

X-SERIES 2.4G • 6-AXIS HEADLESS MODE

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

ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ

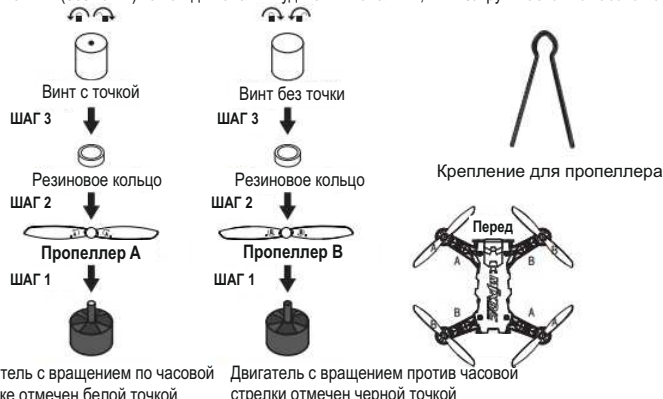


Импортер в РБ ООО "Хобби Парк", по техническим вопросам и наличию запчастей можно обращаться в сеть магазинов ХОББИ ПАРК (WWW.HOBBYPARK.BY)

УСТАНОВКА И СНЯТИЕ ПРОПЕЛЕРОВ

Как установить пропеллер А: Установите пропеллер с маркировкой «А» на вал вращения двигателя по часовой стрелки, затем положите резиновое кольцо в центральное отверстие пропеллера, закрутите винт (с точкой) на вал двигателя. Будьте внимательны, винт закручивается против часовой стрелки.

Как установить пропеллер В: Установите пропеллер с маркировкой «В» на вал вращения двигателя против часовой стрелки, затем положите резиновое кольцо в центральное отверстие пропеллера, закрутите винт (без точки) на вал двигателя. Будьте внимательны, винт закручивается по часовой стрелки.



СВЯЗЬ С КАМЕРОЙ (ТОЛЬКО ДЛЯ ВЕРСИИ MJX B2W)

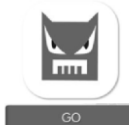
Для фиксации мобильного устройства на пульте управления используйте специальное крепление, которое входит в комплект. Установите крепление, как это показано на рисунке и проверьте надежность установки, чтобы исключить падение мобильного телефона.



Для установки соединения камеры с мобильным устройством необходимо скачать и установить приложение **BUGS GO** 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.



1. Откройте приложение **BUGS GO**

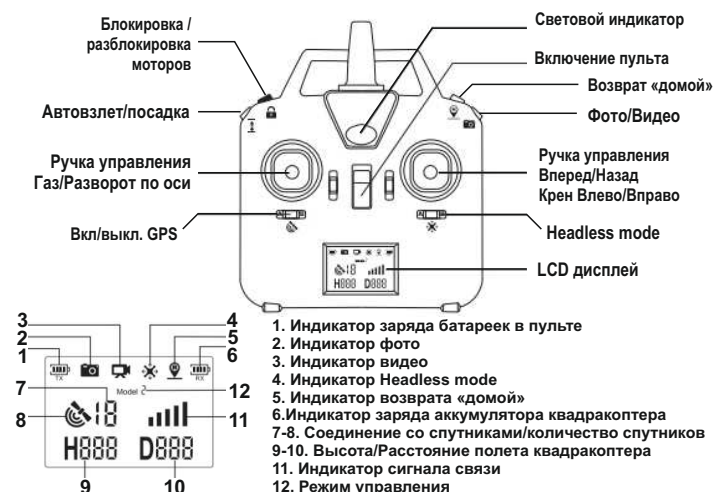


2. Нажимаем на GO



3. После связи появляется видео с камеры

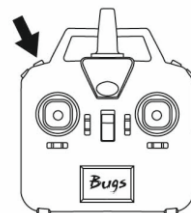
ОБЩИЙ ВИД ПУЛЬТА УПРАВЛЕНИЯ



ПОДГОТОВКА К ПОЛЕТУ / ВЗЛЕТ

ШАГ 1. Включение пульта и синхронизация с моделью

Нажмите и удерживайте красную кнопку и затем включите пульт управления. Пульт издаст 2 звуковых сигнала и индикатор на пульте управления будет моргать, это означает, что пульт в режиме привязки и затем включить модель. Привязку необходимо делать только 1 раз, после того как привязка сделана, пульт можно включать в обычном режиме. Для этого просто необходимо перевести выключатель пульта в положение ON.



ШАГ 2. Установка аккумулятора и включение модели.

