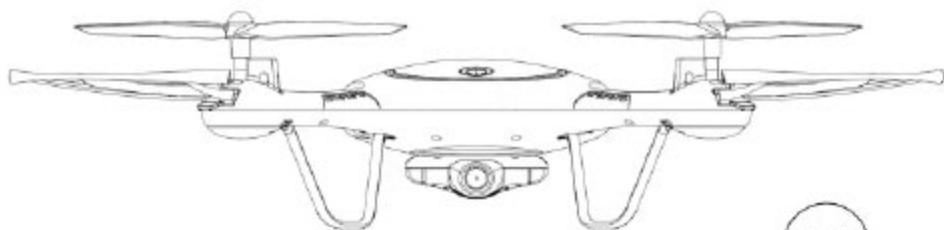


X *GYRO REMOTE CONTROL SERIES* **2.4G** **5UW (720P)**

4-CHANNEL PRESSURE HOVERING HEIGHT-ADJUSTMENT REMOTE CONTROL 6-AXIS FLYCOPTER

www.pilot-rc.ru



BC

Инструкция

2

OPERATING STANDARDS: GB/T26701-2011

Основные характеристики

- 4-х осевая система позволяет квадрокоптеру быть еще более быстрым и стабильным, позволяет еще лучше бороться с ветром при полетах на улице, так же, он отлично управляется в закрытых помещениях.
- 6-ти осевая система стабилизации обеспечивает точное позиционирование в воздухе
- Квадрокоптер имеет модульную структуру, что обеспечивает простоту ремонта и технического обслуживания модели.
- Способен выполнять 3D перевороты
- Headless mode всегда позволит легко вернуть ваш квадрокоптер
- Функция удержания высоты
- Передача HD - видео и фото на телефон в реальном времени
- Новая функция автоматического взлета/посадки

Ремонт и техническое обслуживание

1. Всегда используйте только сухую ткань для очистки.
2. Не оставляйте аппарат под продолжительном воздействии тепла.
3. Не погружайте игрушку в воду, в противном случае возможна порча электронных элементов.
4. Регулярно осматривайте квадрокоптер на наличие неисправностей (механических или электронных), в случае обнаружения неисправности обратитесь к специалистам.

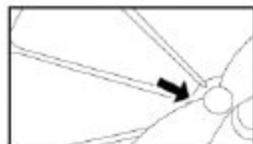
Комплект поставки

www.pilot-rc.ru

- Квадрокоптер
 - Передатчик
 - Лопасти
 - Инструкция
 - Отвертка
 - Защита лопастей
 - Картридер
 - USB-зарядка
- * Держатель мобильного телефона



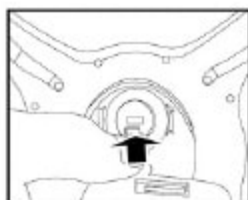
Установка защиты лопастей



1. Установите защиту лопастей как показано на рисунке.

Установка и демонтаж Wi-Fi камеры

Процедура установки WI-FI камеры:



1. Вставьте разъем камеры в разъем на корпусе



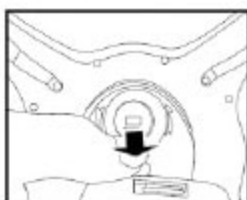
2. Вставьте камеру в пазы на корпусе и проверните камеру против часовой стрелки один раз.

Демонтаж Wi-Fi камеры

www.pilot-rc.ru



1. Поверните камеру по часовой стрелке один раз.



2. Выньте камеру из пазов и отсоедините провод камеры от корпуса квадрокоптера.

Установка клипсы держателя телефона

Установка держателя мобильного телефона:



1. Нажмите на крышку, расположенную на обратной стороне пульта и вытолкните ее вверх.

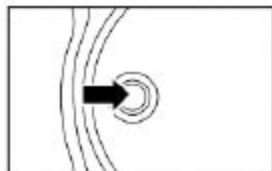


2. Вставьте клипсу-держатель в гнездо между антенн пульта управления.

