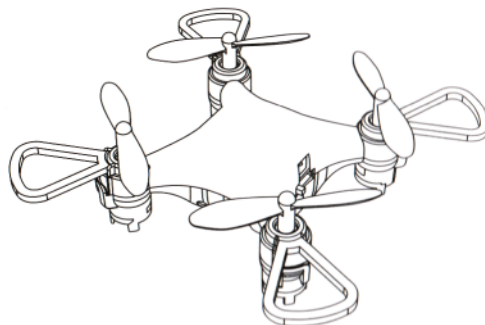


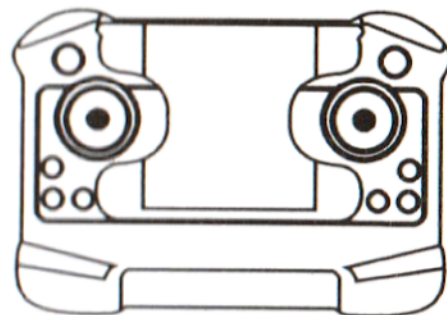
Instrukcja obsługi drona



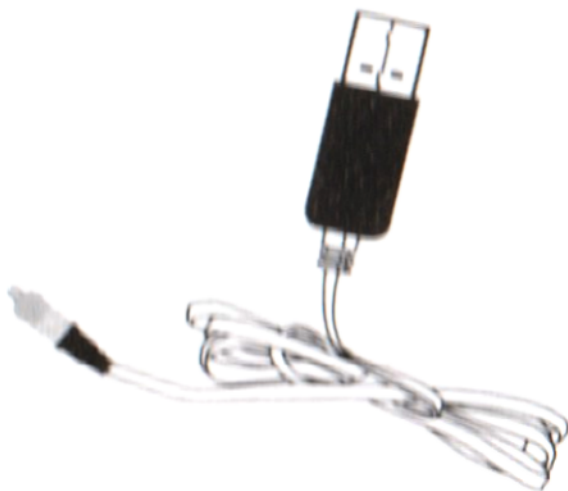
1. DOŁĄCZONE CZĘŚCI



Quadrocopter x1 (w zestawie bateria)