Установите аккумулятор в отсек в модели квадрокоптера. Поверните фиксатор по часовой стрелке на 90 градусов, что бы зафиксировать аккумулятор (убедитесь что аккумулятор зафиксирован). **Внимание!** Подключать аккумулятор необходимо только перед полетом! Если не отключить аккумулятор от модели после полета, он переразрядится и выйдет из строя!

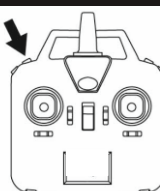


ЗАПУСК ДВИГАТЕЛЕЙ ВЗЛЕТ И ПОСАДКА

Внимание! Перед запуском двигателей нужно обязательно сделать калибровку компаса, инструкция по калибровке описана в пункте «калибровка компаса»

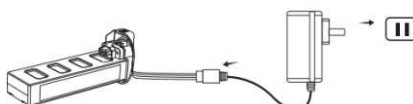
Модель квадрокоптера оборудована функцией автоматического запуска моторов. После установки связи между моделью и пультом управления нажмите на красную кнопку временно, после чего произойдет запуск моторов, они начнут вращение на маленьких оборотах, дрон будет ожидать команды для взлета. После чего необходимо перевести левую ручку (газ) вверх, примерно до половины и квадрокоптер взлетит (либо воспользоваться кнопкой Автозлет/посадка). Для посадки, плавно переместите ручку газа ниже и когда модель приземлится, переместите ручку газа в крайнее нижнее положение (либо воспользоваться кнопкой Автозлет/посадка). Затем для блокировки моторов (остановки вращения пропеллеров) еще раз нажмите на красную кнопку.

Внимание! При падении 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 или слабый сигнал с пультом. Пульт начнет издавать звуковой сигнал, в данном случае воспользуйтесь кнопкой возврат «домой» (только при включенной функции GPS), и дрон сам вернется на место взлета.



ЗАРЯДКА АККУМУЛЯТОРОВ

- Откройте аккумуляторный отсек квадрокоптера и достаньте аккумулятор.
- Подключите блок зарядного устройства в сеть. После подключения на блоке зарядного загорится световой индикатор **зеленого цвета** - это означает, что адаптер включен в сеть. Подключите аккумулятор к разъему зарядного устройства - индикатор загорится **красным цветом** - это означает, что начался процесс зарядки аккумулятора. Когда индикатор загорится снова зеленым - зарядка будет завершена. Ориентировочное время зарядки 300 минут.
- После зарядки аккумулятор нужно хранить **в отключенном состоянии**.



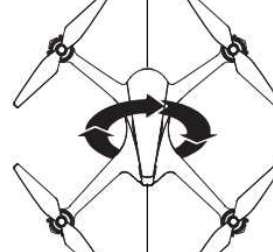
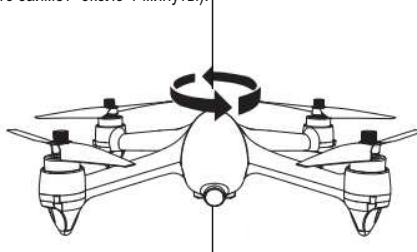
Внимание! Запрещено подключать желтый разъем аккумулятора к зарядному устройству. Аккумулятор нельзя оставлять без присмотра в процессе заряда. Нельзя оставлять подключенным к зарядному устройству более чем на 6 часов. После зарядки, аккумулятор следует отключить от зарядного устройства! Хранить аккумулятор только в заряженном состоянии!

КАЛИБРОВКА КОМПАСА

Внимание! Калибровка компаса должна выполняться перед каждым полетом.

После того как вы включили квадрокоптер и пульт управления, квадрокоптер издаст несколько коротких звуковых сигналов, это означает что необходимо сделать калибровку компаса.

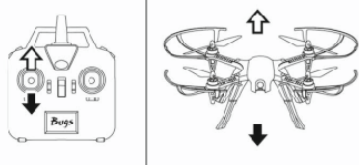
- Расположив модель горизонтально, плавно вращайте ее против часовой стрелки вокруг вертикальной оси (примерно 3 раза), когда начнут мигать зеленые светодиоды, переходите к пункту 2.
- Расположите модель вертикально, плавно вращайте ее против часовой стрелки вокруг продольной оси (примерно 3 раза). После того как цвет светодиодов изменится - калибровка завершена. После этого квадрокоптер будет связываться со спутниками (это займет около 1 минуты).



В ПОЛЁТ!