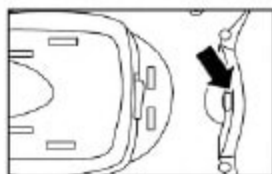


3. Нажмите на держатель для регулировки размера и вставьте свой телефон.

Установка и зарядка аккумулятора



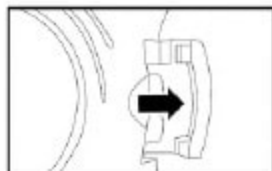
1. Нажмите на кнопку сверху квадрокоптера для выключения аппарата.



2. Нажмите на фиксатор аккумулятора расположенный в нижней части аккумулятора и вытащите его.



3. Подключите USB-кабель к разъему на аккумуляторе и вставьте в USB разъем на компьютере. Пока горит красный свет на USB зарядного устройства, аккумулятор заряжается, как только потух красный свет, аккумулятор зарядился.

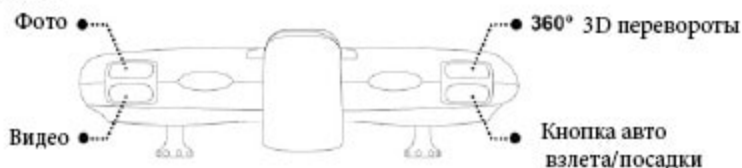


4. Вставьте аккумулятор обратно в гнездо на квадрокоптере.

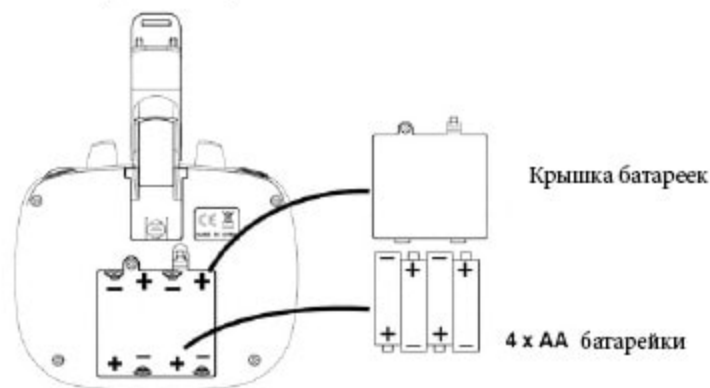
Время зарядки 130 минут, полет 7 минут

www.pilot-rc.ru

Пульт управления



Установка батареек в пульт:



1. Устанавливая батарейки в пульт будьте внимательны к полярности батареек



2. Не ставьте старые и новые батарейки, если меняете одну, надо менять все сразу

3. Устанавливайте батарейки одного типа, либо алкалиновые, либо щелочные батарейки.

Подготовка к полету и включение квадрокоптера

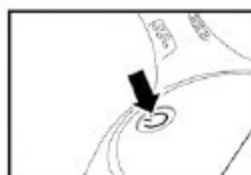
1. Подготовка к полету



Шаг 1. Нажмите на кнопку ВКЛ./ВЫКЛ. на пульте управления



Шаг 2. Установите аккумулятор в гнездо для аккумулятора на квадрокоптере.



Шаг 3. Удерживайте кнопку ВКЛ./ВЫКЛ. на квадрокоптере пока не загорится световая индикация

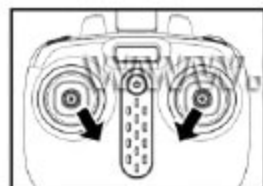


Шаг 4. Левый джойстик переместите в крайне верхнее положение, потом сразу в крайне нижнее положение. Как только световая индикация меняется с постоянного мигания на стабильное свечение, это значит, что аппарат готов к взлету.

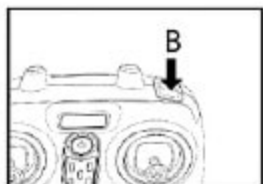
2. Запуск квадрокоптера:



Способ №1. Поднять левый джойстик в крайнее верхнее положение, а затем сразу отпустить. Джойстик вернется в центр, а лопасти начнут вращаться.



