

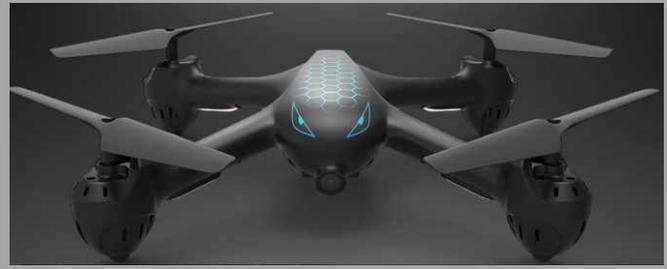


# X708P

## X-SERIES 2.4G • 6-AXIS HEADLESS MODE

6-Axis Gyro Quad-copter 3D ROLL • ONE KEY RETURN

### ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ



Импортер в РБ ООО "Хобби Парк", по техническим вопросам и наличию запчастей можно обращаться в сеть магазинов ХОББИ ПАРК (WWW.HOBBYPARK.BY)

#### ПРЕДВАРИТЕЛЬНАЯ СБОРКА И НАСТРОЙКА ПРИЛОЖЕНИЯ

После распаковки модели внимательно рассмотрите комплект поставки. Перед полетом проведите предварительную сборку: установите защиту лопастей, как это показано на рисунке.



Вставьте защиту на каждый луч квадрокоптера



Закрепите защиту с помощью болтов (болты входят в комплект)



Убедитесь в том, что пропеллеры установлены правильно (зажимные винты закручиваются по часовой стрелке)

#### Внимание!

Пропеллеры имеют свое направление вращения, каждый пропеллер подписан буквами А и В. Будьте внимательны!

Для работы пульта управления установите 4-ре батарейки типа AA (батарейки в комплект не входят)

#### СВЯЗЬ С КАМЕРОЙ

Для фиксации мобильного устройства на пульте управления используйте специальное крепление, которое входит в комплект. Установите крепление, как это показано на рисунке и проверьте надежность установки, чтобы исключить падение мобильного телефона.



Для установки соединения камеры с мобильным устройством необходимо скачать и установить приложение **MJXH** в AppStore (Apple) или PlayMarket (Android). После чего откройте Wi-Fi соединения в мобильном устройстве, найдите в списке модель квадрокоптера (например MJX 123) и подключитесь к нему. Дождитесь подключения и запустите приложение. На экране мобильного устройства появится изображение, которое будет передавать камера. Запись ФОТО/ВИДЕО осуществляется только с помощью мобильного приложения.



1. Откройте приложение **MJXH**

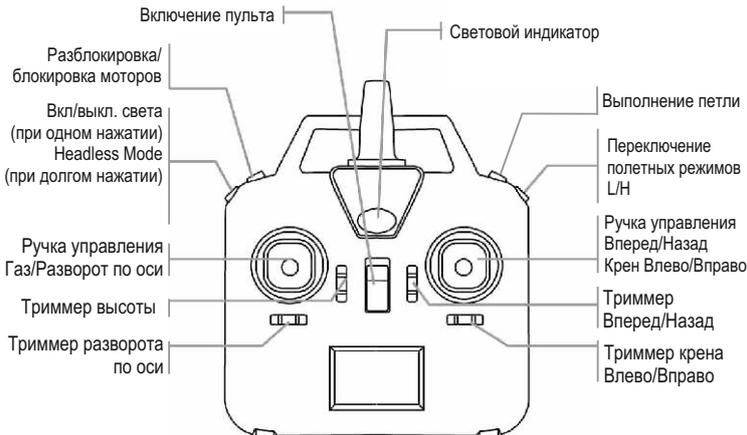


2. Нажимаем на **MONITOR**



3. После связи появляется видео с камеры

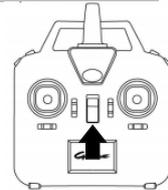
#### ОБЩИЙ ВИД ПУЛЬТА УПРАВЛЕНИЯ



#### ПОДГОТОВКА К ПОЛЕТУ / ВЗЛЕТ

##### ШАГ 1. Включение пульта и синхронизация с моделью

Включите пульт управления. После чего переместите левую ручку управления в верхнее положение, а затем в нижнее, тем самым вы разблокируете управление и произойдет связывание модели с пультом.



