



X104G



ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ

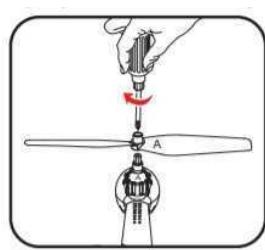
Импортер в РБ ООО "Хобби Парк", по техническим вопросам и наличию запчастей можно обращаться в сеть магазинов ХОББИ ПАРК (WWW.HOBBYPARK.BY)

ПРЕДВАРИТЕЛЬНАЯ СБОРКА И НАСТРОЙКА ПРИЛОЖЕНИЯ

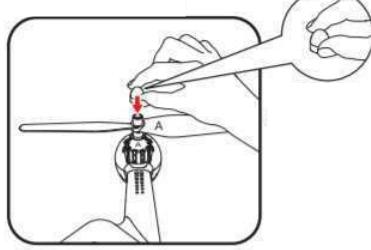
После распаковки модели внимательно рассмотрите комплект поставки. Перед полетом проведите предварительную сборку, если это необходимо: установите пропеллеры и посадочные ножки дрона.

Шаг 1 - Установка пропеллеров.

Пропеллеры имеют свое направление вращения, каждый пропеллер подписан буквами А и В. Установите их согласно примеру ниже:



Установите и закрутите пропеллер винтом с помощью отвертки



Оденьте декоративную насадку на верх пропеллера

УСТАНОВКА КАМЕРЫ (НЕ ВХОДИТ В КОМПЛЕКТ)

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.



УСТАНОВКА СВЯЗИ С КАМЕРАЙ

Для установки соединения камеры с мобильным устройством необходимо скачать и установить приложение MJX GPS 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.

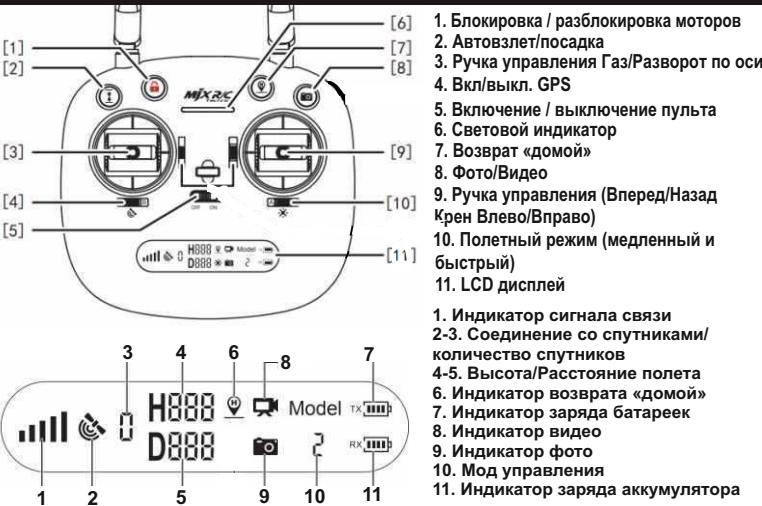
App Store



Google play



ОБЩИЙ ВИД ПУЛЬТА УПРАВЛЕНИЯ



- [1] Блокировка / разблокировка моторов
 - [2] Автозапуск/посадка
 - [3] Ручка управления Газ/Разворот по оси
 - [4] Вкл/выкл. GPS
 - [5] Включение / выключение пульта
 - [6] Световой индикатор
 - [7] Возврат «домой»
 - [8] Фото/Видео
 - [9] Ручка управления (Вперед/Назад Крен Влево/Вправо)
 - [10] Полетный режим (медленный и быстрый)
 - [11] LCD дисплей
1. Индикатор сигнала связи
 - 2-3. Соединение со спутниками/ количество спутников
 - 4-5. Высота/Расстояние полета
 6. Индикатор возврата «домой»
 7. Индикатор заряда батареек
 8. Индикатор видео
 9. Индикатор фото
 10. Мод управления
 11. Индикатор заряда аккумулятора

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 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 и слабый сигнал с пульта, пульт начнет издавать звуковой сигнал - означает, что модель нужно срочно возвращать приземлять!



ЗАРЯДКА АККУМУЛЯТОРОВ

1. Откройте аккумуляторный отсек квадрокоптера и достаньте аккумулятор.
2. Подключите блок зарядного устройства в сеть.
- Подключите аккумулятор к разъему зарядного устройства
- индикатор загорится **красным цветом** - это означает, что начался процесс зарядки. Когда индикатор потухнет - зарядка будет завершена. Ориентировочное время зарядки 150 минут.
3. После зарядки аккумулятор нужно хранить в отсеке модели в **отключенном состоянии**.



Внимание!

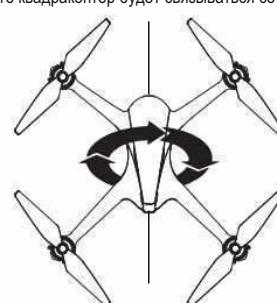
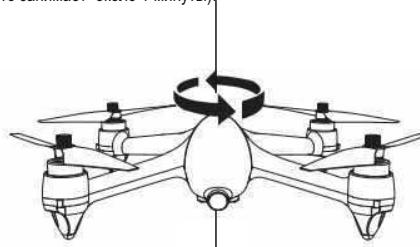
Запрещено подключать желтый разъем аккумулятора к зарядному устройству. Аккумулятор нельзя оставлять без присмотра в процессе заряда. Нельзя оставлять подключенным к зарядному устройству более чем на 6 часов. После зарядки аккумулятор следует отключить от зарядного устройства! Хранить аккумулятор только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

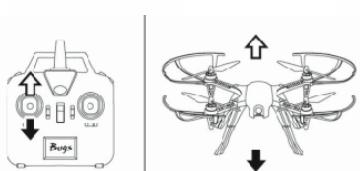
1. Расположив модель горизонтально, плавно вращайте ее против часовой стрелки вокруг вертикальной оси (примерно 3 раза), когда начнут мигать зеленые светодиоды, переходите к пункту 2.
2. Расположите модель вертикально, плавно вращайте ее против часовой стрелки вокруг продольной оси (примерно 3 раза).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



В ПОЛЁТ!