Способ №2. Левый и правый джойстик совместить внутрь и держать 1-8 секунд, до начала работы двигателей.

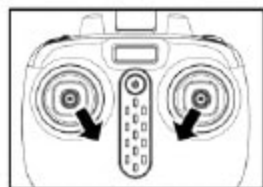


Способ №3. Нажмите кнопку автоматического взлета/посадки. Квадрокоптер автоматически подлетит на 1 метр.

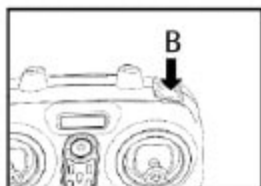
3. Выключение квадрокоптера:



Способ №1. Начните плавно опускать левый джойстик, сбавляя обороты двигателей. Как только квадрокоптер коснется земли, задержите левый стик в крайнем нижнем положении до полной остановки двигателей.



Способ №2. Плавно опустите квадрокоптер на землю, и совместите правый и левый джойстики, держите их в таком положении 1-8 секунд, до полной остановки двигателей.

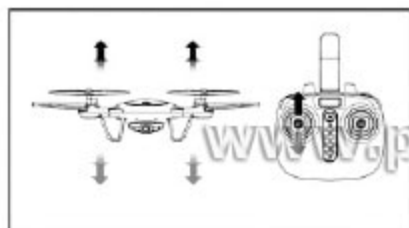


Способ №3. Нажмите кнопку автоматическойго взлета/посадки, квадрокоптер начнет снижение.

Управление квадрокоптером

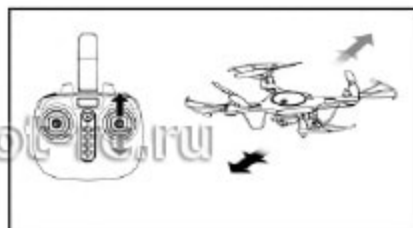
Команды для управления:

Управление по высоте



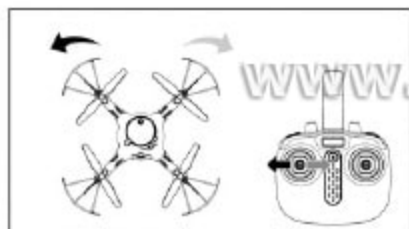
Когда вы поднимаете или опускаете левый джойстик, квадрокоптер управляется по высоте.

Управление вперед/назад



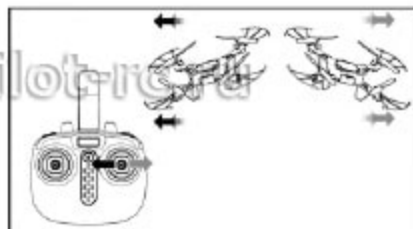
Когда вы отклоняете правый джойстик от себя, квадрокоптер летит вперед, когда на себя, летит назад

Развороты вокруг своей оси



Когда отклоняете левый джойстик влево или вправо, квадрокоптер разворачивается вокруг своей оси на месте.

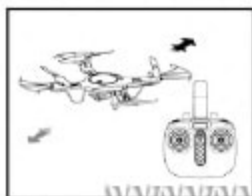
Левый и правый крен



Когда вы отклоняете правый стик вправо или влево, квадрокоптер летит боком в одну из сторон.

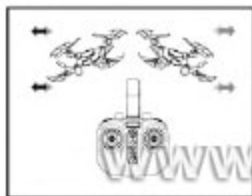
Управление квадрокоптером:

Управление направлением вперед/назад



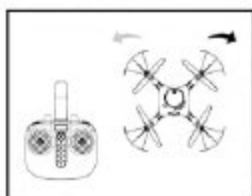
Когда квадрокоптер находится в воздухе, он может отклоняться вперед или назад независимо от того, дали вы ему команду или нет. Всегда контролируйте движение квадрокоптера правым стиком, если он отклоняется вперед, значит нужно отклонить стик немножко назад.

