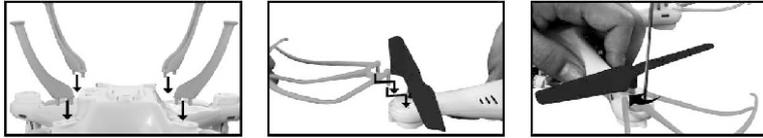


## ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ

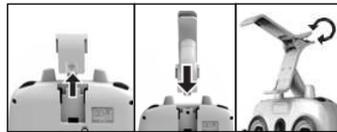
Импортер в РФ ООО "Хобби Парк", по техническим вопросам и наличию запчастей можно обращаться в сеть магазинов ХОББИ ПАРК (WWW.HOBBYPARK.RU)

### ПРЕДВАРИТЕЛЬНАЯ СБОРКА И НАСТРОЙКА ПРИЛОЖЕНИЯ

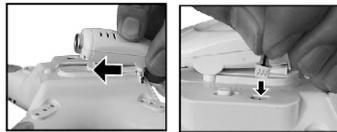
После распаковки модели внимательно рассмотрите комплект поставки. Перед полетом проведите предварительную сборку: установите посадочные ножки дрона, а так же защиту лопастей, как это показано на рисунке.



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.

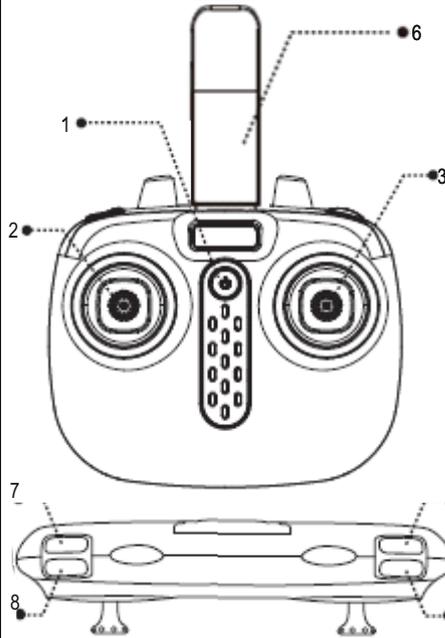


1. Откройте приложение SYMA GO



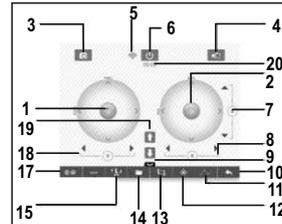
2. Нажимаем на START. После связи появляется видео с камеры

### ОБЩИЙ ВИД ПУЛЬТА УПРАВЛЕНИЯ



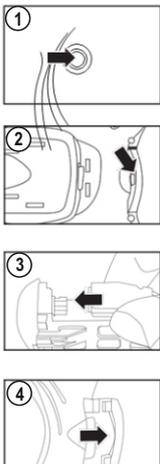
1. Питание вкл/выкл
2. Левый джойстик. Управление вверх, вниз, по оси влево/вправо. Для сброса триммеров модели удерживайте нажатым джойстик и нажмите кнопку включения.
3. Правый джойстик. Управление (вперед/назад/влево/вправо) Удерживайте 3 сек для вкл/выкл headless режима. Нажмите на джойстик для переключения скоростного режима: один звуковой сигнал - медленно; два звуковых сигнала - умеренно; три звуковых сигнала - быстро.
4. Петля 360 градусов
5. Автозлёт/посадка
6. Держатель для смартфона
7. Фото
8. Видео

1. Левый джойстик
2. Правый джойстик
3. Запись фото
4. Запись видео
5. Wi-Fi сигнал
6. Двигатели запуск/остановка
7. Триммер А
8. Триммер С
9. Автопосадка
10. Назад
11. План полета



12. Headless mode
13. Управление акселерометром
14. Просмотр фото и видео
15. Переключение полетных режимов
17. Управление с телефона (Вкл/Выкл)
18. Триммер В
19. Автозлёт
20. Время записи видео