##### ШАГ 2. Установка аккумулятора и включение модели.

Установите аккумулятор в отсек модели квадрокоптера. Подключите разъем аккумулятора к модели квадрокоптера. **Внимание!** Подключать аккумулятор необходимо только перед полетом! Если не отключить аккумулятор от модели после полета, он переразрядится и выйдет из строя!



#### ЗАПУСК ДВИГАТЕЛЕЙ ВЗЛЕТ И ПОСАДКА

Модель квадрокоптера оборудована функцией автоматического запуска моторов. После установки связи между моделью и пультом управления нажмите на красную кнопку кратковременно, после чего произойдет запуск моторов, они начнут вращение на маленьких оборотах, дрон будет ожидать команды для взлета. После чего необходимо перевести левую ручку (газ) вверх, примерно до половины и квадрокоптер взлетит. Для посадки, плавно переместите ручку газа ниже и когда модель приземлится, переместите ручку газа в крайнее нижнее положение. Затем для блокировки моторов (остановки вращения пропеллеров) еще раз нажмите на красную кнопку. **Внимание!** При падения необходимо сразу же остановить моторы, нажав на красную кнопку, в противном случае моторы или элементы электроники модели могут выйти из строя! Модель оснащена телеметрией, и когда у модели низкий заряд аккумулятора или модель далеко улетела и слабый сигнал с пульта. Пульт начнет издавать звуковой сигнал. Что означает что модель нужно срочно возвращать приземлять!



#### ЗАРЯДКА АККУМУЛЯТОРОВ



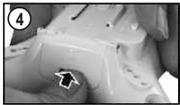
1. Откройте аккумуляторный отсек квадрокоптера и достаньте аккумулятор.



2. Аккуратно отсоедините разъем аккумулятора от разъема модели.



3. Подключите к компьютеру USB кабель зарядного устройства, после чего подключите к нему аккумулятор. При подключении разряженного аккумулятора на USB адаптере загорится световой индикатор - это означает, что начался процесс зарядки. Когда индикатор погаснет - процесс зарядки будет завершен.



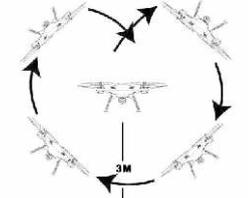
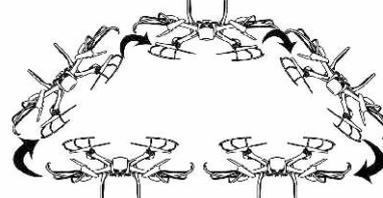
Ориентировочное время зарядки 90 минут. 4. После зарядки аккумулятор можно хранить в отсеке модели в отключенном состоянии.

**Внимание!** Аккумулятор нельзя оставлять без присмотра в процессе заряда. Нельзя оставлять подключенным к зарядному устройству более чем на 3 часа. После зарядки аккумулятор следует отключить от зарядного устройства! Хранить аккумулятор только в заряженном состоянии!

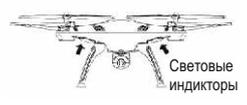
#### ПЕТЛЯ



Для того, чтобы выполнить петлю, нужно поднять модель на высоту минимум 3-4 метра над землей и нажать правую верхнюю кнопку в торце пульта, пульт начнет издавать сигнал, означающий, что он готов выполнить петлю, затем нужно сместить правую ручку управления в ту сторону, в которую вы хотите выполнить петлю, и модель выполнит петлю, после чего пульт перейдет в обычный режим.



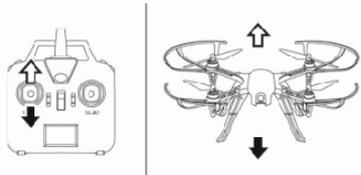
Если при полете на модели начали мигать светодиоды - это означает, что начинает садиться аккумулятор. В таком состоянии выполнение ПЕТЛИ будет невозможным. Петля выполняется только с хорошим зарядом аккумулятора.



