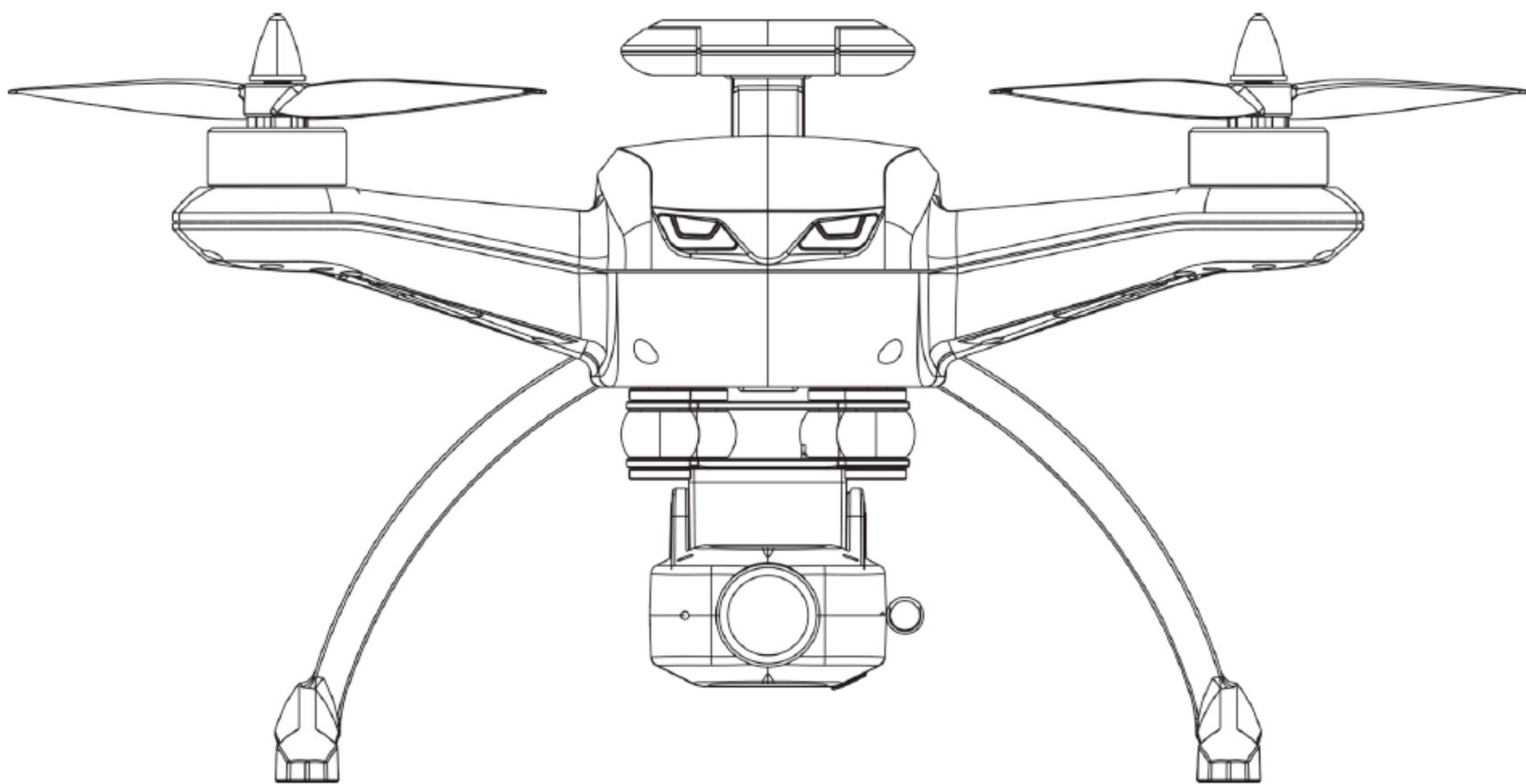


AO SEN MA

Автоматическое следование 6-осевая стабилизация



КРАТКОЕ РУКОВОДСТВО ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ

Пожалуйста, перед использованием модели внимательно прочитайте данное руководство по эксплуатации! Эта инструкция содержит важную информацию, не выбрасывайте ее!

Рекомендации:

Среда использования: В помещении/На улице

Упаковывать продукта: Коробка

Батарея: 7.4В, 2200мАч

Взлетный вес: 450 г

Бесколлекторные моторы: 1806

Регуляторы оборотов: 12А

Приемник: RG-35

Пульт управления: RT-35

Пропеллеры: 5045

Размер: 250мм

Высота: 140 мм

Время полета: около 16 минут

КЛЮЧЕВЫЕ ОСОБЕННОСТИ



GPS



FPV 5.8G



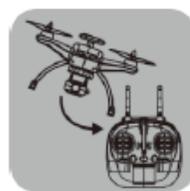
ПОЛЕТ ПО КРУГУ



ДВУХСТОРОННЯЯ СВЯЗЬ



УДЕРЖАНИЕ ВЫСОТЫ И ПОЗИЦИИ



АВТОМАТИЧЕСКОЕ СЛЕДОВАНИЕ



ВОЗВРАТ ПРИ ПОТЕРЕ СВЯЗИ



ВОЗВРАТ ОДНОЙ КНОПКОЙ



ЛЕГКИЙ ПОДВЕС КАМЕРЫ



ИНТУИТИВНЫЙ РЕЖИМ HEADLESS

1. ВВЕДЕНИЕ

Благодарим вас за приобретение этого квадрокоптера. Данная модель оснащена системой GPS и многоосевым гироскопом, а это залог исключительной стабильности во время полета. Высокая производительность моторов позволяет насладиться пилотированием даже опытным операторам квадрокоптеров. Данная модель в стандартной комплектации имеет множество революционных функций, таких как: удержание позиции и высоты по GPS, интуитивный режим управления, возврат домой и т.д. Вы можете выбрать очень плавный и стабильный режим полета, который лучше всего подходит для начинающих, а для опытных операторов квадрокоптеров есть полетный режим без использования GPS, который позволяет ощутить мощную динамику модели. Шестиосевая система стабилизации с встроенным гироскопом превращает этот дрон в летающую платформу, на которую можно установить камеру типа GoPro и снимать захватывающие видеоматериалы. В целях безопасности, прежде чем приступить к эксплуатации этой модели, вы должны прочитать и понять данное руководство, чтобы ознакомиться с функциями и понять, как работает модель. Помните, этот квадрокоптер не игрушка!

2. ИНФОРМАЦИЯ ПО БЕЗОПАСНОСТИ

ВНИМАНИЕ!

Данная летающая модель не игрушка! Неправильное использование этого квадрокоптера может привести к травмам людей, животных и/или повреждению имущества. Эта модель не предназначена для лиц в возрасте младше 14 лет.

Во время использования этой модели вы должны позаботиться о соблюдении мер безопасности во время полетов.

ОПАСНО! - Не надевайте на полеты свободную одежду и галстуки!

ОПАСНО! - Держитесь подальше от вращающихся пропеллеров!

ОПАСНО! - Никогда не летайте рядом с детьми или животными!

Требования к зоне полетов

Если вы новичок и никогда раньше не пилотировали радиоуправляемую модель, очень важно проконсультироваться о том, где и как летать, у опытных пилотов Р/У моделей.

Летайте только на больших открытых пространствах, которые местным законодательством одобрены для полетов Р/У моделей, и находятся вдали от людей, животных, зданий, линий электропередачи, водоемов и деревьев. Запускайте модель только в ясную хорошую погоду, при скорости ветра не более 6-7 метров в секунду.



Для новичков в радиомоделизме:

Данная модель не игрушка, это квадрокоптер с высокими летными характеристиками. Для обеспечения правильной работы, перед полетом необходимо подготовить и тщательно настроить модель. Помните! Вращающиеся пропеллеры могут причинить серьезные травмы, поэтому при полете любой модели необходимо проявлять максимальную осторожность. В комплект данной модели входит высокопроизводительная LiPo батарея и зарядное устройство.

Если это не то, что вы ожидали, производитель не рекомендует вам покупать эту модель. Если вы никогда не запускали P/U квадрокоптер, даже если вы опытный моделист, первые полеты рекомендуется выполнять под контролем опытного оператора радиоуправляемых квадрокоптеров. Перед полетом всегда проверяйте ниже приведенный перечень:

1. Убедитесь, что модель собрана правильно и готова к полету.
2. Убедитесь, что пропеллеры установлены в правильном положении, не повреждены, а их гайки надежно затянуты.
3. Убедитесь, что питание пульта управления в норме, если сомневаетесь, установите в пульт свежие батарейки.
4. Убедитесь, что LiPo батарея модели полностью заряжена и надежно установлена в батарейном отсеке квадрокоптера.
5. Проверьте правильность работы электроники.
6. Для первых полетов выберите ясный спокойный день со слабым ветром.
7. Если вы новичок, воспользуйтесь помощью опытного оператора P/U квадрокоптеров.

ОБЩАЯ БЕЗОПАСНОСТЬ

Помните, что вращающиеся пропеллеры могут причинить серьезную травму и опасны для людей, животных или предметов. При эксплуатации данной модели держите пальцы и части своего тела как можно дальше от пропеллеров. Прежде, чем приступить к подготовке модели к полетам, внимательно и полностью прочитайте эту инструкцию.

При потере контроля радиоуправляемые модели могут развивать высокую скорость и быстро преодолевают значительные расстояния, поэтому их следует использовать ответственно и с большой осторожностью.