Nadajnik x1



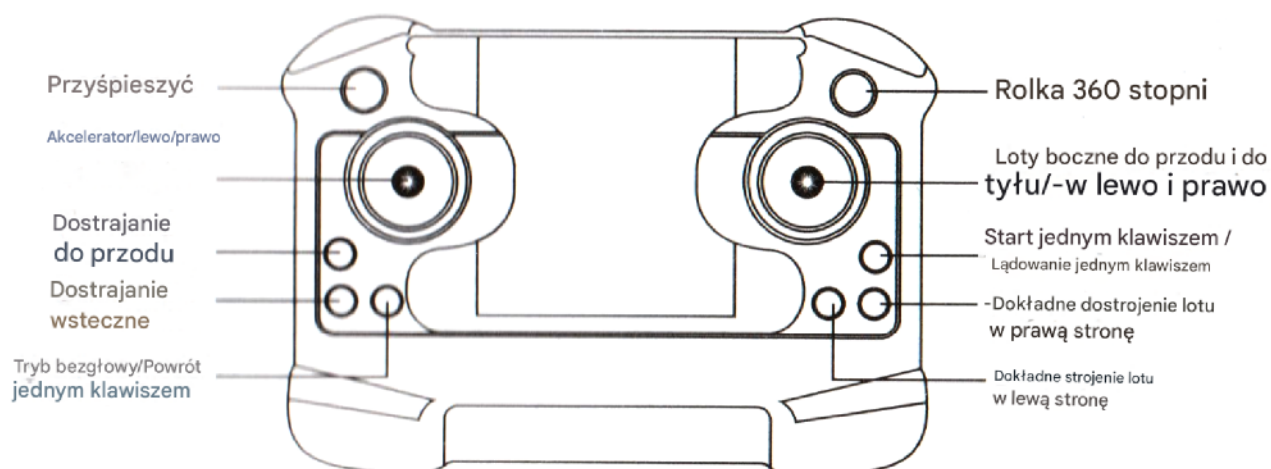
Przewód do ładowania USB x1



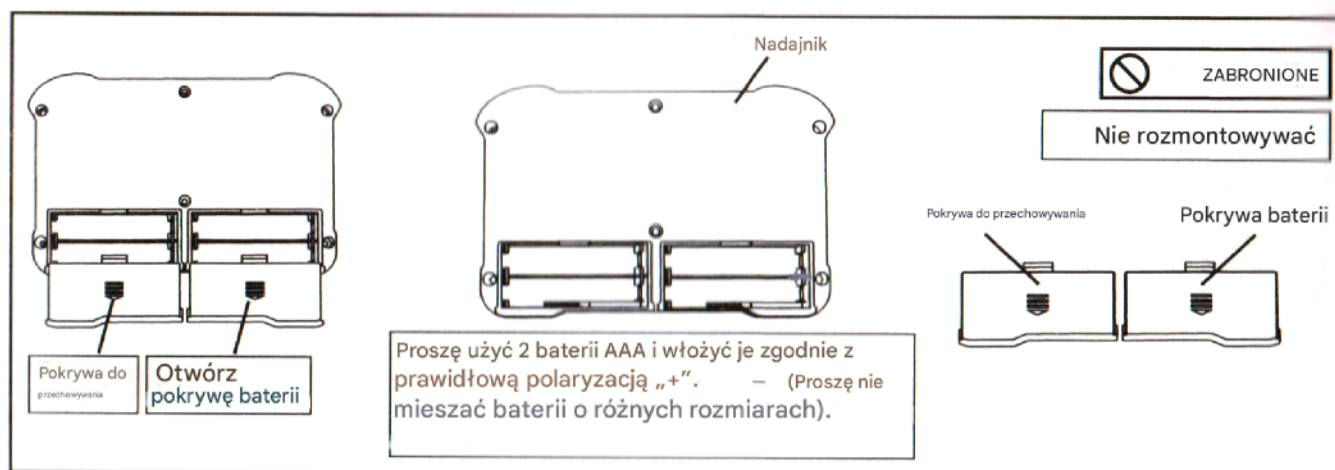
Ostrza x2

2. NADAJNIK

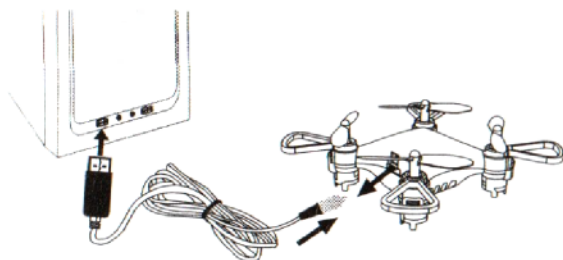
2.1 Wprowadzenie do nadajnika



2.2 Instalacja baterii



3. ŁADOWANIE AKUMULATORA LI-PO



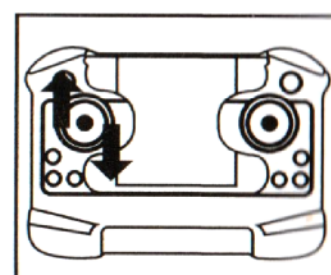
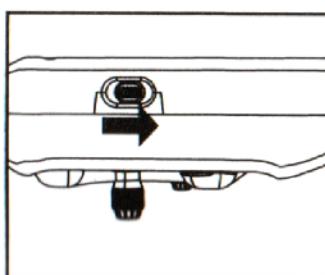
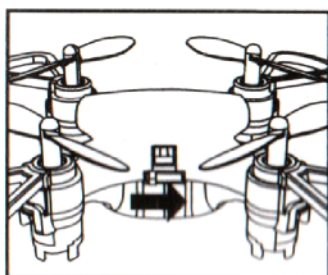
Najpierw podłącz USB do gniazda USB w komputerze lub do ładowarki USB. W tym momencie lampka kontrolna będzie świecić światłem ciągłym przy gnieździe ładowania USB. Następnie podłącz baterię do linii ładowania USB. Zapali się czerwone światło, co oznacza, że jest ładowana, a światło ciągłe oznacza, że została w pełni naładowana. Czas ładowania wynosi około 50 do 60 minut, a czas świecenia wynosi około 5 minut. Ze względów bezpieczeństwa ładowanie powinno odbywać się w zasięgu wzroku.

