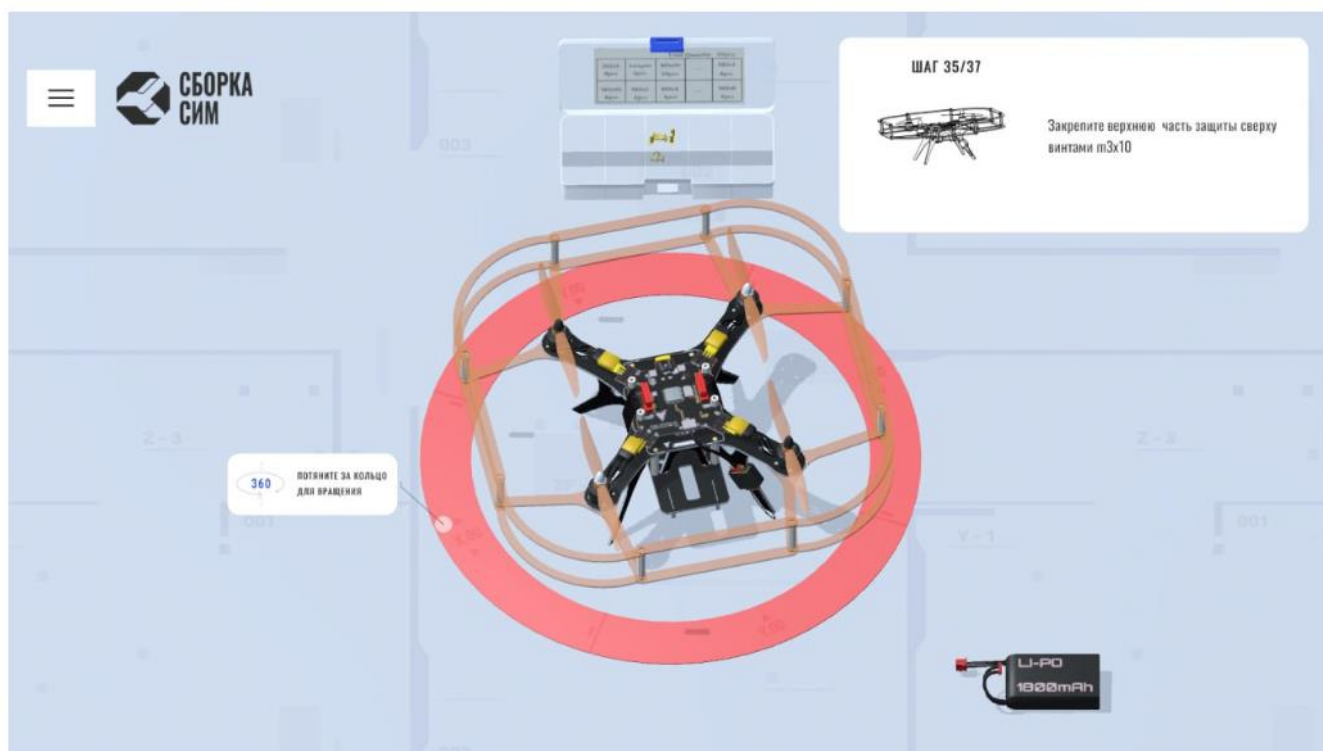


## Этап 32

32) Таким же образом разместите ребра защиты

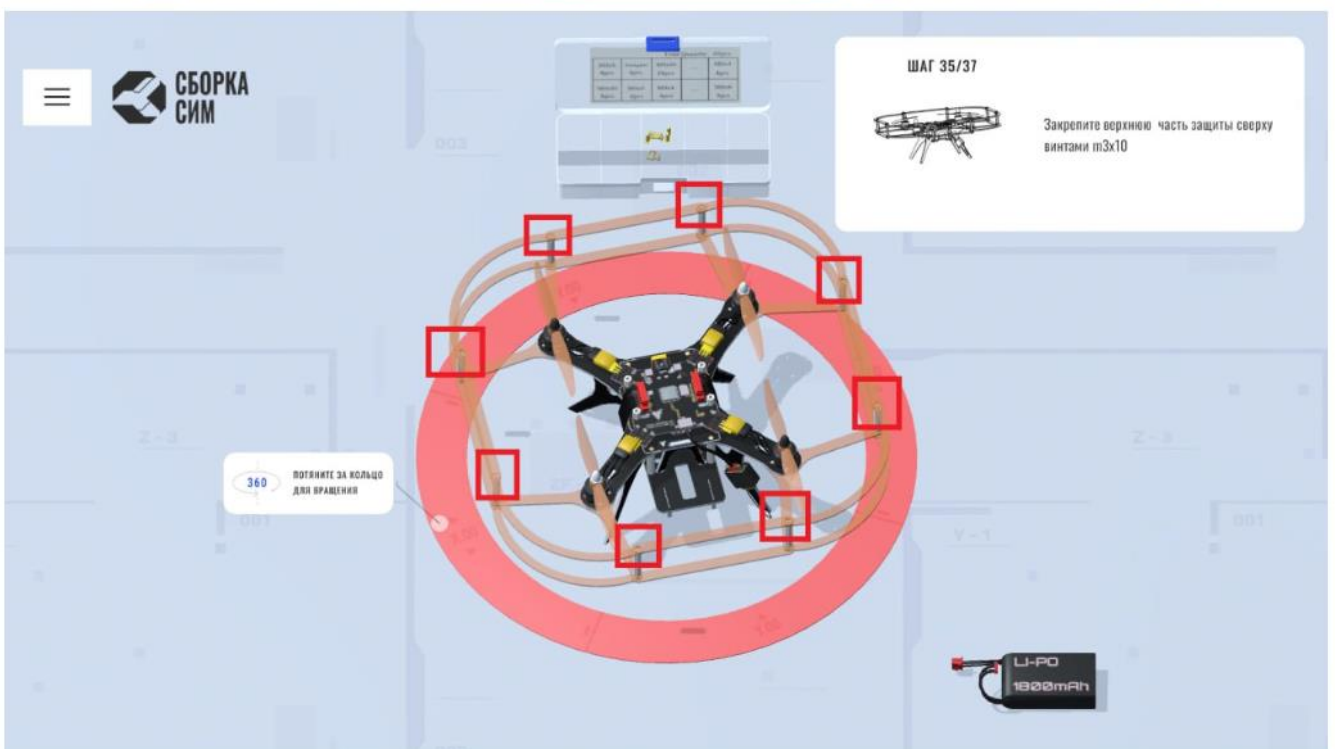
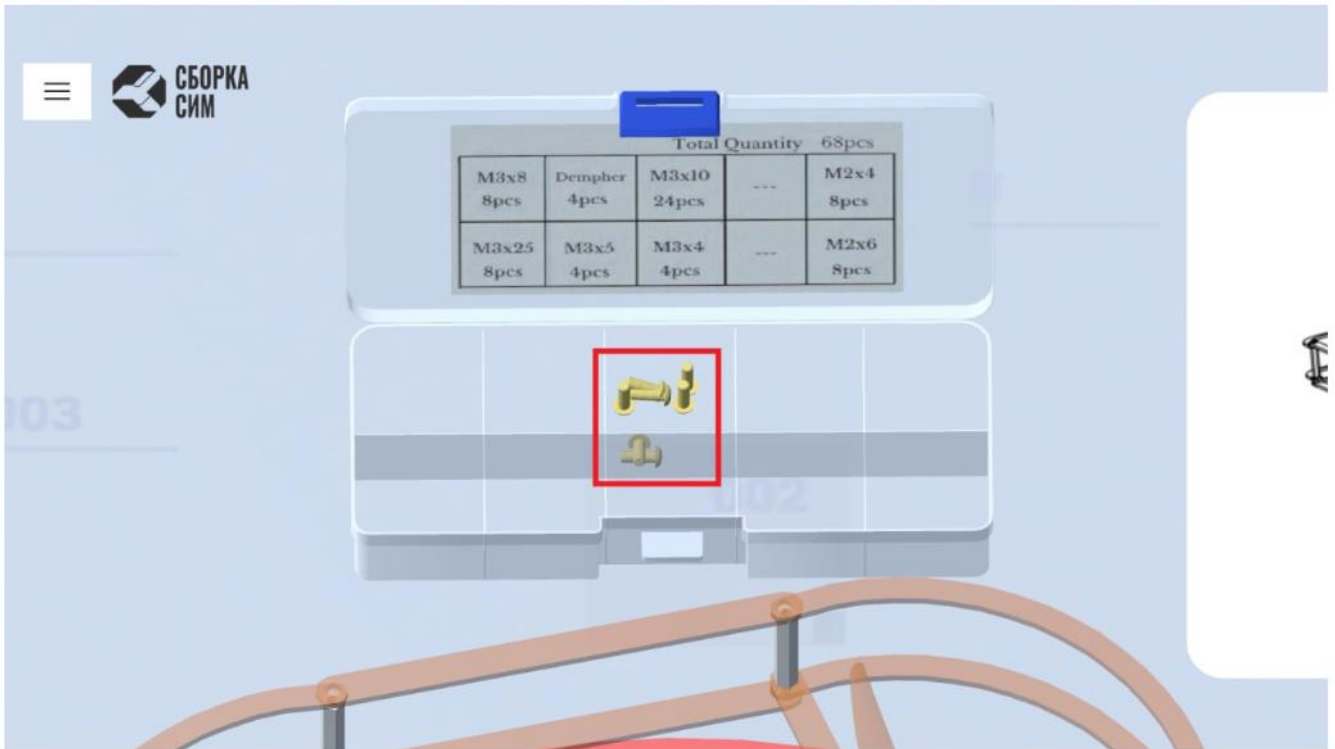






## Этап 33

33) Возьмите винты M3x10 и вкрутите их в места пересечений ребер защиты и дуг защиты





## Этап 34

## 34) Возьмите АКБ и разместите его по центру дрона