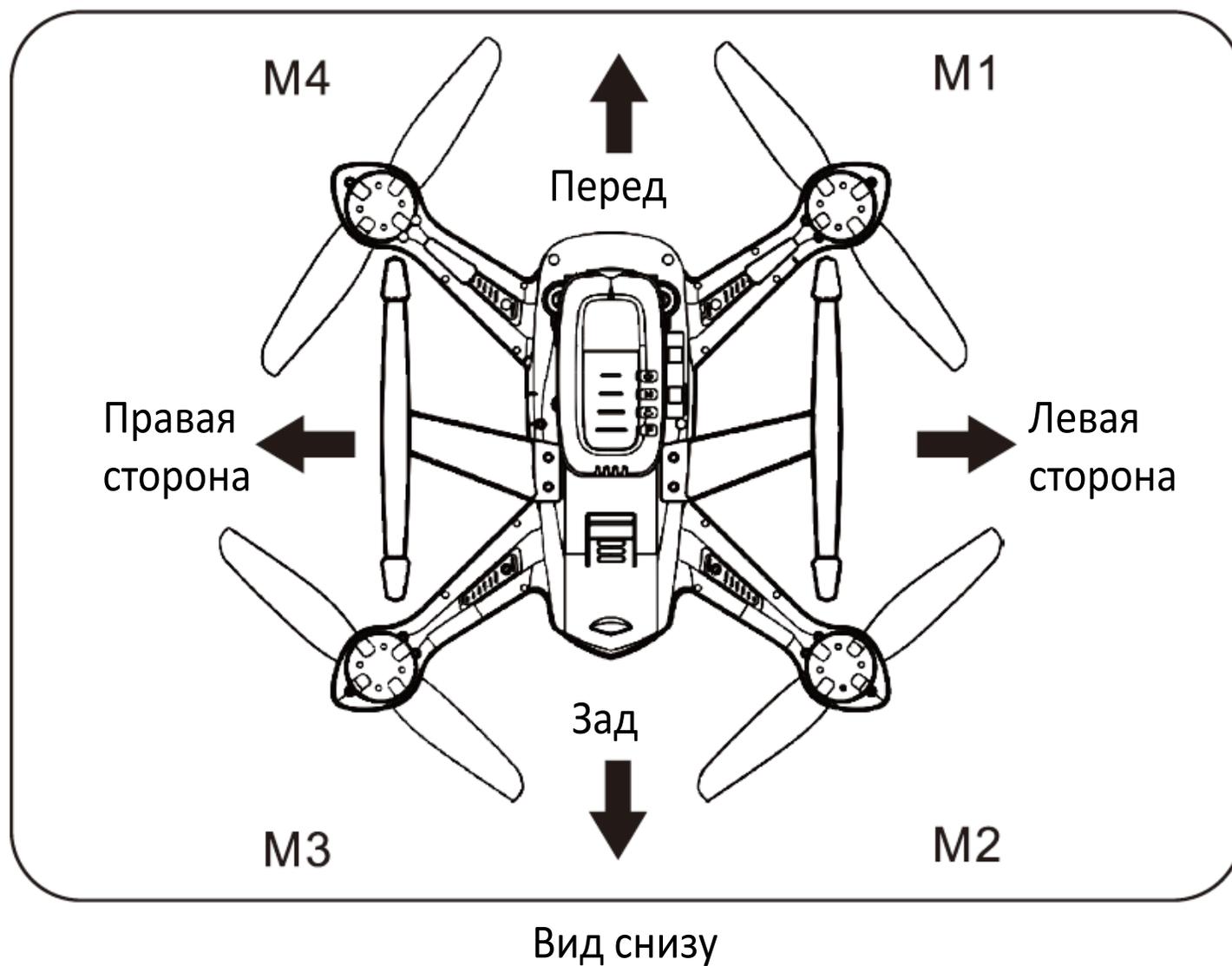
Радиоуправление этого квадрокоптера работает в диапазоне частот 2,4 ГГц, что гарантирует наилучшую помехоустойчивость радиоуправления. Эта технология устраняет проблемы пересечения частот при использовании нескольких радиопередатчиков, поскольку при включении модели кодирует свои собственные, уникальные частотные данные.

Обучение, аварии и запасные части

Эта модель спроектирована прочной и имеет множество встроенных систем безопасности. Тем не менее, она не является неуязвимой, и большинство людей во время их летной карьеры попадают в аварии и ломают свои квадрокоптеры. Это вполне нормально. Все части этой модели доступны в качестве запасных частей. Список доступных запасных узлов смотрите на странице 18.

1. КАК УСТАНОВИТЬ ПРОПЕЛЛЕРЫ

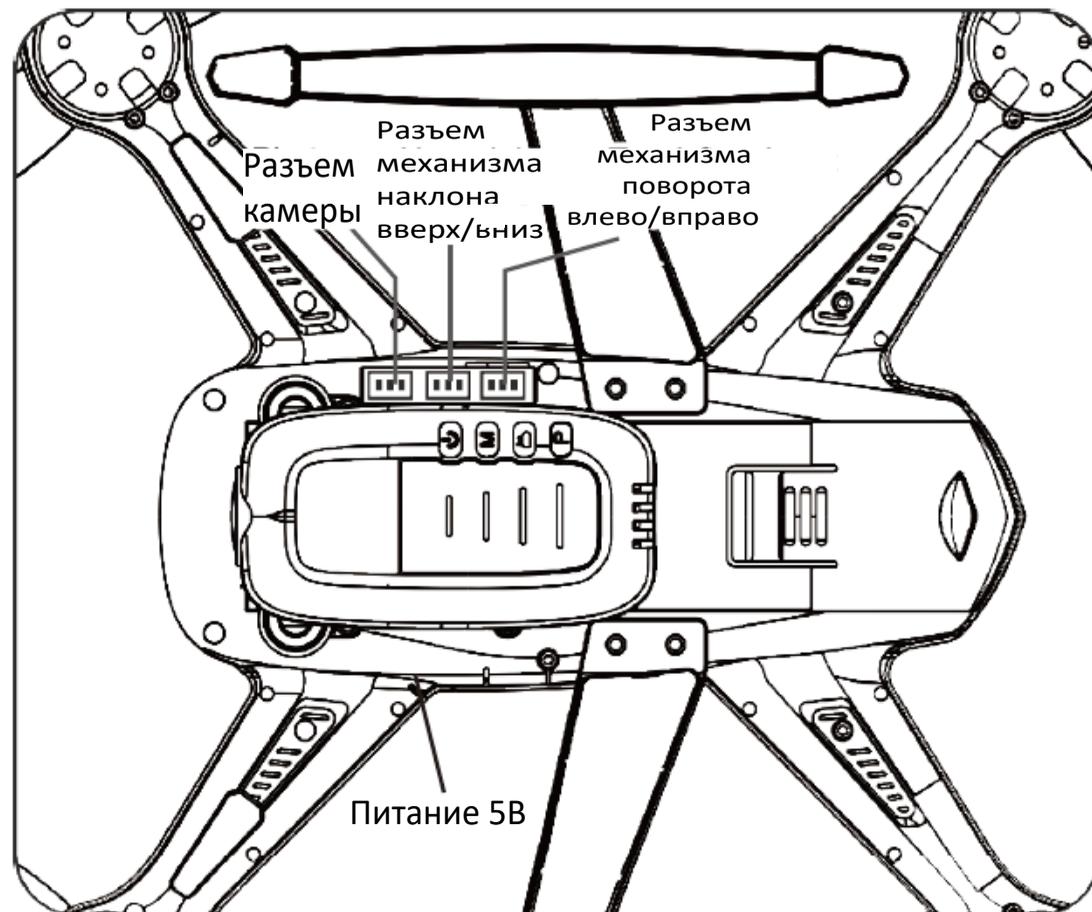
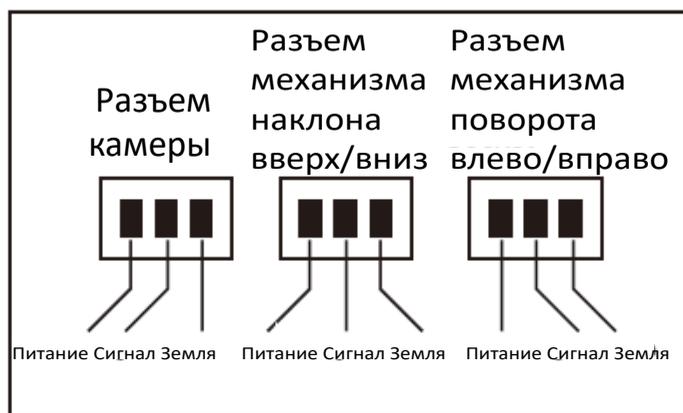
- (1) Подготовьте пропеллеры и модель.
- (2) Установите пропеллеры с направлением вращения по часовой стрелке (с черным декоративным коком) на моторы М2 и М4, вращая пропеллеры против часовой стрелки.
- (3) Установите пропеллеры с направлением вращения против часовой стрелки (с серебряным декоративным коком) на моторы М1 и М3, вращая пропеллеры по часовой стрелке.