4. INSTRUKCJA OBSŁUGI

4.1 Włącz i dopasuj

4.1.1

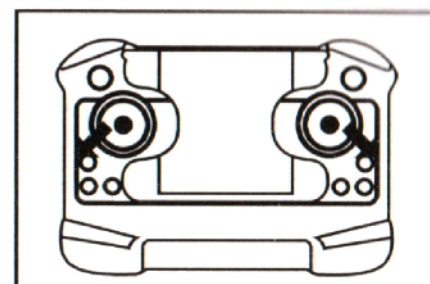
- 1 Włącz przełącznik zasilania samolotu, włącz quadcopter (cztery wskaźniki LED zaczną migać). Połóż quadcopter na płaskiej powierzchni.
- 2 Włącz zasilanie, a kontroler wyda dwa sygnały dźwiękowe i zaczną migać wskaźniki. Wskaźniki na quadcopterze również zaczną migać.
3. Przesuń lewy drążek całkowicie do przodu, a kontroler wyda jeden sygnał dźwiękowy. Wskaźnik na kontrolerze i cztery wskaźniki na quadcopterze zaczną migać. Pociągnij lewy pręt całkowicie do dołu, a kontroler ponownie wyda jeden sygnał dźwiękowy. Wskaźnik na kontrolerze i cztery wskaźniki na quadcopterze włączą się. Cztery są teraz sparowane.



- 4.1.2 Po dopasowaniu kodu do pojazdu powietrznego, naciśnij lewy joystick, aby uruchomić pojazd powietrzny.

4.2 Kalibracja żyroskopu

Po zakończeniu dopasowania kodu ustaw pojazd powietrzny na poziomie, a drążek przepustnicy przesuń o 45 stopni w lewo, a drążek kierunkowy o 45 stopni w prawą stronę, aby skalibrować żyroskop. Jeśli na pojeździe powietrznym zaświecą się cztery diody LED, oznacza to, że żyroskop powraca i skanuje pozycję.

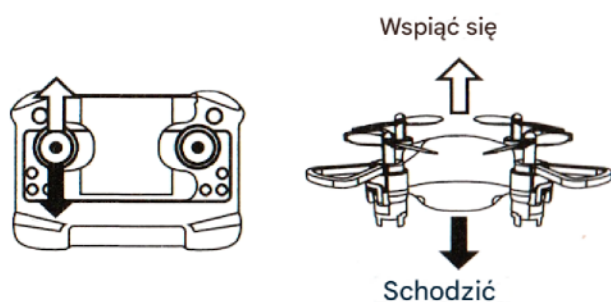


Jeśli dioda LED zgaśnie, oznacza to, że kalibracja została pomyślnie wykonana. (Zobacz zdjęcie po prawej stronie) Uwaga: Przed lotem quadcopter należy umieścić na płaskiej powierzchni w celu kalibracji, aby zapewnić stabilny lot. Jeśli quadcopter często lata po trajektorii, można go wyregulować za pomocą pilota.

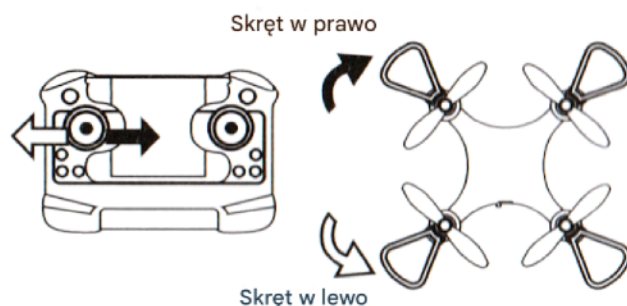
5. OBSŁUGA I STEROWANIE

5.1 Obsługa

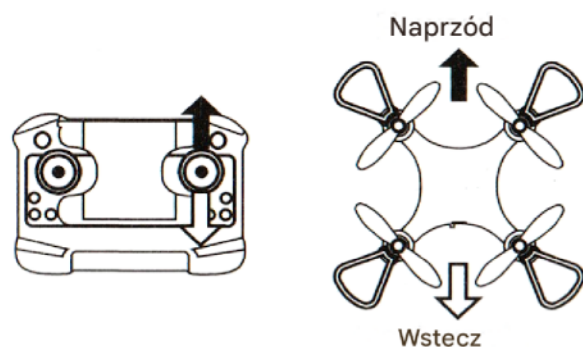
Nauczenie się obsługi tego quadcoptera może zająć trochę czasu. Na początku poświęć trochę czasu na naukę. Jeśli quadcopter lekko opada, delikatnie pchnij lewy drążek, aby dostosować wysokość lotu. Nie pchaj drążka zbyt gwałtownie.



