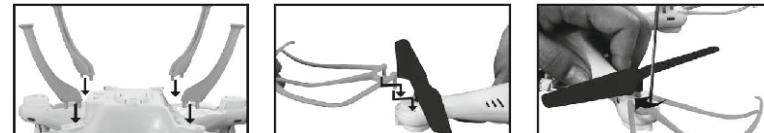


**ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ**

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

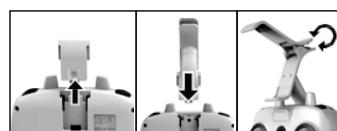
**ПРЕДВАРИТЕЛЬНАЯ СБОРКА И НАСТРОЙКА ПРИЛОЖЕНИЯ**

После распаковки модели внимательно рассмотрите комплект поставки. Перед полетом проведите предварительную сборку: установите посадочные ножки дрона, а так же защиту лопастей, как это показано на рисунке.

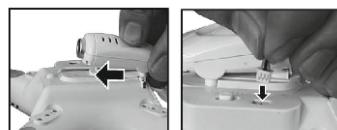


**Внимание!** Данная модель имеет две модификации: X22 - без камеры, X22W - с камерой. Ниже описана инструкция по установке камеры, для модели X22W.

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.



Чтобы установить камеру на квадрокоптер, извлеките ее из коробки и установите ее в специальное посадочное гнездо на нижней части модели, как это показано на рисунке. После установки камеры, подключите ее разъем в соответствующий разъем на модели квадрокоптера



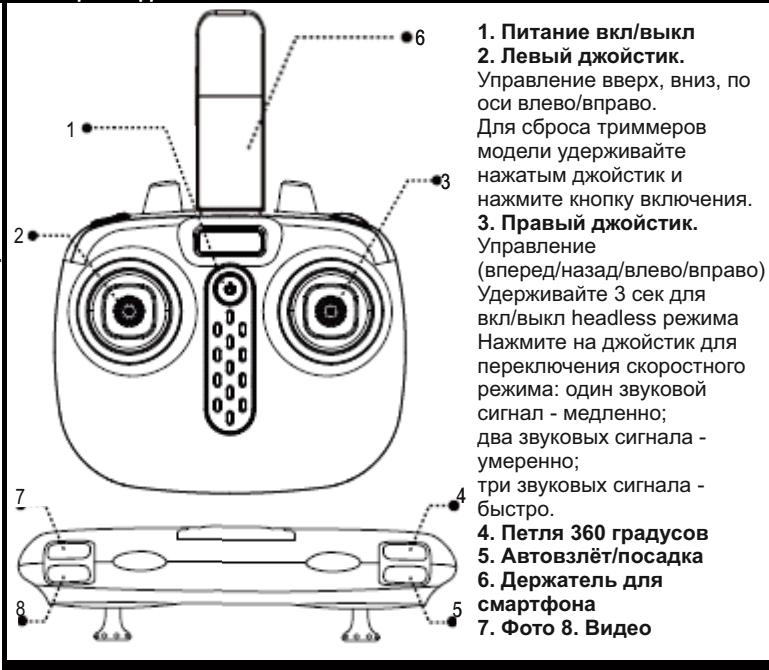
Для установки соединения камеры с мобильным устройством необходимо скачать и установить приложение **SYMA GO** в AppStore (Apple) или PlayMarket (Android). После чего откройте Wi-Fi соединения в мобильном устройстве, найдите в списке модель квадрокоптера (например SYMA 123) и подключитесь к нему. Дождитесь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



1. Откройте приложение SYMA GO



2. Нажимаем на START. После связи появляется видео с камеры

**ОБЩИЙ ВИД ПУЛЬТА УПРАВЛЕНИЯ**

- |                               |                                      |
|-------------------------------|--------------------------------------|
| 1. Левый джойстик             | 12. Headless mode                    |
| 2. Правый джойстик            | 13. Управление акселерометром        |
| 3. Запись фото                | 14. Просмотр фото и видео            |
| 4. Запись видео               | 15. Переключение полетных режимов    |
| 5. Wi-Fi сигнал               | 17. Управление с телефона (Вкл/Выкл) |
| 6. Двигатели запуск/остановка | 18. Триммер В                        |
| 7. Триммер А                  | 19. Автозлёт                         |
| 8. Триммер С                  | 20. Время записи видео               |
| 9. Автопосадка                |                                      |
| 10. Назад                     |                                      |
| 11. План полета               |                                      |

**ЗАРЯДКА АККУМУЛЯТОРОВ**

1. Убедитесь в том, что квадрокоптер отключен.
2. Нажмите на фиксирующий элемент под батареей и извлеките её.
3. Подключите к компьютеру USB кабель зарядного устройства, после чего подключите к нему аккумулятор (4)

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 130 минут. После зарядки аккумулятор нужно хранить в отсеке модели **в отключенном состоянии**. Внимание! Аккумулятор нельзя оставлять без присмотра в процессе зарядки. 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!