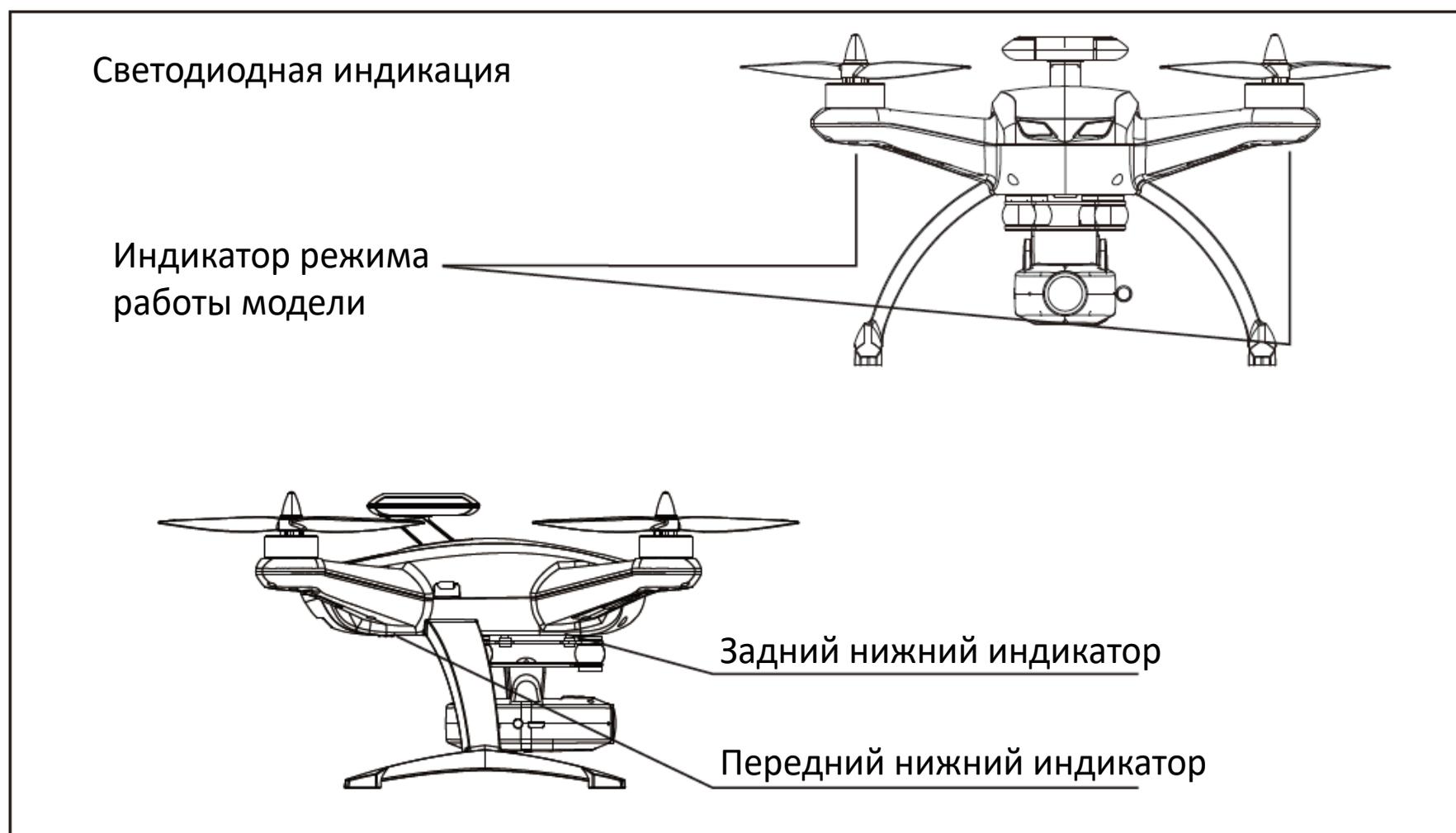
2. УСТАНОВКА ШАССИ И ПОДВЕСА КАМЕРЫ

- (1) Подготовьте стойки шасси и модель.
- (2) Установите стойки шасси на модель и зафиксируйте при помощи винтов.

РАЗЪЕМЫ ПОДКЛЮЧЕНИЯ ПОДВЕСА КАМЕРЫ



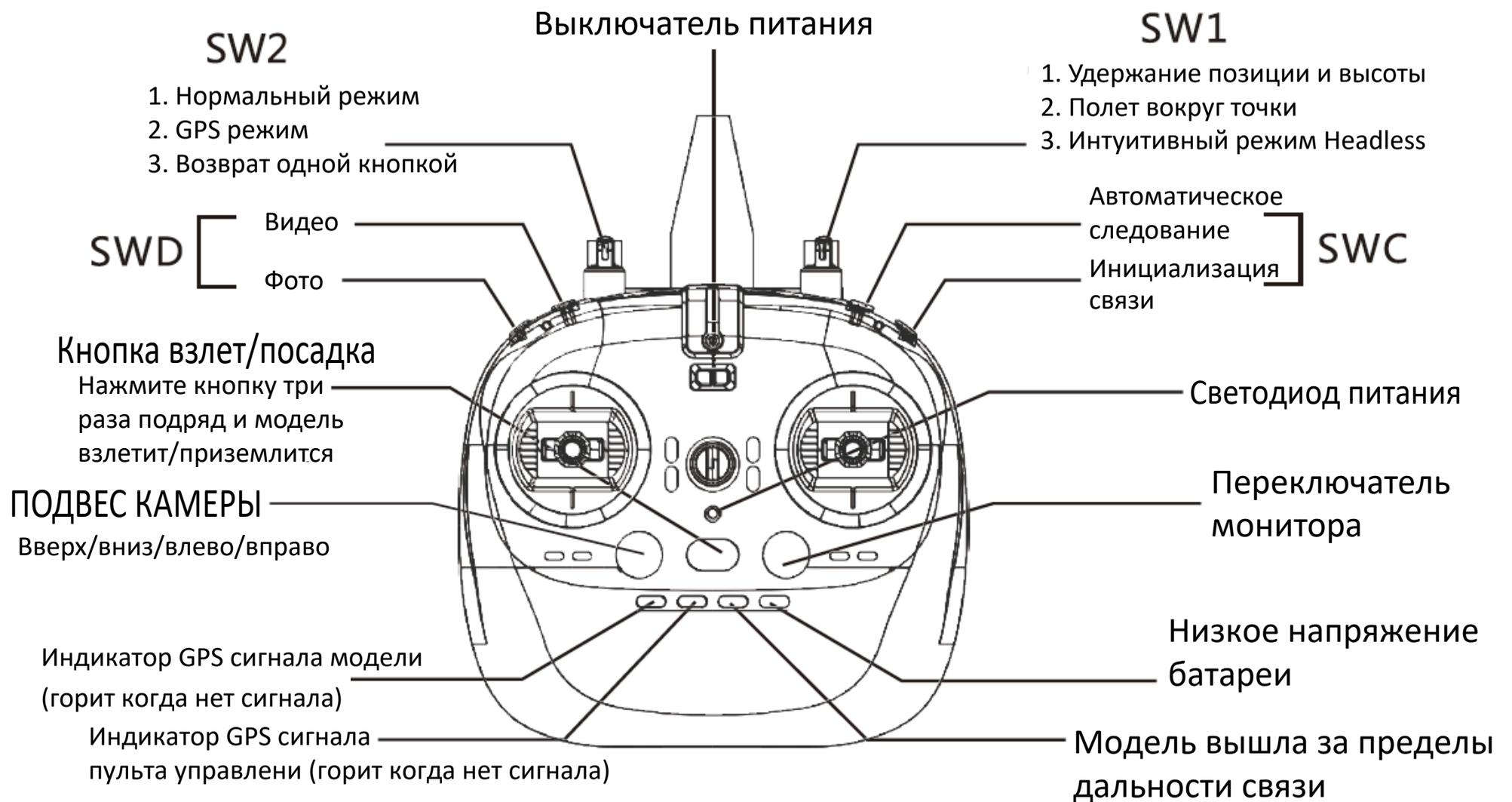
СВЕТОДИОДЫ И ИНДИКАТОРЫ МОДЕЛИ



Управление полетом заблокировано	Режим управления полетом	Светодиодная индикация
	Nm режим	Светятся светодиоды на передних и задних лучах модели, синий мигает
	GPS режим	Светятся светодиоды на передних и задних лучах модели, мигает красный (нет GPS локации) Светятся светодиоды на передних и задних лучах модели, мигает зеленый (локация по GPS)
Управление полетом разблокировано	Nm режим	Светятся светодиоды на передних и задних лучах модели, синий горит постоянно
	GPS режим	Светятся светодиоды на передних и задних лучах модели, красный горит постоянно (нет GPS локации) Светятся светодиоды на передних и задних лучах модели, зеленый горит постоянно (локация по GPS)
	Режим возврата домой	Желтый светодиод горит постоянно
Низкое напряжение	Предупреждение о низком напряжении	Желтый светодиод быстро мигает
	Посадка при низком напряжении	Желтый светодиод горит постоянно
Процессы калибровки	Необходимо выполнить калибровку компаса и гироскопа	Если белый светодиод продолжает быстро мигать, а модель не корректно летает, необходимо выполнить калибровку
	Во время калибровки компаса	Красный светодиод горит постоянно
	Процесс успешно завершен	Мигает белый светодиод, не шевелите модель, пока она не восстановит нормальную работу.

Внимание! После разблокирования вы должны взлететь в течение 10 секунд, иначе модель не будет нормально работать.

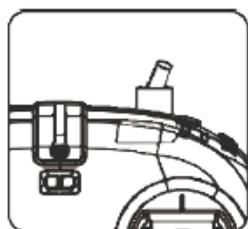
3. ПУЛЬТ УПРАВЛЕНИЯ



ВЫБОР РЕЖИМА ПОЛЕТА МОДЕЛИ

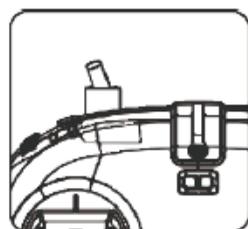
Режим полета	Положение SW1	Положение SW2	Положение SWC
Режим удержания высоты	1	2	0
Удержание позиции и высоты по GPS	1	2	0
Полет по кругу	2	2	0
Режим следования	0	2	1
Возврат одной кнопкой	0	3	0
Режим Headless	3	2	0

ВАЖНО!
Перед полетом, как в помещении, так и на открытом воздухе, пожалуйста, выберите соответствующий режим тумблерами SW1 или SW2.