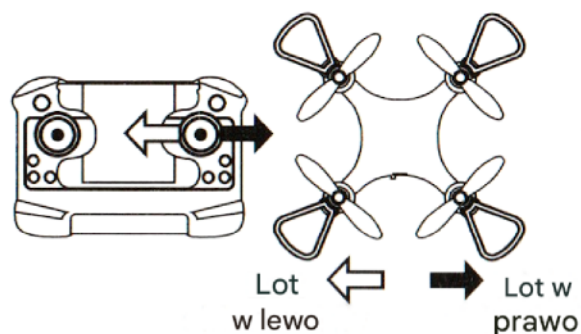
Przesuń lewą dźwignię (gaz) w górę i w dół, a quadcopter zacznie odpowiednio wznosić się i opadać.



Przesuń lewą dźwignię (gaz) w lewo i prawo, a quadcopter skręci odpowiednio w lewo i w prawo.



Naciśnij prawą dźwignię (skrętny ster kierunku), a quadcopter zacznie odpowiednio poruszać się do przodu i do tyłu. (Żółte światło oznacza kierunek do przodu)



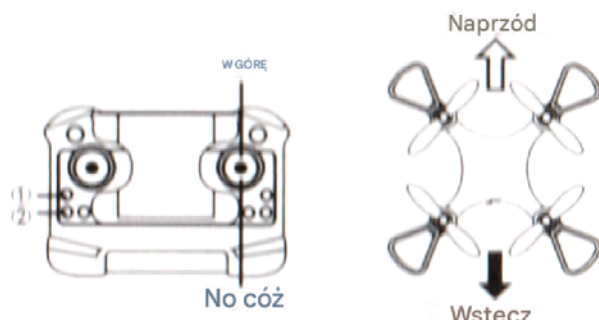
Przesuń prawą dźwignię (skrętny ster kierunku) w lewo i prawo, a quadcopter poleci odpowiednio w lewo lub prawo.

5.2 Dostrajanie

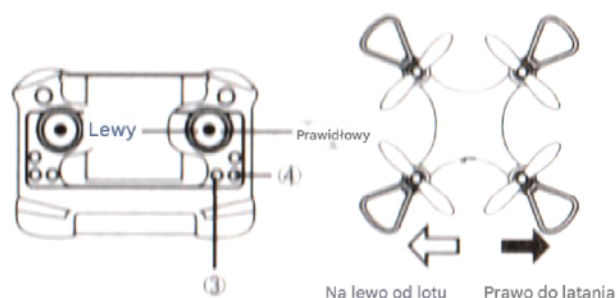
Dokładne dostrajanie ruchu samolotu

Powoli podnieś drążek przepustnicy. Gdy samolot jest nad ziemią, jeśli samolot ma tendencję do poruszania się w różnych kierunkach, użyj go. Dopasuj działanie korygujące.

1. Dokładne dostrajanie samolotu do przodu/do tyłu Gdy samolot jest nad ziemią i porusza się do tyłu, **naciśnij i przytrzymaj przycisk dokładnej regulacji 1 do przodu**, aby dokonać regulacji. Gdy samolot porusza się do przodu, naciśnij i przytrzymaj przycisk dokładnej regulacji 2 do tyłu, aby dokonać regulacji.



2. lewa/prawa strona samolotu jest dostrajana Gdy samolot odrywa się od ziemi i jest przesunięty w prawo, naciśnij i przytrzymaj klawisz 3 lewego obrotu lotu, aby dostosować. Gdy samolot jest przesunięty w lewo, naciśnij i przytrzymaj klawisz 4 prawego obrotu lotu, aby dostroić.