## В ПОЛЁТ

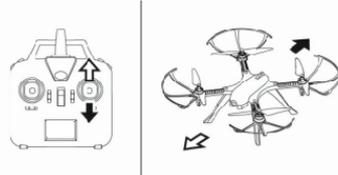
Установите модель на просторную открытую площадку, хвостом к себе. Для взлёта необходимо плавно перемещать ручку газа (находится слева, перемещается вверх-вниз), до тех пор, пока модель не оторвется от земли. Первым делом необходимо научиться работать ручкой газа так, что бы модель смогла зависать без набора высоты и снижения.

**Газ:**  
левая ручка вверх/вниз — набор высоты и снижение.



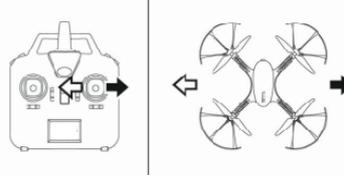
Для взлёта переместите ручку газа вверх, до тех пор пока модель не оторвется от земли. Для посадки плавно переместите ручку газа вниз.

**Тангаж:**  
правая ручка вперёд/назад — движение модели вперёд/назад.



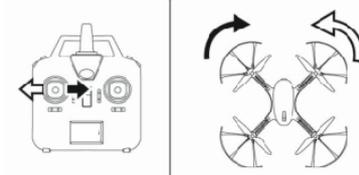
Для полёта вперёд – назад используется правая ручка вперёд – назад.

**Крен:**  
правая ручка вправо/влево — движение модели боком.



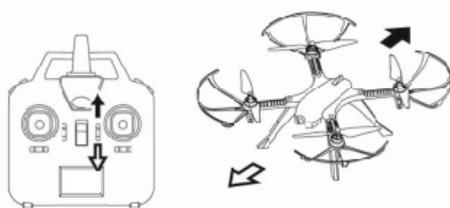
Для полёта с креном (боком) используется правая ручка вправо – влево.

**Руддер:**  
левая ручка вправо/влево — разворот модели вокруг оси.



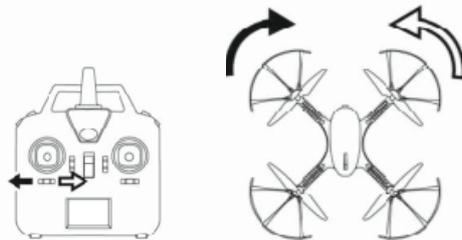
Для разворота модели вокруг оси используется левая ручка вправо – влево. При этом если переместить ручку вправо, то нос модели повернется вправо, а хвост влево и наоборот.

## ТРИМИРОВАНИЕ МОДЕЛИ



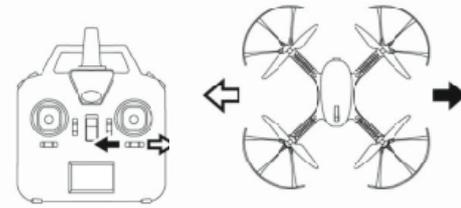
Если во время полёта ручка тангажа находится в нейтральном положении, а модель уводит вперёд или назад, необходимо триммирование.

Если модель уводит вперёд, сместите триммер тангажа назад до тех пор, пока квадрокоптер не стабилизируется и наоборот, если модель уводит назад, сместите триммер вперёд.



Если во время полёта ручка руддера находится в нейтральном положении, а модель уводит влево или вправо по оси, необходимо триммирование.

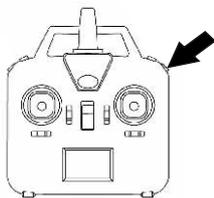
Если модель уводит вправо, сместите триммер руддера влево до тех пор, пока квадрокоптер не стабилизируется и наоборот, если модель уводит влево, сместите триммер вправо.



Если во время полёта ручка крена находится в нейтральном положении, а модель уводит влево или вправо, необходимо триммирование.