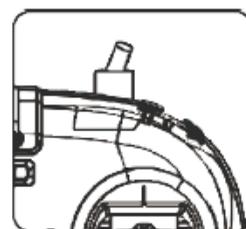
Тумблер SW1

1. Удержание позиции и высоты
2. Полет вокруг точки
3. Режим Headless



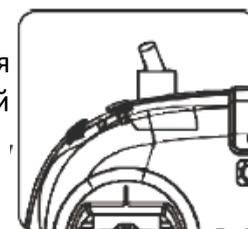
Тумблер SW2

1. Нормальный режим
2. GPS режим
3. Возврат одной кнопкой



Тумблер SWC

1. Режим следования
2. Режим внутренней частоты

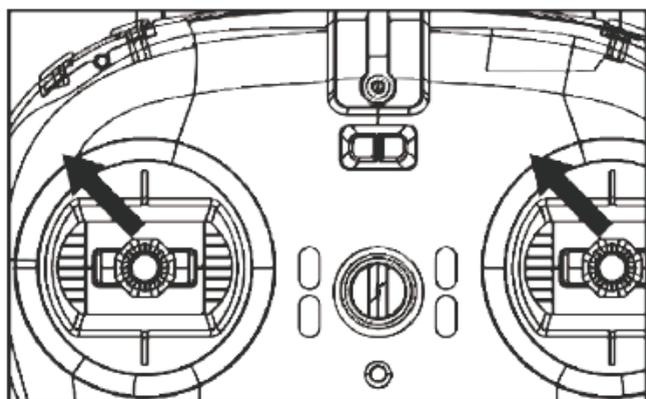


Тумблер SWC

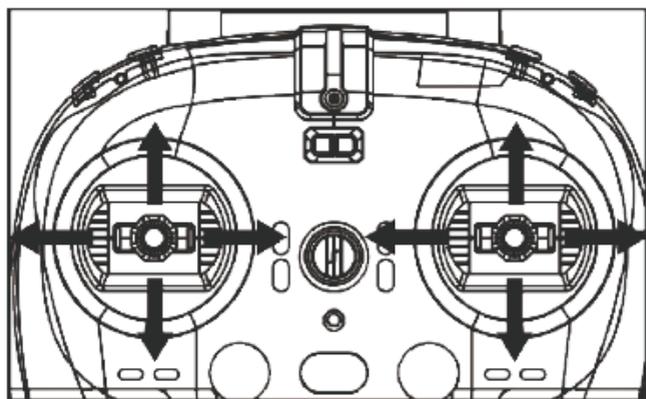
1. Режим видео
2. Режим фото

4. КАЛИБРОВКА ЦЕНТРАЛЬНОГО ПОЛОЖЕНИЯ РУЧЕК

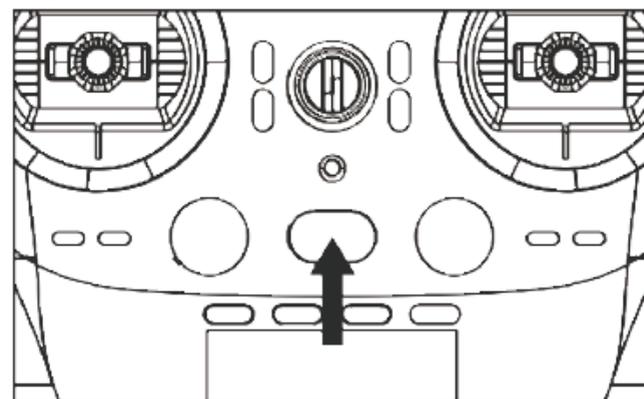
А. Переместите обе ручки в положение, указанное на рисунке, и удерживая их так, включите питание пульта управления. Светодиод начнет мигать, указывая, что пульт в режиме калибровки ручек.



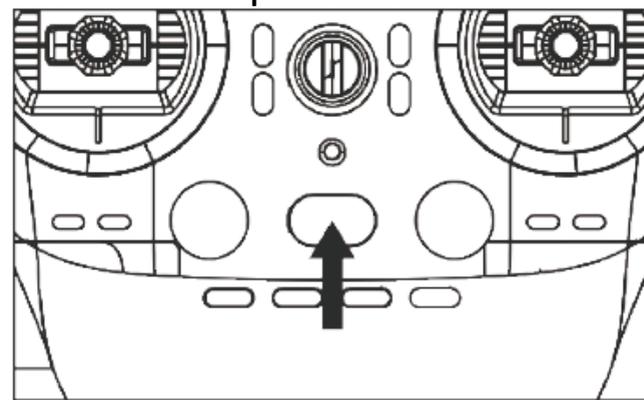
С. Несколько раз переместите обе ручки пульта во все максимально доступные положения.



В. Установите ручки пульта в центральное положение, нажмите кнопку «Enter», показанную на рисунке стрелкой. Если прозвучит сигнал, выполните следующий шаг. Если сигнала не будет, активация калибровки не удалась – повторите шаг А.

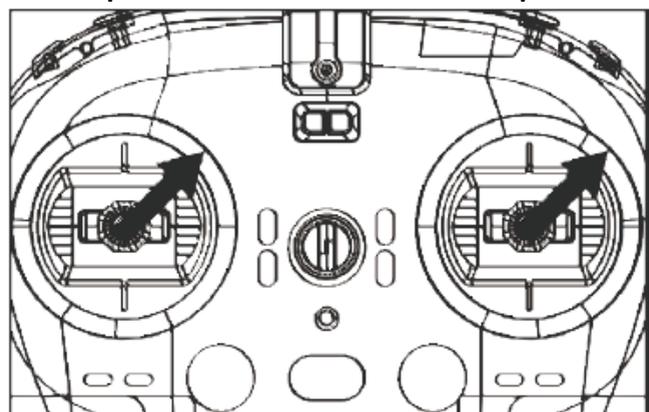


Д. Установите ручки пульта в центральное положение, нажмите кнопку «Enter». Если прозвучит сигнал – калибровка завершена. Если сигнала не будет, калибровка не удалась – повторите шаг С.

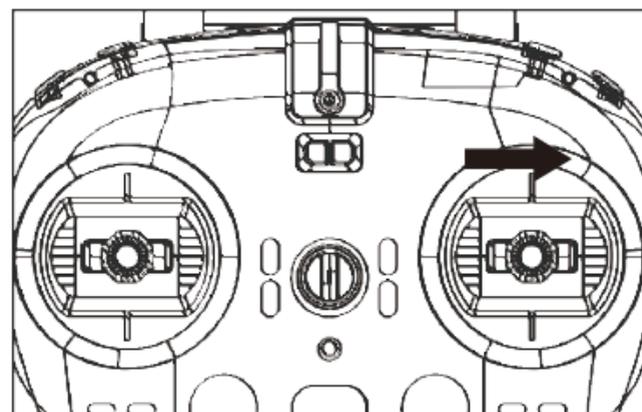


5. ПЕРЕКЛЮЧЕНИЕ РАСКЛАДКИ РУЧЕК

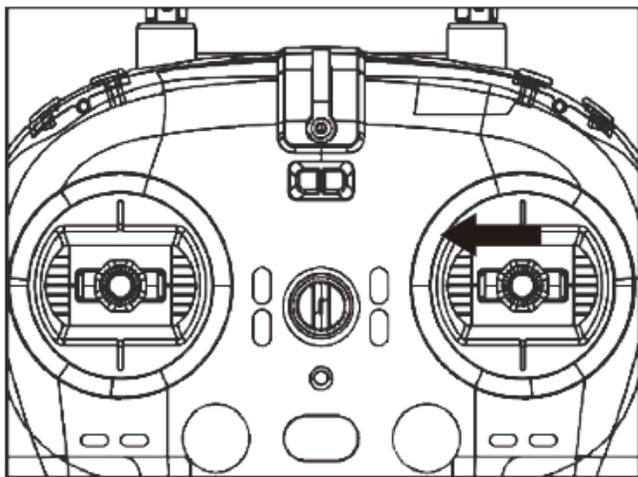
А. Переместите обе ручки в положение, указанное на рисунке, и удерживая их так, включите питание пульта управления. Светодиод начнет мигать, указывая, что пульт в режиме изменения раскладки ручек.



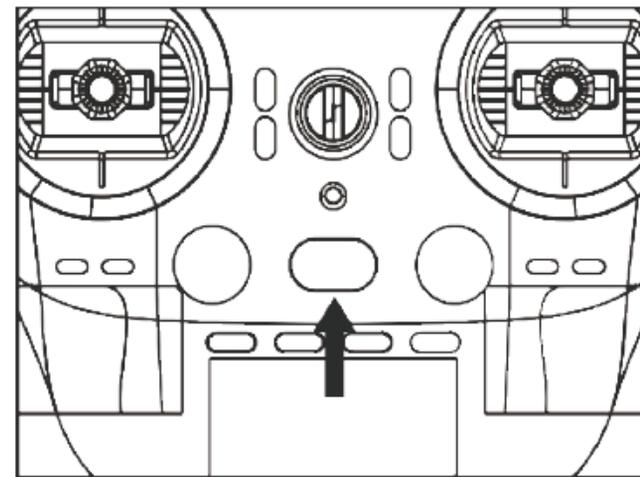
В. Переместите правую ручку вправо, чтобы выбрать раскладку, при которой ручка газа расположена справа.