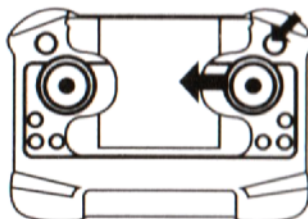


6.360°OBROTY

Naciśnij prawy drążek, a nadajnik wyda jeden sygnał dźwiękowy, aby przejść do trybu zaawansowanego. Teraz flip jest dozwolony. Aby uzyskać dobrą wydajność flipu, zaleca się utrzymanie 1,5 metra wysokości między quadrocopterem a ziemią. Flip będzie łatwiejszy do wykonania, ponieważ wysokość zostanie utracona podczas flipów.

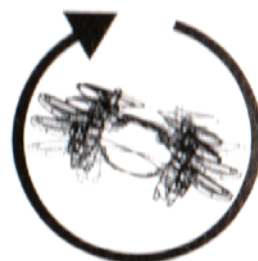
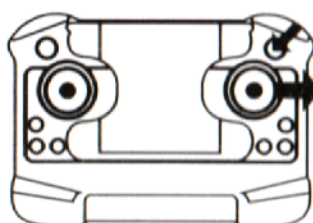
6.1 Obrót w lewo o 360°

Naciśnij prawy drążek, a nadajnik wyda sygnał dźwiękowy. Naciśnij lewy, a quadrocopter obróci się w lewo.



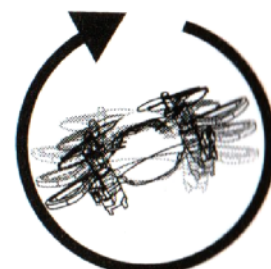
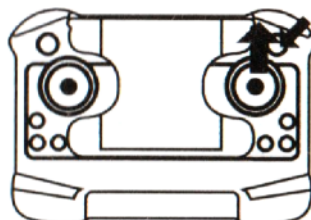
6.2 Obrót w prawo o 360°

Naciśnij prawy drążek, a nadajnik wyda sygnał dźwiękowy. Naciśnij w prawo, a quadrocopter obróci się w prawo.



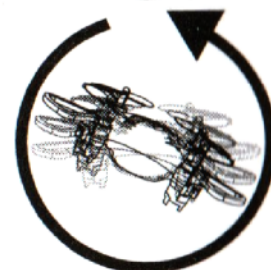
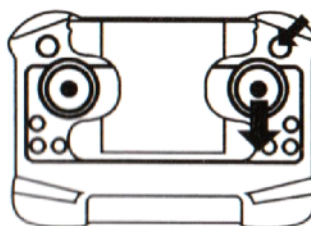
6.3 Obrót o 360° do przodu

Naciśnij prawy pręt, a nadajnik wyda sygnał dźwiękowy. Naciśnij do przodu, a quadrocopter obróci się do przodu.



6.4 Obrót o 360° do tyłu

Naciśnij prawy pręt, a nadajnik wyda sygnał dźwiękowy. Naciśnij z powrotem, a quadrocopter obróci się do tyłu.