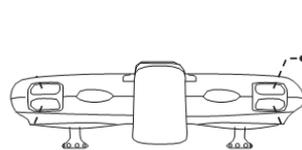
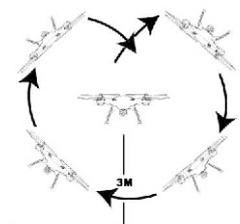
### ЗАРЯДКА АККУМУЛЯТОРОВ



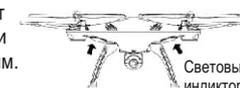
1. Убедитесь в том, что квадрокоптер отключён.
2. Нажмите на фиксирующий элемент под батареей и извлеките её.
3. Подключите к компьютеру USB кабель зарядного устройства, после чего подключите к нему аккумулятор. При подключении разряженного аккумулятора на USB адаптере загорится световой индикатор — это означает что начался процесс зарядки. Когда индикатор погаснет - процесс зарядки будет завершен. Ориентировочное время зарядки 130 минут.
4. После зарядки аккумулятор можно хранить в отсеке модели **в отключенном состоянии**. **Внимание!** Аккумулятор нельзя оставлять без присмотра в процессе заряда. Нельзя оставлять подключённым 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 что бы выполнить петлю, нужно поднять модель на высоту минимум 3-4 метра над землёй, и нажать правую верхнюю кнопку в торце пульта, пульт начнёт 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 перейдёт в обычный режим.



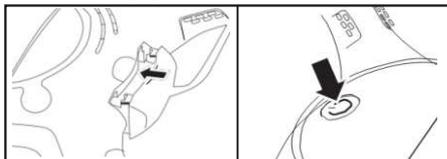
Если при полете на модели начали мигать светодиоды - это означает что начинает садиться аккумулятор. В таком состоянии выполнение ПЕТЛИ будет не возможным. Петля выполняется только с хорошим зарядом аккумулятора.



### ПОДГОТОВКА К ПОЛЕТУ

#### ШАГ 1

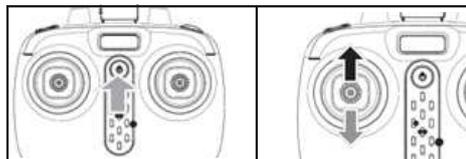
Установка аккумулятора и включение модели.



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).

#### ШАГ 2

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.

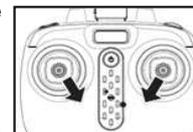
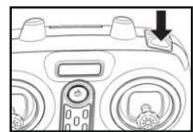
#### ШАГ 3

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.

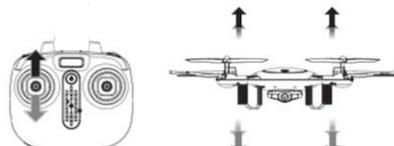
Способ №2 Для запуска двигателей сведите обе ручки управления вниз к центру пульта, как это показано на рисунке. После этого двигатели запустятся и начнут вращаться на маленьких оборотах. Вам останется только перевести ручку газа немного вверх и модель взлетит. Для отключения двигателей, посадите модель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



## В ПОЛЁТЕ

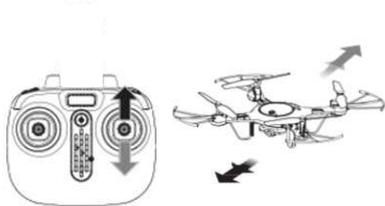
Установите модель на просторную открытую площадку, хвостом к себе. Для взлёта необходимо плавно перемещать ручку газа (находится слева, перемещается вверх-вниз), до тех пор, пока модель не оторвётся от земли. Первым делом необходимо научиться работать ручкой газа так, что бы модель смогла зависать без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

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



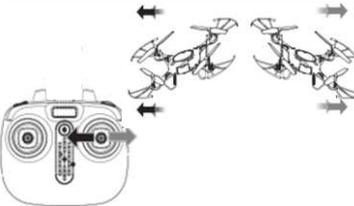
Для взлёта переместите ручку газа вверх, до тех пор пока модель не оторвётся от земли. Для посадки плавно переместите ручку газа вниз. Либо воспользуйтесь функцией «Автовзлёт/автопосадка»

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



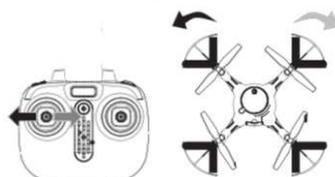
Для полёта вперёд – назад используете правую ручку вперёд – назад. Для полёта с креном (боком) используете правую ручку вправо – влево.