C. Переместите правую ручку влево, чтобы выбрать раскладку, при которой ручка газа расположена слева.

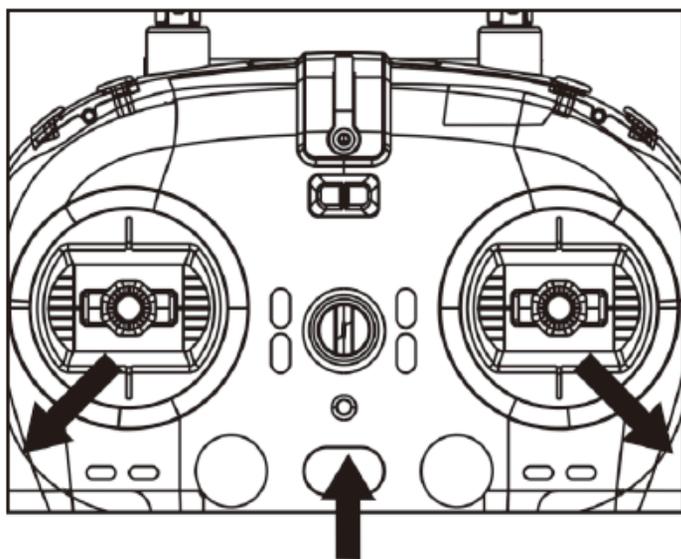


D. Нажмите кнопку «Enter», чтобы сохранить раскладку ручек, которую вы выбрали.



ВНИМАНИЕ! При изменении раскладки ручек с левого расположения газа на правое или наоборот, вспышки светодиода будут отличаться.

6. ВКЛЮЧЕНИЕ И ПРЕКРАЩЕНИЕ ПОЛЕТА



A. Вариант 1: Разблокируйте пульт управления, одновременно переместив обе ручки в нижние наружные углы, и удерживайте их так, пока моторы не начнут медленно вращаться. Теперь плавно переместите ручку газа вверх и дрон взлетит.

Вариант 2: Три раза подряд нажмите кнопку «Взлет/Посадка», моторы начнут медленно вращаться. Теперь плавно переместите ручку газа вверх и дрон взлетит.

B. Остановите горизонтальный полет дрона, а затем плавно перемещайте ручку газа вниз, когда квадрокоптер приземлится, продолжайте удерживать ручку газа в самом нижнем положении, пока моторы не перестанут вращаться.

7. ПЕРЕД ПОЛЕТОМ

ВКЛЮЧЕНИЕ МОДЕЛИ

- (1) Вставьте LiPo батарею в модель до упора, прозвучит характерный щелчок фиксатора, а светодиоды спереди и сзади квадрокоптера начнут мигать.
- (2) Включите питание пульта управления, прозвучит характерный щелчок. Когда прозвучит звуковой сигнал, это значит, что связь модели с пультом установлена.

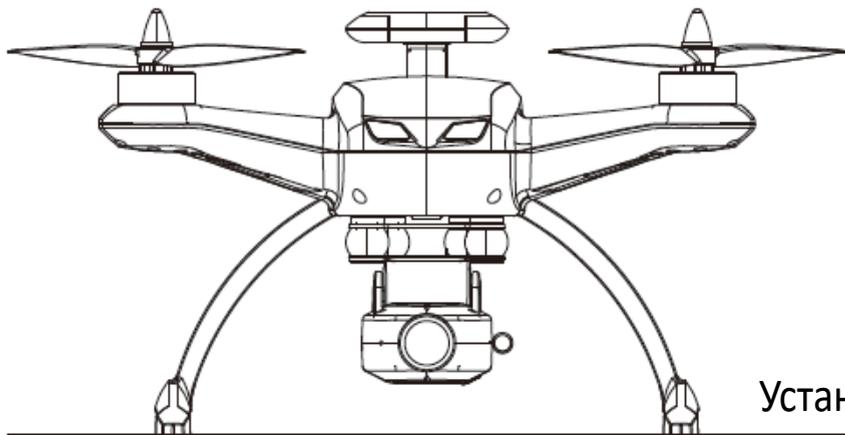
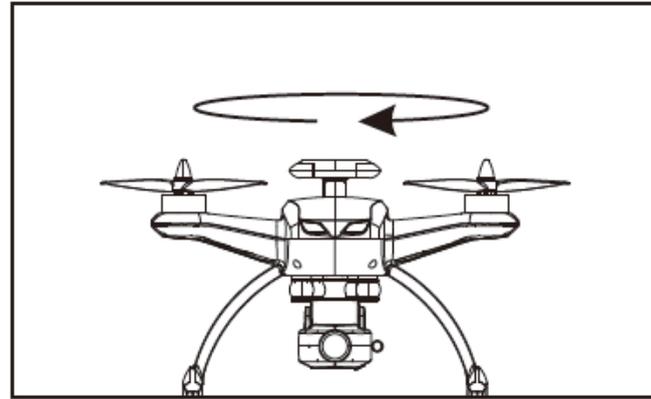
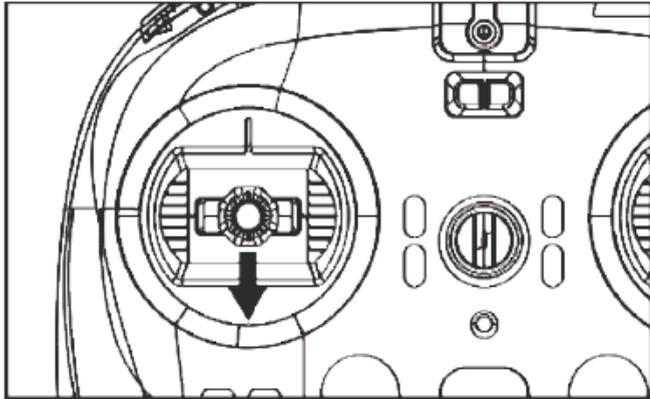
8. КАЛИБРОВКА КОМПАСА И ГИРОСКОПА

Шаг 1: Установите квадрокоптер на ровную горизонтальную поверхность. Четыре раза, с интервалом не более 1 секунды, переключите трехпозиционный тумблер SW2 из положения 1 (Нормальный режим) в положение 2 (GPS режим), и обратно.

Шаг 2: Светодиоды на передних лучах будут светиться красным цветом, а остальные индикаторы начнут мигать. Чтобы не нарушать магнитное поле, отложите пульт в сторону, и удерживая дрон горизонтально, плавно поверните его не менее 6 раз по часовой стрелке на 360°.

Шаг 6: При завершении калибровки на лучах станут мигать белые светодиоды. Поставьте квадрокоптер на ровную поверхность, теперь он готов к полетам.

Удерживая горизонтально, поверните 6 раз по часовой стрелке



Установите на ровную, горизонтальную поверхность

Внимание! Если передние нижние красные светодиоды не светятся, а задние нижние зеленые светодиоды продолжают светиться, это значит, что вам необходимо повторить калибровку, иначе дрон не сможет разблокировать управление.

9. ВЫБОР РЕЖИМА ПОЛЕТА

(1). Режим удержания высоты: положение тумблеров выбора режима (0 – любое положение)

Тумблера выбора режима	SW1	SW2	SWC
Положение	1	2	0

После разблокировки управления дрона, плавно переместите ручку газа пульта вверх. Когда модель взлетит на желаемую высоту, отпустите ручку газа, чтобы она автоматически вернулась в центральное положение – дрон будет удерживать текущую высоту.

(2). Режим удержания позиции по GPS: положение тумблеров выбора режима (0 – любое положение)

Тумблера выбора режима	SW1	SW2	SWC
Положение	1	2	0

В режиме удержания высоты установите тумблер SW2 в положение «2» - дрон будет удерживать текущее положение по GPS. В этом режиме модель удерживает текущую высоту и позицию.

Внимание: Модель может удерживать позицию только в режиме GPS. Использовать этот режим можно только вне помещений, на открытом воздухе, при хорошем сигнале GPS.

(3). Режим полета вокруг точки: положение тумблеров выбора режима (0 – любое положение)

Тумблера выбора режима	SW1	SW2	SWC
Положение	2	2	0

В режиме удержания позиции по GPS, для управления полетом по кругу используйте ручку тангаж/крен пульта управления. Перемещая ее вверх/вниз вы можете изменить радиус полета по кругу, а при перемещении ручки тангаж/крен влево или вправо, вы можете регулировать скорость полета по кругу по часовой или против часовой стрелки.

(4). Режим автоматического следования: положение тумблеров выбора режима (0 – любое положение)

Тумблера выбора режима	SW1	SW2	SWC
Положение	0	2	1

В режиме удержания позиции по GPS, установите тумблер SWC в положение «1», дрон остановится и повернет носовую часть на пульт управления. При передвижении пилота с пультом управления дрон, удерживая текущее расстояние, будет лететь за пультом управления.

Внимание! Использовать режим автоматического следования можно только когда пульт и модель находятся на открытом воздухе и при хорошем сигнале GPS.

(5). Возврат одной кнопкой: положение тумблеров выбора режима (0 – любое положение)

Тумблера выбора режима	SW1	SW2	SWC
Положение	0	3	0

При хорошем сигнале GPS на пульте управления, дрон вернется к текущей точке, когда тумблер SWC был установлен в положение «2» или «3». Если сигнал GPS на пульте слабый, дрон вернется к точке старта.

(6). При выходе модели за пределы дальности связи (когда включен GPS режим), когда модель теряет сигнал от пульта управления, дрон автоматически возвращается и приземляется в месте, где была выполнена разблокировка управления. Автоматическое возвращение выполняется так же, как в режиме «Возврат одной кнопкой».

(7). Интуитивный режим Headless (0 – любое положение)

Тумблера выбора режима	SW1	SW2	SWC
Положение	3	2	0

Внимание! (1) Если вы новичок, выберите подходящий режим управления, например, режим удержания высоты или режим удержания по GPS. В этом случае, чтобы активировать режим возврата, вам понадобится установить тумблер SW2 в положение «3».

(2) Каждый раз во время взлета должен быть активирован режим удержания высоты.