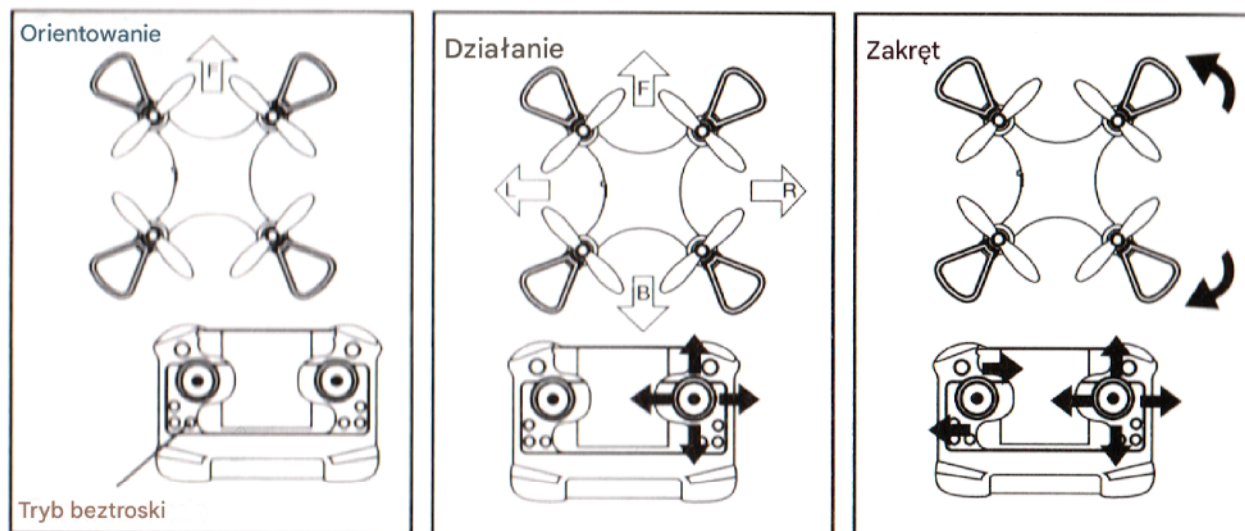
7. TRYB BEZGŁOWNY

7.1 Zmiana trybu bezgłowego

Tryb Headless upraszcza latanie, eliminując nadajnik. Niezależnie od tego, gdzie quadcopter jest skierowany, będzie podążał za przednią, lewą, prawą i tylną częścią nadajnika.

✳️ Aby ustawić i włączyć tryb bezgłowy: Przed połączeniem quadcoptera z nadajnikiem, umieść quadcopter na płaskiej powierzchni i ustaw go przodem (niebieskie diody LED) w kierunku przodu nadajnika (oba skierowane w tym samym kierunku). Po połączeniu i podczas lotu utrzymuj orientację nadajnika taką samą jak podczas procedury łączenia i naciśnij przycisk Headless Mode, aby przejść do trybu Headless, cztery diody LED quadcoptera zaczną migać.

✳️ Aby wyjść z trybu bezgłowego: Naciśnij przycisk trybu bezgłowego ponownie, cztery diody LED quadcoptera zaczną świecić światłem ciągłym.



Zobacz diagram. Uwaga w trybie bezgłowym. Naciśnięcie kontrolera do przodu spowoduje, że quadcopter ruszy do przodu, z dala od Ciebie. Pociągnij do tyłu, a quadcopter znów poleci w Twoim kierunku, niezależnie od orientacji przednich czarnych łopat quadcoptera względem użytkownika, o ile jest on nieruchomy. Jeśli użytkownik zmienia lokalizację, po prostu ponownie sparuj kontroler, korzystając z poniższych instrukcji.

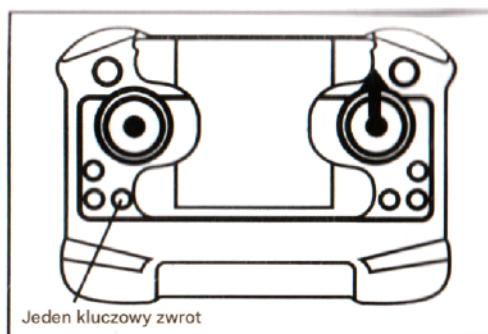
7.2 Kalibracja kierunku

Naciśnij długo przycisk One Key Return, a quadcopter natychmiast powróci. Jeśli quadcopter zboczy z kursu, naciśnij prawą dźwignię, aby skorygować ścieżkę lotu.

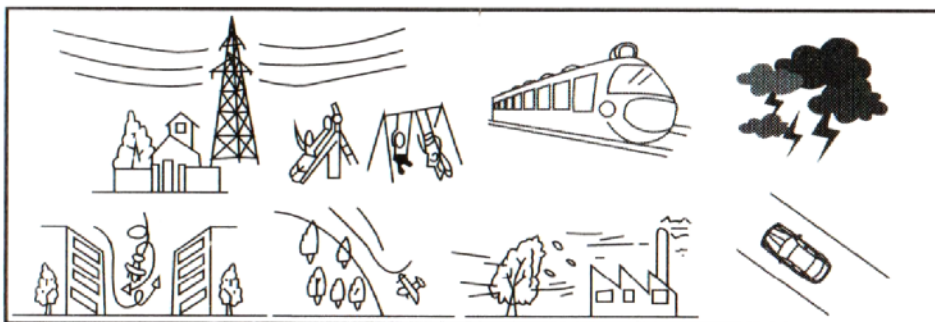
Aby anulować zwrot, naciśnij ponownie przycisk One Key Return lub przesun prawą dźwignię do przodu.