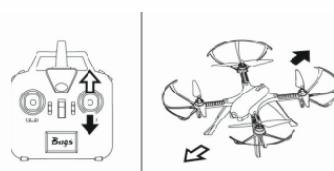
Установите модель на просторную открытую площадку, хвостом к себе. Для взлёта необходимо плавно перемещать ручку газа (находится слева, перемещается вверх- вниз), до тех пор, пока модель не оторвётся от земли. Первым делом необходимо научиться работать ручкой газа так, что бы модель смогла зависать без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

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



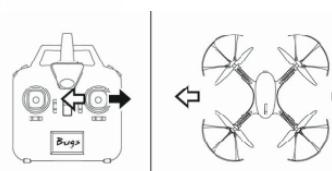
Для взлёта переместите ручку газа вверх, до тех пор пока модель не оторвётся от земли. Для посадки плавно переместите ручку газа вниз.

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



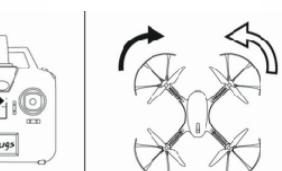
Для полёта вперёд – назад используется правая ручка вперёд – назад.

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



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

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



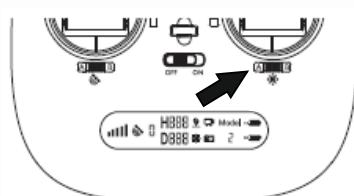
Для разворота модели вокруг оси используется левая ручка вправо – влево. При этом если переместить ручку вправо, то нос модели повернётся вправо, а хвост влево и наоборот.

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 зажмите кнопку фото на несколько секунд, после этого начнется запись видео. Что бы остановить запись, снова зажмите кнопку фото на несколько секунд, после этого видео успешно сохраниться на карту памяти.

ПОЛЕТНЫЕ РЕЖИМЫ



Квадрокоптер имеет несколько полетных режимов (медленный и быстрый).

Для активации другого режима нажмите на кнопку расположенную в нижней части пульта управления справа, как это показано на рисунке.

Важно! При активации быстрого режима будьте осторожны, квадрокоптер становится очень быстрым.

АВТОВЗЛЕТ/ПОСАДКА



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

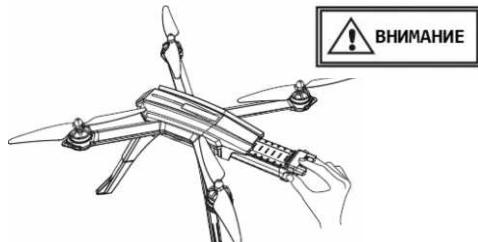
Когда квадракоптер находится в воздухе, вы можете воспользоваться автоматической посадкой для этого нажмите на кнопку автозлет/посадка , показанную на рисунке и квадракоптер автоматически приземлится.

ВОЗВРАТ «ДОМОЙ»



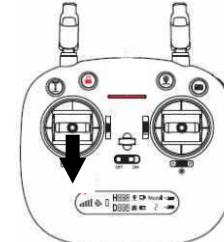
Квадракоптер имеет встроенную систему GPS, благодаря этому он сам (по нажатию кнопки) может вернуться на место взлёта. Для этого нужно нажать на кнопку возврат «домой», расположенную в верхней части пульта справа, как это показано на рисунке. После нажатия на кнопку, квадракоптер вернется на место взлета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

ПОСЛЕ ПОЛЕТА



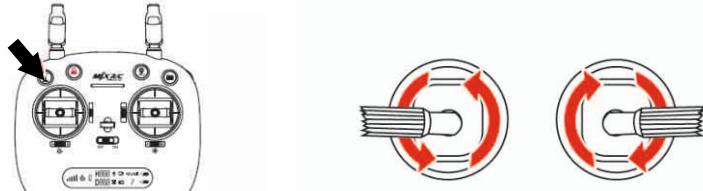
Важно! После полётов всегда отключайте Li-Po аккумулятор от модели, если оставить аккумулятор подключённым к модели он может переразрядится и выйти из строя! Хранить аккумуляторы в разряженном состоянии так же губительно для них! Так же после зарядки отключайте аккумулятор от зарядного!

ПРИ ПАДЕНИИ



Важно! При возможном возникновении удара или потере управления обязательно перед падением или ударом нужно выключить обороты двигателя. Для экстренного отключения моторов, переведите ручку газа вниз, 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.

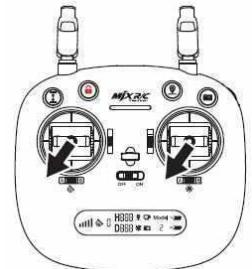
КАЛИБРОВКА ПУЛЬТА



Для калибровки гироскопа необходимо включить пульт и нажать на кнопку калибровки пульта (кнопка автозлет/автопосадка), как показано на рисунке на 3 секунды и пульт издаст 3 сигнала, при этом индикатор на пульте начнет мигать 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 переразрядится 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 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)