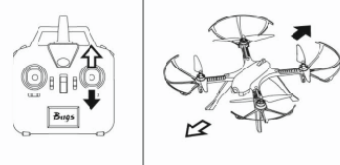
Установите модель на просторную открытую площадку, хвостом к себе. Для взлёта необходимо плавно перемещать ручку газа (находится слева, перемещается вверх-вниз), до тех пор, пока модель не оторвется от земли. Первым делом необходимо научиться работать ручкой газа так, что бы модель смогла зависать без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

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



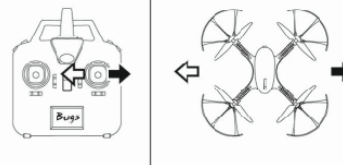
Для взлёта переместите ручку газа вверх, до тех пор пока модель не оторвется от земли. Для посадки плавно переместите ручку газа вниз.

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



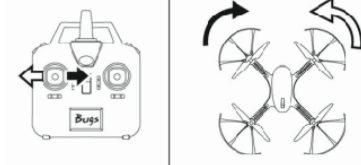
Для полёта вперёд – назад используется правая ручка вперёд – назад.

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.

ФОТО/ВИДЕО



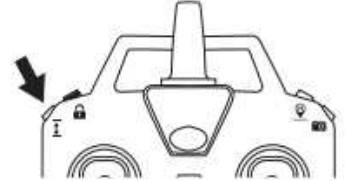
Для того что бы сделать фото, нажмите на кнопку фото расположенную в верхней части пульта справа, как это показано на рисунке. Для того что бы записать видео нажмите кнопку фото на несколько секунд, после этого начнется запись видео. Что бы остановить запись, снова нажмите кнопку фото на несколько секунд, после этого видео успешно сохранится на карту памяти.

HEADLESS 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 вперёд, тоже самое во все остальные стороны управления! Для активации Headless необходимо нажать на кнопку пульта как это показано на рисунке. Важно! При активации режима нос модели должен быть направлен строго в направлении от пульта! Для выключения режима Headless так же нажмите на кнопку пульта.

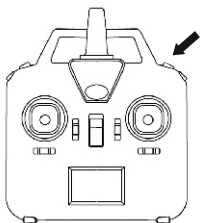
АВТОВЗЛЕТ/ПОСАДКА



После разблокировки двигателей, вы можете воспользоваться функцией автовзлета, для этого нажмите на кнопку автовзлет/посадка, показанную на рисунке и квадрокоптер сам взлетит на высоту 1,5м.

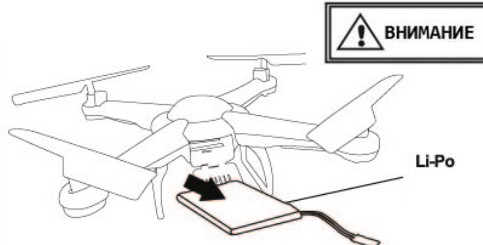
Когда квадрокоптер находится в воздухе, вы можете воспользоваться автоматической посадкой для этого нажмите на кнопку автовзлет/посадка, показанную на рисунке и квадрокоптер автоматически приземлится.

ВОЗВРАТ «ДОМОЙ»



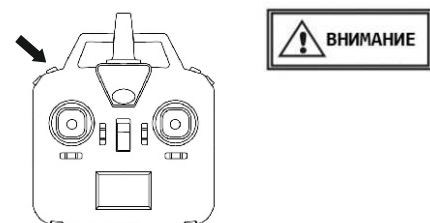
Квадрокоптер имеет встроенную систему GPS, благодаря этому он сам (по нажатию кнопки) может вернуться на место взлёта. Для этого нужно нажать на кнопку возврат «домой», расположенную в верхней части пульта справа, как это показано на рисунке. После нажатия на кнопку, квадрокоптер вернется на место взлета и совершит посадку.

ПОСЛЕ ПОЛЁТА



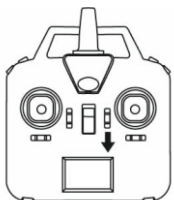
Важно! После полётов всегда отключайте Li-Po аккумулятор от модели, если оставить аккумулятор подключённым к модели он может переразрядиться и выйти из строя! Хранить аккумуляторы в разряженном состоянии так же губительно для них! Так же после зарядки отключайте аккумулятор от зарядного!

ПРИ ПАДЕНИИ



Важно! При возможном возникновении удара или потере управления обязательно перед падением или ударом нужно выключить обороты двигателя. Для экстренного отключения моторов, нажмите на красную кнопку блокировки моторов, 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)

ПРИЯТНЫХ ВАМ ПОЛЁТОВ!