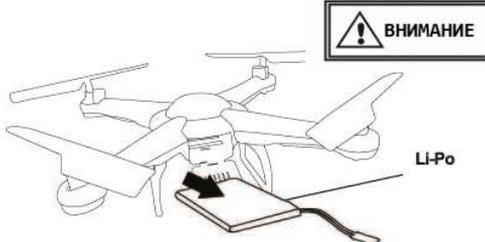
Если модель уводит вправо, сместите триммер крена влево до тех пор, пока квадрокоптер не стабилизируется и наоборот, если модель уводит влево, сместите триммер вправо.

## ПЕРЕКЛЮЧЕНИЕ ПОЛЁТНЫХ РЕЖИМОВ



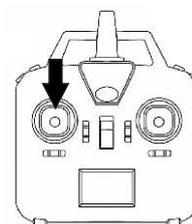
Пульт имеет несколько режимов чувствительности управления: для обучения (медленный полет) и более быстрый, для продвинутых пилотов. Режимы переключаются с помощью нажатия на кнопку переключения полетных режимов, расположенную в верхней части пульта справа как это показано на рисунке. При кратковременном нажатии на кнопку, модель станет более чувствительна к ручкам управления и будет быстрее летать и маневрировать. Чтобы снова перейти в более медленный режим, необходимо еще раз нажать на кнопку.

## ПОСЛЕ ПОЛЁТА



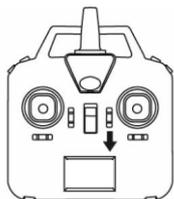
**Важно!** После полётов всегда отключайте Li-Po аккумулятор от модели, если оставить аккумулятор подключённым к модели он может переразрядиться и выйти из строя! Хранить аккумуляторы в разряженном состоянии так же губительно для них! Так же после зарядки отключайте аккумулятор от зарядного!

## ПРИ ПАДЕНИИ



**Важно!** При возможном возникновении удара или потере управления обязательно перед падением или ударом нужно выключить обороты двигателя. Для экстренного отключения моторов, необходимо переместить ручку газа в крайнее нижнее положение, как это показано на рисунке, после чего дрон произведет экстренное отключение двигателей. Если этого не делать моторы быстро выйдут из строя, так же могут выйти из строя некоторые элементы платы от перегрузки.

## КАЛИБРОВКА ПУЛЬТА



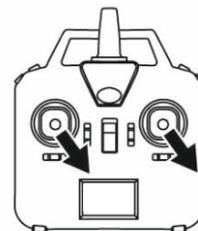
Для калибровки гироскопа необходимо включить пульт и нажать на кнопку калибровки пульта, как показано на рисунке на 3 секунды и пульт издаст 3 сигнала, при этом индикатор на пульте начнет медленно. Затем необходимо переместить ручки полностью по кругу 2 раза, затем еще раз нажмите кнопку калибровки пульта на 3 секунды. Пульт издаст 3 длинных звуковых сигнала и индикатор начнет моргать быстро. Калибровка сделана на заводе изготовителе, и требуется только если пульт если квадрокоптер не правильно реагирует на ручки управления.

## КАЛИБРОВКА ГИРОСКОПА

Для калибровки гироскопа необходимо включить квадрокоптер, установить его на ровной поверхности, включить пульт и после установки соединения отклоните джойстики пульта управления в нижний левый угол и удерживайте в течении 4 секунд.

На квадрокоптере начнут мигать диоды, отпустите джойстики в нейтральное положение, после чего диоды перестанут мигать, что означает, что калибровка завершена.

**Внимание!** Для калибровки модель должна быть размещена на ровной поверхности и быть не подвижна в процессе калибровки!



**Важно!** После полётов всегда отключайте Li-Po аккумулятор от модели если оставить аккумулятор подключённым к модели он может переразрядиться и выйти из строя! Хранить аккумуляторы в разряженном состоянии так же губительно для них! Так же после зарядки отключайте аккумулятор от зарядного!

При падении обязательно нужно сразу выключить обороты двигателя, для этого ручку газа необходимо перевести в нижнее положение. Если этого не делать моторы быстро выйдут из строя, так же могут выйти из строя некоторые элементы платы от перегрузки.

Импортер в РБ ООО "Хобби Парк", по техническим вопросам и наличию запчастей можно обращаться в сеть магазинов ХОББИ ПАРК ([WWW.HOBBYPARK.BY](http://WWW.HOBBYPARK.BY))