Uwaga: Alarm niskiego poziomu baterii

Gdy akumulator quadcoptera jest rozładowywany, cztery diody LED zaczną migać. Quadcopter nie wykona salta, jeśli akumulator jest słaby, a dostępne są tylko podstawowe operacje lotu.



8. ŚRODOWISKO LOTU



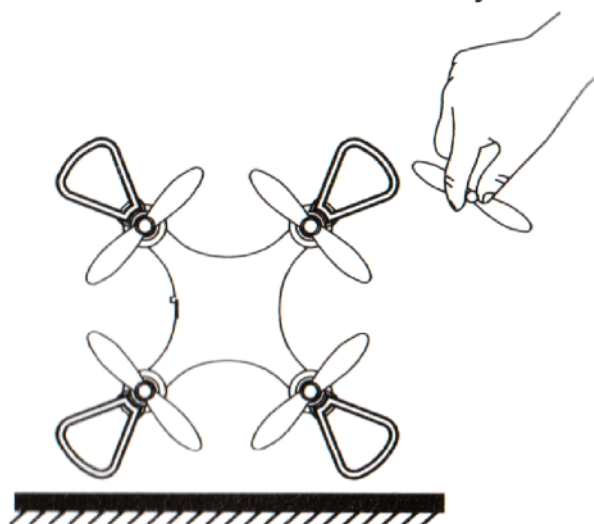
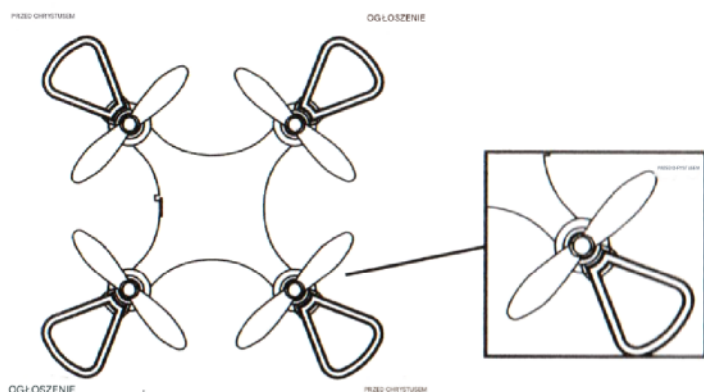
W przypadku złych warunków opisanych powyżej, quadcopter nie powinien być używany, aby uniknąć potencjalnych uszkodzeń.

9. ZAMONTUJ OSTRZA

Łopatki muszą być umieszczone w wyznaczonym miejscu. Łopatki A/D, B/C muszą być zamontowane w miejscu A/B na korpusie. W przeciwnym razie quadcopter może mieć problemy.

Zainstaluj ostrza:

Przytrzymaj głowicę, aby skierować ją na oś silnika i naciśnij, aby zablokować. Uważaj, aby nie uszkodzić ani nie zdeformować ostrzy.



10. ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

10.1 Nadajnik i quadcopter nie łączą się

- 1) Niedobór mocy akumulatora, wymień akumulator.
- 2) potwierdzić, że pilot zdalnego sterowania jest oryginalnym egzemplarzem.

10.2 Nie można obrócić:

Rozwiązanie: 1) Naciśnij przycisk kombinacji funkcji, aby zmienić tryb na odwracanie.

- 2) Sprawdź, czy poziom naładowania akumulatora Li-Po jest zbyt niski i czy nie trzeba go doładować.

10.3 Quadcopter trzęsie się i wydaje hałas:

Rozwiązanie: 1) Sprawdź, czy ostrze nie uległo odkształceniu, wymień je na nowe.

- 2) Wyłącz zasilanie quadcoptera i uruchom go ponownie.

- 3) Ustaw quadcopter w płaszczyźnie poziomej i ponownie skalibruj żyroskop.

10.4 Nie można wystartować:

Rozwiązanie: 1) Nieprawidłowa instalacja ostrza. Upewnij się, że ostrze jest umieszczone na właściwym silniku.

- 2) Sprawdź, czy osłona quadcoptera nie jest luźna lub nie blokuje poruszających się łopat.
- 3) Sprawdź, czy akumulator quadcoptera jest w pełni naładowany. Jeśli akumulator jest niski, wewnętrzne światło osłony quadcoptera będzie naprzemiennie migać.

11. WIELKOŚĆ SAMOLOTU