(8). Взлет/посадка одной кнопкой: положение тумблеров выбора режима

Тумблера выбора режима	SW1	SW2	SWC
Положение	1	2	0

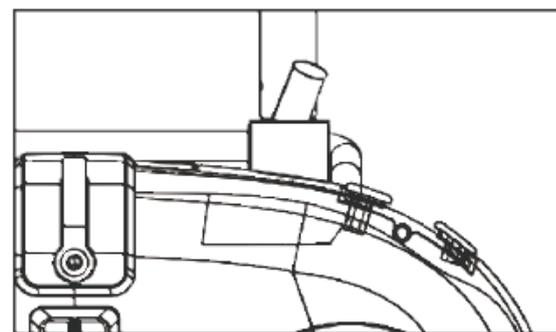
Быстро нажмите 3 раза на кнопку «взлет/посадка», дрон автоматически взлетит и зависнет на высоте примерно 1.5 метра. Во время полета зависните на месте и быстро нажмите 3 раза на кнопку «взлет/посадка» - дрон автоматически приземлится.

Интуитивный режим Headless использует сигнал GPS пульта управления и модели. Сигнал GPS пульта управления используется в качестве точки. В этом режиме, при перемещении ручки тангаж/крен на пульте управления вверх, дрон будет удаляться по прямой от пульта управления, независимо от того, в каком направлении расположена передняя часть дрона. При перемещении этой ручки вниз, дрон будет лететь по прямой к пулту управления. При перемещении ручки тангаж/крен на пульте управления влево, дрон, независимо от расположения его носовой части, полетит в левую сторону от пульта. При перемещении ручки тангаж/крен вправо, дрон полетит в правую сторону от пульта.

Внимание! Активируйте интуитивный режим Headless при хорошем сигнале GPS дрона, когда он находится на расстоянии более 5 метров от пульта управления. Это расстояние наиболее оптимально для корректной работы интуитивного режима Headless. Если активировать режим Headless на расстоянии менее 5 метров, GPS пульта управления и квадрокоптера не смогут обеспечить корректную работу интуитивного режима Headless, и погрешность превысит допустимые 15-20 сантиметров.

Как выключить режим возврата

Когда квадрокоптер потерял контроль и возвращается обратно, как только он появится в вашем поле зрения, и вы сможете визуально определить его положение в небе, вы можете выключить режим возврата при помощи тумблера. Если вы хотите остановить этот режим, пожалуйста, управляйте клавишей переключения режима SW1 следующим образом:



- а. Если дрон потерял контроль и возвращается, когда тумблер SW2 расположен в положении «0», остановите режим возвращения, установив тумблер SW2 в положение «2», а тумблер SW1 в положение «1».
- б. Если дрон возвращается, когда тумблер SW 1 расположен в положении «1» или «2», остановите режим возвращения, установив тумблер SW1 в положение «1», а затем установите тумблер SW2 в положение «2», а потом на «0» (как показано на рисунке).

СИГНАЛИЗАЦИЯ О НИЗКОМ НАПРЯЖЕНИИ БАТАРЕИ МОДЕЛИ (СПЕЦИАЛЬНОЕ ПРИМЕЧАНИЕ)

- (1). Сигнализация о низком напряжении включается, чтобы вы могли избежать падения модели из-за критически низкого напряжения батареи дрона. Если во время полета напряжение батареи снизится до 7.3-6.5В, прозвучит звуковой сигнал о низком напряжении, и передние светодиоды модели начнут мигать.
- (2). При срабатывании сигнализации о низком напряжении, у вас есть 2-3 минуты, чтобы безопасно завершить полет или активировать функцию возврата.

Специальное примечание: если пульт управления подает сигнал о низком напряжении, вам необходимо как можно скорее опустить модель на высоту не более 15 метров, если загорится желтый светодиод, вы должны опустить модель ниже 10 метров.

11. СИГНАЛИЗАЦИИ О НИЗКОМ НАПРЯЖЕНИИ БАТАРЕИ ПУЛЬТА УПРАВЛЕНИЯ

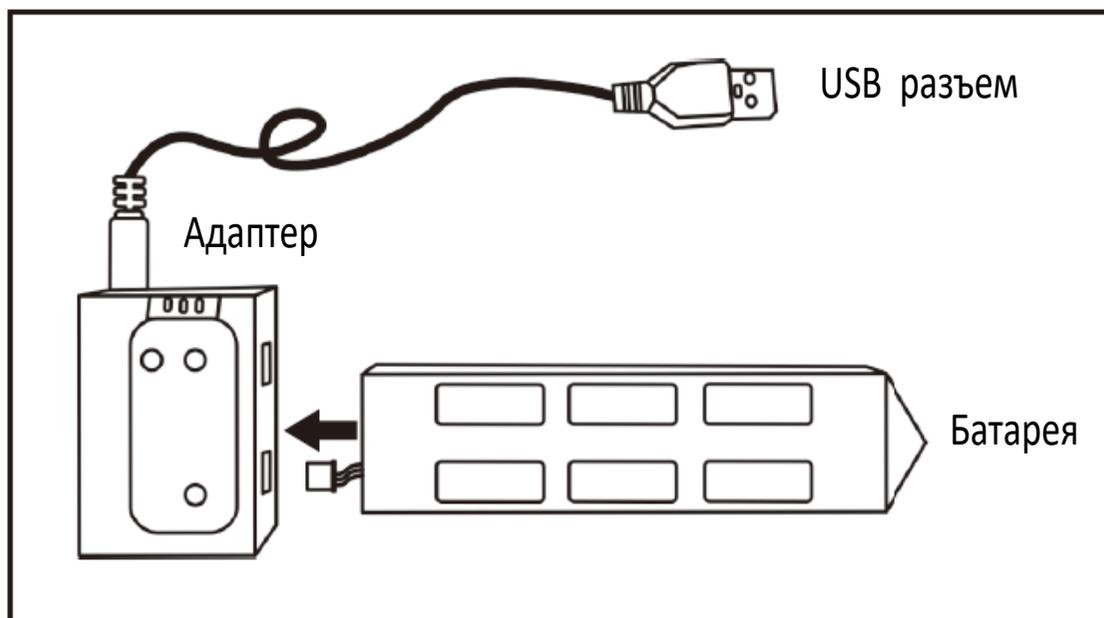
- (1) Сигнализация о низком напряжении батареи пульта управления предупреждает о том, что батарея пульта разряжена.
- (2) При низком напряжении батареи пульта управления раздается звуковой сигнал, а индикатор в нижнем правом углу пульта медленно мигает.
- (3) Как только прозвучит сигнализация о низком напряжении, как можно скорее приземлите модель и замените батарейки пульта управления.

12. ПОСЛЕ ПОЛЕТА СНАЧАЛА ВЫКЛЮЧИТЕ ПИТАНИЕ МОДЕЛИ, И ТОЛЬКО ПОСЛЕ ЭТОГО ВЫКЛЮЧАЙТЕ ПИТАНИЕ ПУЛЬТА УПРАВЛЕНИЯ

13. КАК ЗАРЯДИТЬ LiPo БАТАРЕЮ МОДЕЛИ

Зарядка батареи

Как показано на рисунке, вставьте балансирный разъем батареи в соответствующий порт зарядного адаптера, а затем кабель зарядного адаптера подключите в USB порт компьютера (USB порт должен обеспечивать ток более 1А).

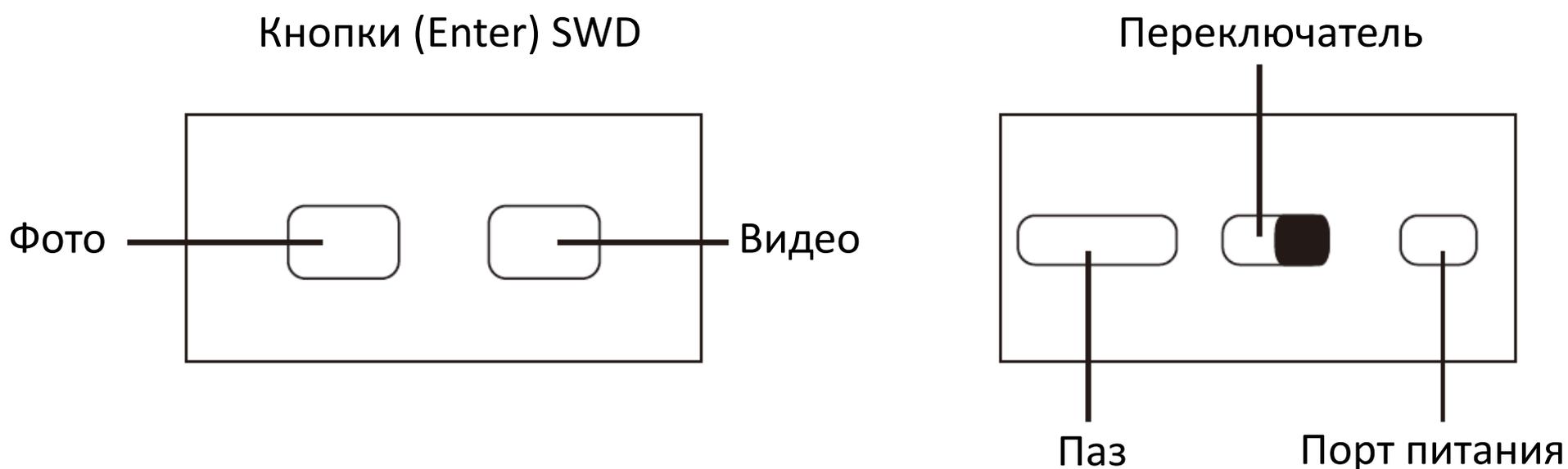


БЕЗОПАСНОСТЬ ПРИ ЭКСПЛУАТАЦИИ БАТАРЕЙ

- (1). Для питания модели используйте только 2S LiPo батареи 7.4В.
- (2). Не заряжайте LiPo батареи слишком долго.
- (3). Если LiPo батарея не будет использоваться длительное время, перед хранением зарядите ее на 50% - 60% ее полной емкости и поместите в специальный несгораемый пакет. Чтобы сохранить хорошую производительность, проверяйте, и при необходимости подзаряжайте LiPo батарею один раз в 3 месяца.
- (4). LiPo батарея рассчитана на 300 циклов заряд/разряд. Не пытайтесь заряжать LiPo батарею более 300 раз. Перед утилизацией разрядите LiPo батарею.
- (5). Не используйте вздувшиеся, деформированные или неисправные батареи, иначе это может стать причиной пожара и взрыва.
- (6). Не пытайтесь заряжать или использовать LiPo батарею, если от нее ощущается необычный запах, если она набухла или деформирована.
- (7). Перед зарядкой дайте LiPo батарею остыть. Никогда не заряжайте LiPo батарею возле легко воспламеняющихся материалов или предметов, и никогда не оставляйте LiPo батарею во время зарядки без присмотра.