**ШАГ1**

Установка аккумулятора и включение модели.

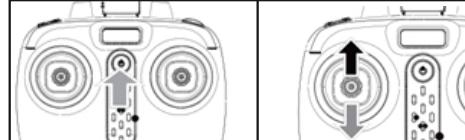


Установите аккумулятор в отсек и подключите его к модели. Включите квадрокоптер: нажмите кнопку включения.

Разместите модель на ровной поверхности и в течении 3-5 секунд произойдет инициализация гироскопа и дрон перейдет в режим ожидания связывания с пультом (начнут мигать светодиоды).

**ШАГ2**

Включение пульта и связывание пульта 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.

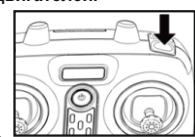
**ШАГ3**

Запуск и отключение двигателей.

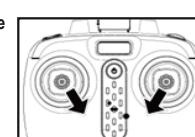
После установки связи пульта управления с моделью, для начала полета необходимо произвести запуск двигателей.

Автозлёт/автопосадка - установите модель на ровную поверхность и нажмите на кнопку показанную на рисунке. (кнопка № 5)

Модель сама взлетит и зависнет на высоте примерно 1м. Для посадки нажмите кнопку повторно и модель приземлится самостоятельно.



**Способ №2** Для запуска двигателей сведите обе ручки управления вниз к центру пульта, как это показано на рисунке. После этого двигатели запустятся и начнут вращаться на маленьких оборотах. Вам останется только перевести ручку газа немного вверх и модель взлетит. Для отключения двигателей, посадите модель и снова сведите ручки в центр пульта. После чего двигатели модели отключатся.

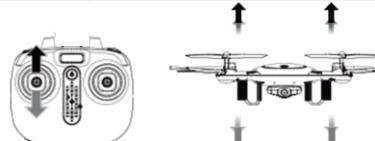


# В ПОЛЕТ!

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 оторвётся от земли. Первым делом необходимо научиться работать ручкой газа так, что бы модель смогла зависать без набора высоты и снижения.

## Газ:

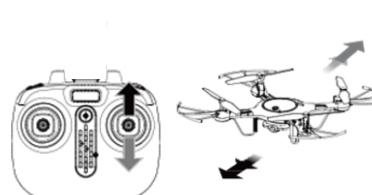
левая ручка вверх/вниз — набор высоты и снижение.



Для взлёта переместите ручку газа вверх, до тех пор пока модель не оторвётся от земли. Для посадки плавно переместите ручку газа вниз. Либо воспользуйтесь функцией «Автозлёт/автопосадка»

## Тангаж:

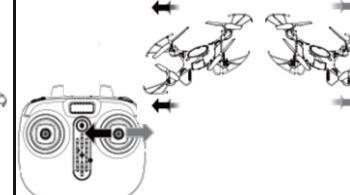
правая ручка вперёд/назад — движение модели вперед/назад.



Для полёта вперед – назад используете правую ручку вперед – назад. Для полёта с креном (боком) используете правую ручку вправо – влево.

## Крен:

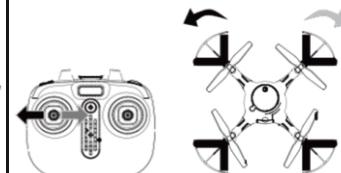
правая ручка вправо/влево — движение модели боком.



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

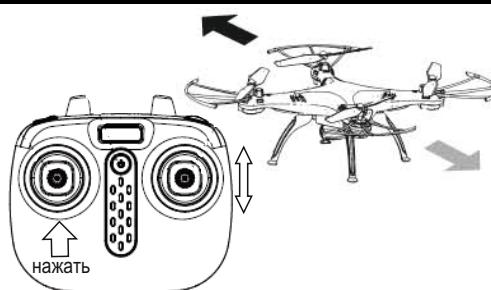
## Рулер:

левая ручка вправо/влево — разворот модели вокруг оси.



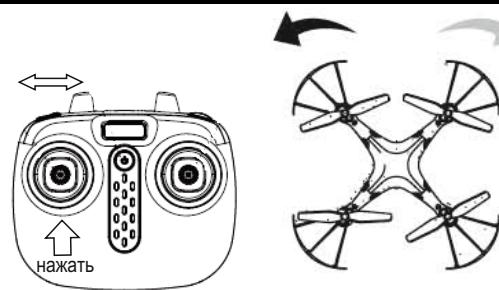
Для разворота модели вокруг оси используется левая ручка вправо – влево. Переместив ручку вправо, то нос модели повернётся вправо, а хвост влево и наоборот.