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



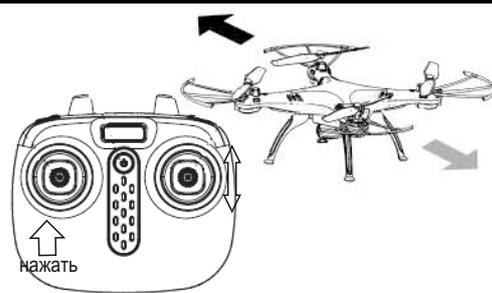
Для полёта с креном (боком) используется правая ручка вправо – влево.

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

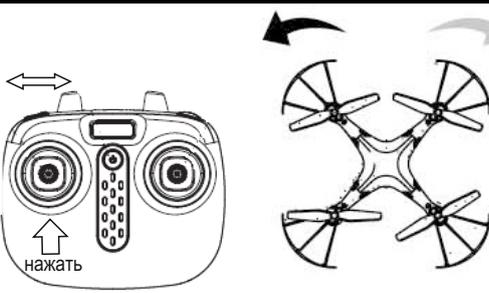


Для разворота модели вокруг оси используется левая ручка вправо – влево. Переместив ручку вправо, то нос модели повернётся вправо, а хвост влево и наоборот.

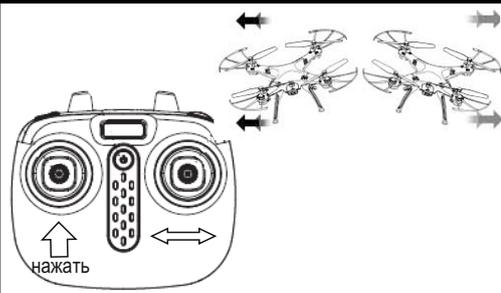
## ТРИМИРОВАНИЕ МОДЕЛИ



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



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



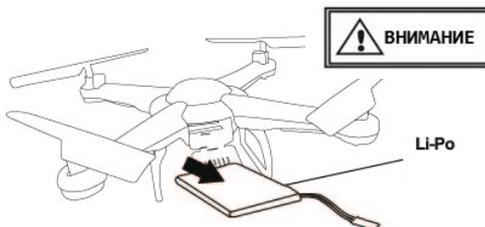
Если во время полёта ручка крена находится в нейтральном положении, а модель уводит влево или вправо, необходимо триммирование. Для этого нажмите на левую ручку (утопите ручку вниз) удерживайте ручку и сместите правую ручку влево или вправо до тех пор, пока модель не стабилизируется.

## ПЕРЕКЛЮЧЕНИЕ ПОЛЁТНЫХ РЕЖИМОВ



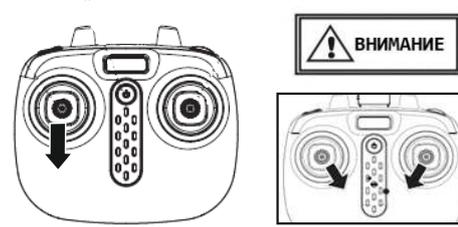
Пульт имеет несколько режимов полёта: медленный и быстрый. Режимы переключаются с помощью нажатия на правый джойстик, расположенный в верхней части пульта слева, как это показано на рисунке. При нажатии на кнопку, модель станет более чувствительна к ручкам управления и будет быстрее летать и маневрировать. 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 переразрядиться 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 нужно сразу выключить обороты двигателя, для этого ручку газа необходимо перевести в нижнее положение. Для мгновенного выключения сведите ручки в низ и к центру. Если этого не сделать моторы быстро выйдут из строя, так же могут выйти из строя некоторые элементы платы от перегрузки.

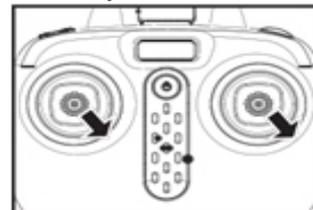
## HEADLESS (CF) MODE

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 вперёд, 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 отклоните 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 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 сделать моторы быстро выйдут из строя, так же могут выйти 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)