14. ЭКСПЛУАТАЦИЯ КАМЕРЫ

1. Управление камерой



2. Съёмка фото и запись видео

- (1). Прямое управление камерой: включите питание, станет светиться значок  - это индикатор работы камеры. Если вы хотите включить запись видео, нажмите «Ent», появится светодиодный значок , и станет мигать красным, указывая, что идет видеозапись. Если вы хотите остановить видеозапись, нажмите «Ent» снова, снятое видео будет сохранено на SD карте, а светодиодный значок станет светиться так же, как при включении питания. Если вы хотите сделать фотографию, нажмите кнопку Mode, станет светиться значок , указывающий, что включен режим фотосъемки. Чтобы сделать фотоснимок, нажмите «Ent», прозвучит звуковой сигнал, подтверждающий, что сделан фотоснимок и сохранен на SD карте.
- (2). Управление камерой с помощью кнопок SWD на пульте управления: после включения питания станет светиться значок  - это индикатор работы камеры. Если вы хотите включить запись видео, на пульте управления нажмите SWD кнопку «Видео», появится светодиодный значок , и станет мигать красным, указывая, что идет видеозапись. Если вы хотите остановить видеозапись, нажмите SWD кнопку «Видео» снова, снятое видео будет сохранено на SD карте. Если вы хотите сделать фотографию, нажмите SWD кнопку «Фото», станет светиться значок , и прозвучит звуковой сигнал, подтверждающий, что сделан фотоснимок и сохранен на SD карте.
- (3). Сначала включите камеру, затем включите монитор, затем выполните процесс согласования частоты.

15. МОНИТОР 5.8G И ТРАНСЛЯЦИЯ ИЗОБРАЖЕНИЯ

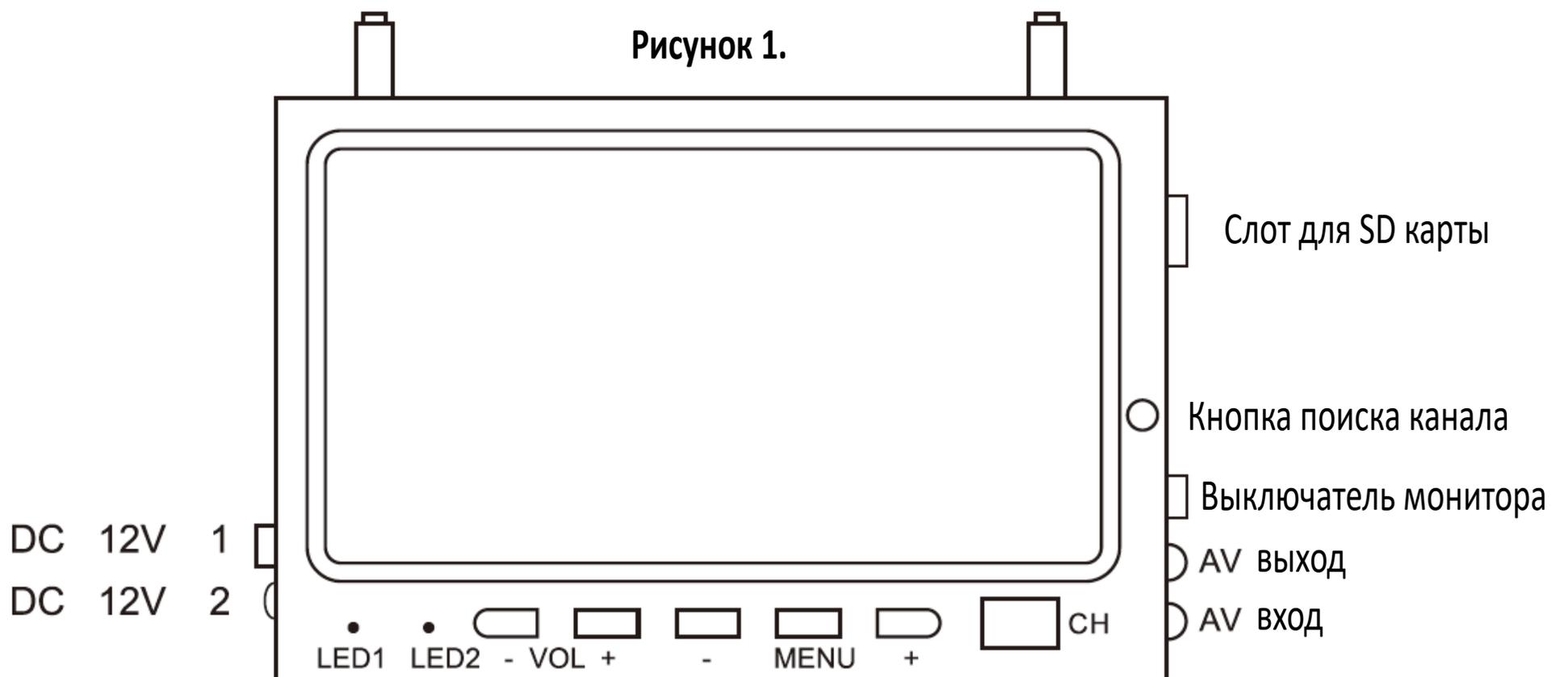
1. Тех. характеристики монитора

- * Размер экрана: 4.3 дюйма
- * Тип экрана: TFT ЖК-экран/светодиодная подсветка
- * Разрешение: 800 * 480
- * Яркость: 450 кд/м2
- * Соотношение: 500 : 1
- * Перспектива: 140/120 градусов (горизонталь/вертикаль)
- * Напряжение: DV 5.1В (центр положительный)
или 2S-6S Li-батарея
- * Потребление: < 8 Вт
- * Размер: 180мм x 120мм x 35мм
- * Разъем антенны: SMA
- * Дальность трансляции: 300 -500м

2. Основные особенности монитора

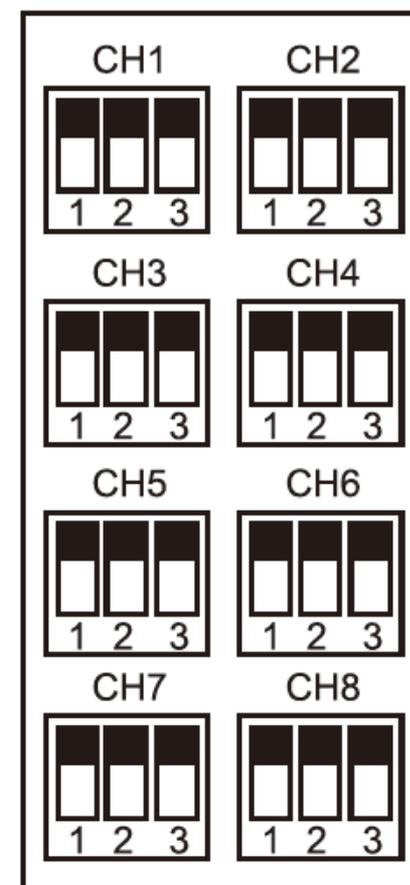
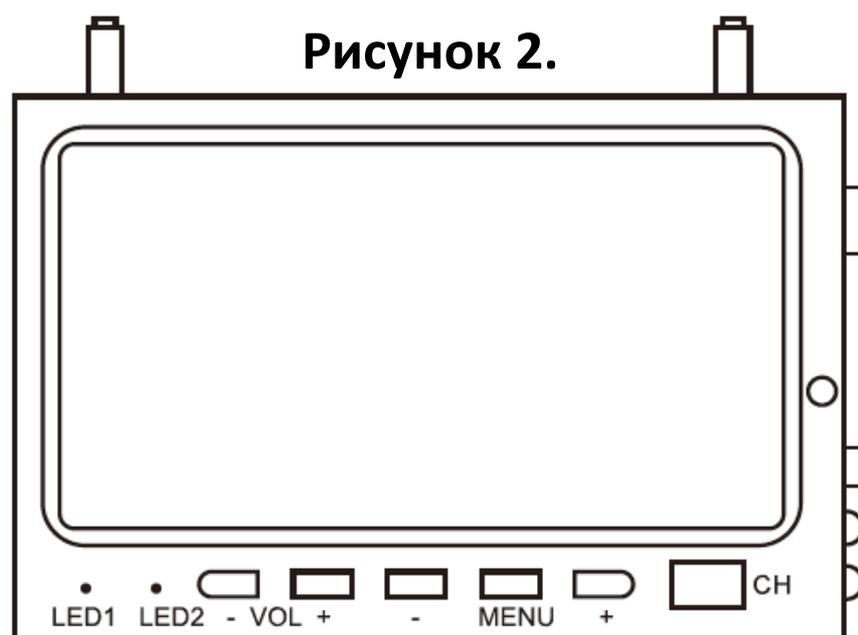
- * Не создает помех управлению 2.4ГГц
- * Работает сразу, нет синих, черных или флэш заставок
- * В комплекте складные шторки от солнца
- * Кейс для размещения батареи
- * 2 разъема питания
- * AV выход расширяет возможности просмотра
- * Встроенный AV приемник 5,8 Гц с высоким уровнем чувствительности
- * Маленький, легкий и прочный корпус с кронштейном для крепления на пульте управления и стандартная резьба для установки на штатив