## ТРИММИРОВАНИЕ МОДЕЛИ

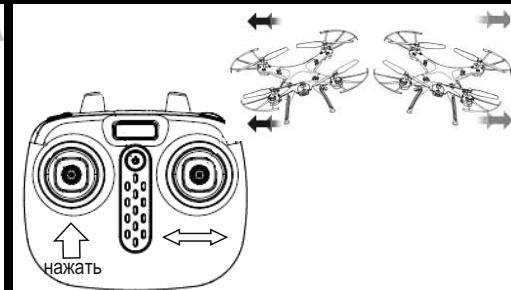


Если во время полёта ручка тангажа находится в нейтральном положении, а модель уводит вперед или назад, необходимо триммирование.

Для этого нажмите на левую ручку (утопить ручку вниз) удерживайте ручку и сместите правую ручку вперед или назад до тех пор, пока модель не стабилизируется.



Если во время полёта ручка рулера находится в нейтральном положении, а модель уводит влево или вправо по оси, необходимо триммирование. Для этого нажмите на левую ручку (утопить ручку вниз) удерживайте ручку и сместите правую ручку влево или вправо до тех пор, пока модель не стабилизируется.



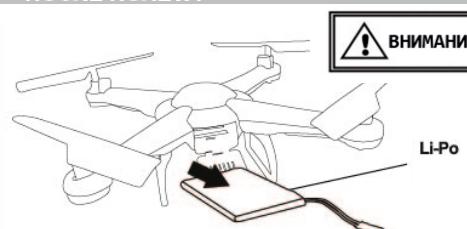
Если во время полёта ручка крена находится в нейтральном положении, а модель уводит влево или вправо, необходимо триммирование. Для этого нажмите на левую ручку (утопить ручку вниз) удерживайте ручку и сместите правую ручку влево или вправо до тех пор, пока модель не стабилизируется.

## ПЕРЕКЛЮЧЕНИЕ ПОЛЁТНЫХ РЕЖИМОВ



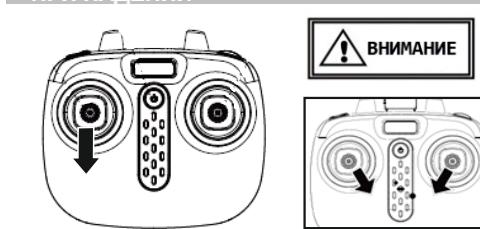
Пульт имеет несколько режимов полёта: медленный и быстрый. Режимы переключаются с помощью нажатия на правый джостик, расположенный в верхней части пульта слева, как это показано на рисунке. При нажатии на кнопку, модель станет более чувствительна к ручкам управления и будет быстрее летать и маневрировать. 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 переразрядится и выйти из строя! Хранить аккумуляторы в разряженном состоянии губительно для них! Так же после зарядки отключайте аккумулятор от зарядного!

## ПРИ ПАДЕНИИ



**Важно!** При падении обязательно сразу выключить обороты двигателя, для этого ручку газа необходимо перевести в нижнее положение. Для мгновенного выключения сведите ручки вниз и в центр. Если этого не делать моторы быстро выйдут из строя, так же могут выйти из строя некоторые элементы платы от перегрузки.

## HEADLESS (CF) MODE

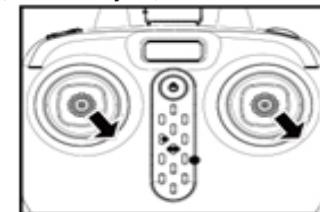
При активации этой системы, больше не нужно следить, в какую сторону повернут нос модели, если отклонить ручку управления от себя модель будет удаляться, то есть полетит вперед, тоже самое во все остальные стороны управления! Для активации Headless необходимо нажать на правый джойстик и удерживать его в течении 3х секунд, и пульт начнёт издавать звуковой сигнал.

Важно! При включении модели нос модели должен быть направлен строго в направлении от пульта! Для выключения режима Headless так же нажмите на кнопку пульта и удерживайте её в течении 3х секунд.



## КАЛИБРОВКА ГИРОСКОПА

Для калибровки гироскопа необходимо включить квадрокоптер, установить его на ровной поверхности, включить пульт, связать с моделью (ручку газа перевести вверх затем вниз). После установки соединения отключите джойстики пульта управления в нижний правый угол и удерживайте в течении 4 секунд. На квадрокоптере начнут мигать диоды, отпустите ручки в нейтральное положение, после чего диоды перестанут мигать, что означает что калибровка завершена.



**Важно!** После полётов всегда отключайте Li-Po аккумулятор от модели если оставить аккумулятор подключённым к модели он может переразрядится и выйти из строя! Хранить аккумуляторы в разряженном состоянии губительно для них! Так же после зарядки отключайте аккумулятор от зарядного! При падении обязательно 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.HOBYPARK.BY](http://WWW.HOBYPARK.BY))