3. ОБЗОР



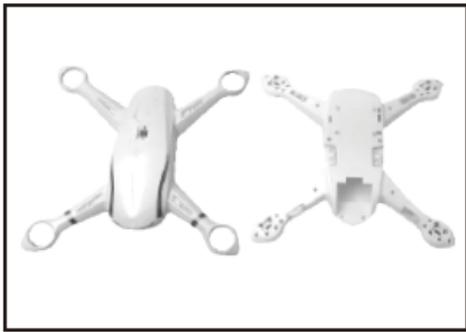
Положение переключателей и таблица частот

A	B	E	F
			
CH1:5865MHz	CH1:5733MHz	CH1:5705MHz	CH1:5740MHz
CH2:5845MHz	CH2:5752MHz	CH2:5685MHz	CH2:5760MHz
CH3:5825MHz	CH3:5771MHz	CH3:5665MHz	CH3:5780MHz
CH4:5805MHz	CH4:5790MHz	CH4:5645MHz	CH4:5800MHz
CH5:5785MHz	CH5:5809MHz	CH5:5885MHz	CH5:5820MHz
CH6:5765MHz	CH6:5828MHz	CH6:5905MHz	CH6:5840MHz
CH7:5745MHz	CH7:5847MHz	CH7:5925MHz	CH7:5860MHz
CH8:5725MHz	CH8:5866MHz	CH8:5945MHz	CH8:5860MHz

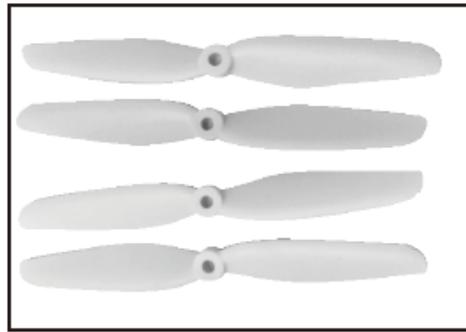


1. Сначала подключите питание, вставив соответствующий разъем кабеля питания в порт питания DC 12V 1 или DC 12V 2 на мониторе.
2. Подключите AV кабель из комплекта в AV выход, а противоположный конец кабеля вставьте в соответствующий порт другого устройства для просмотра видео и на его экране будет отображаться такое же изображение, как на мониторе.
3. Если в AV вход, показанный на рисунке 1, подключить источник AV сигнала, монитор прекратит трансляцию беспроводного изображения и переключится на AV сигнал.
4. Нажатие кнопки VOL- (см. рисунок 1) уменьшает громкость звука, нажатие кнопки VOL + увеличивает громкость. Нажав кнопку MENU, вы можете выбрать, и кнопками -/+ изменить яркость, контрастность и насыщенность.

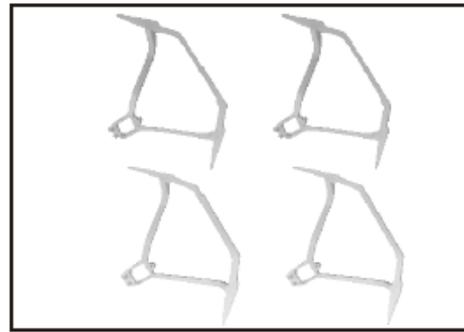
16. ЗАПЧАСТИ



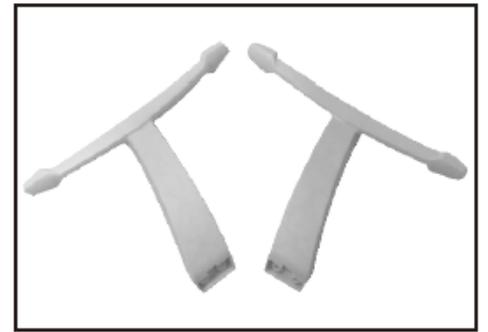
Верхняя/нижняя
части корпуса



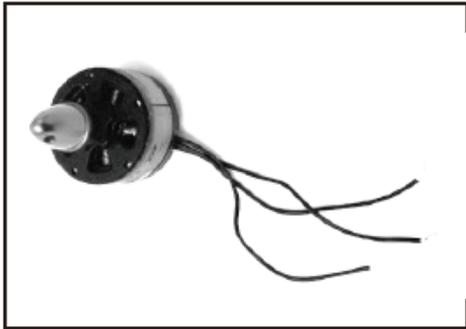
Пропеллеры



Защита пропеллеров



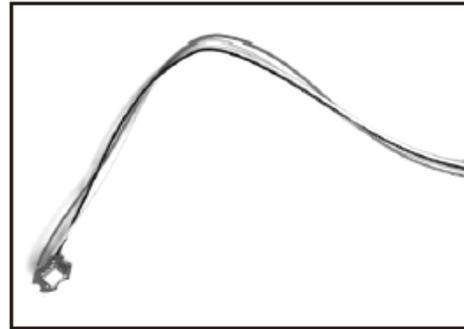
Стойки шасси



Мотор А



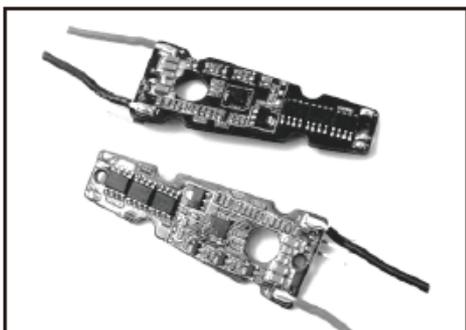
Мотор В



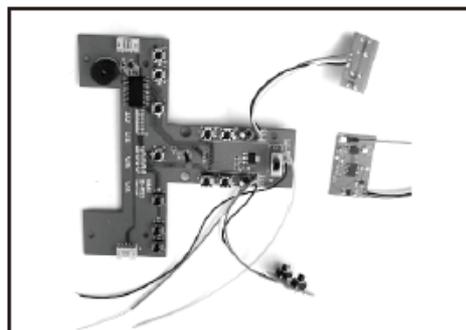
Светодиоды



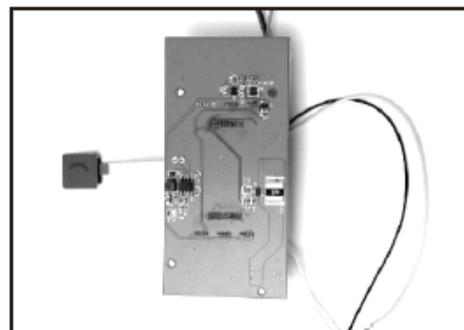
GPS



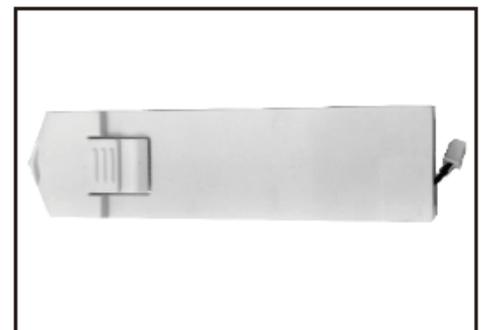
Регуляторы
оборотов



Плата приемника



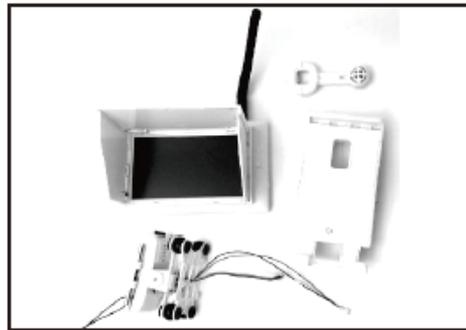
Плата полётного
контроллера



LiPo батарея



Нашейный ремень



Монитор 5.8Гц
(комплект)



USB зарядное
устройство



Пульт управления



Квадрокоптер

17. УСТРАНЕНИЕ НЕПОЛАДОК

ПРОБЛЕМА	РЕШЕНИЕ
Дрон летает по кругу при удержании позиции	Слабый сигнал Gps, найдите другое место для полетов и выполните калибровку компаса.
Моторы не включаются	(1). Не шевелите модель и повторите процесс разблокировки, установив тумблер SW2 в положение "1" или "2". (2). Низкое напряжение батарей, замените/зарядите батареи.
Дрон не может взлететь	Убедитесь, что пропеллеры установлены правильно
Некорректно(не точно) работает функция возврата	Слабый сигнал Gps, найдите другое место для полетов и выполните калибровку компаса.
Дрон не может висеть на месте	Установите дрон на горизонтальную поверхность, включите его питание и разблокируйте. После включения питания подождите несколько секунд. Когда загорятся красные и зеленые светодиоды, вы можете взлетать.
Не удается разблокировать	Слишком долго включали питание модели. Убедитесь что тумблер SW1 находится в положении "1" или "2". Повторите включение или повторите процесс калибровки гироскопа.
Дрон не может выполнять режим следования	(1). Разница силы сигнала GPS на пульте и модели (2). Переключатель режима установлен в неправильное положение.