Управление вправо/влево



Если квадрокоптер начинает отклоняться вправо или влево, то необходимо вернуть квадрокоптер в нужную вам сторону сместив правый стик вправо или влево сторону.

Управление вращением вокруг оси



Если вы вращаете квадрокоптер вокруг своей оси, будьте внимательны, когда вы поворачиваете квадрокоптер камерой к себе, управление становится зеркальным, т.е., например, если вы даете команду на отклонение влево, то квадрокоптер летит вправо

Особенности квадрокоптера

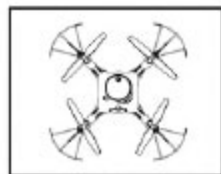
1. Защита от низкого напряжения:

Когда световая индикация расположенная на квадрокоптере снизу начинает часто моргать, это означает, что аккумулятор необходимо ставить на зарядку



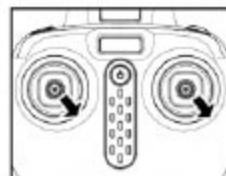
2. Защита от перенапряжения:

Если квадрокоптер уперся в препятствие или застрял, но лопасти продолжают вращаться, электрическая цепь квадрокоптера включит защиту от перегрузок по току.



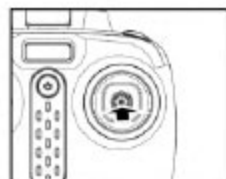
3. Калибровка «горизонта» аппарата:

Установите квадрокоптер на ровную поверхность, сместите два джойстика в правый нижний угол и держите 2-3 секунды, как только световая индикация быстро проморгала, значит калибровка прошла успешно.



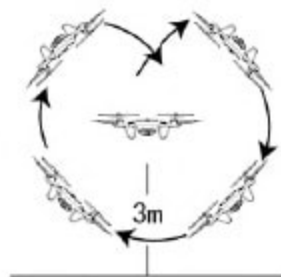
4. Функция увеличени/уменьшения скорости:

при включении квадрокоптера, его скорость установлена на минимальную для новичков, для увеличения скорости, необходимо нажать на правый джойстик один раз, пульт издаст двойной звук «di di», что означает, что скорость увеличена. Увеличивать скорость рекомендуется для полетов на улице. Чтобы вновь снизить скорость, необходимо еще разоднократно нажать на правый стик, пульт издаст звук «di», что означает возврат на минимальные обороты.



5. 3D перевороты:

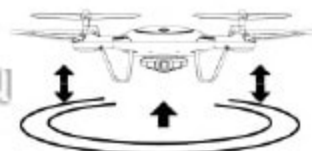
Когда квадрокоптер находится в воздухе, можно совершать перевороты в воздухе. Высота должна быть не меньше 3 метров. Для совершения переворота, необходимо нажать и держать на правую нижнюю кнопку и одновременно, правым джойстиком дать ему направление в одну из 4-х сторон.



Аккумулятор должен быть полностью заряжен для свершения переворотов.

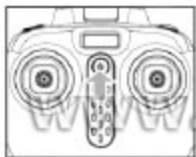
6. Удержание высоты:

Квадрокоптер автоматически удерживает заданную ему высоту. Когда вы задаете ему новую высоту, то левый джойстик можно вернуть в центральное положение и сосредоточится на управлении по горизонту.

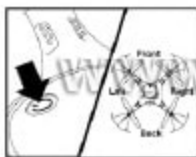


7. Функция Headless

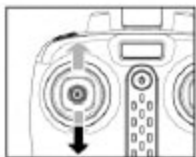
1. Определение прямого направления:



1. Включите пульт управления



2. Затем, поставьте квадрокоптер на ровную поверхность и включите его, кнопка включения обозначает направление "вперед".



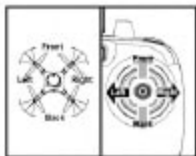
3. Затем, левый джойстик поднимите вверх, в крайнюю точку и затем сразу вниз, до упора. Если пульт издал один длинный "бип", это означает, что направление вперед определено и квадрокоптер готов к полету.

2. Переключение между функцией headless и нормальным управлением:

1. Когда квадрокоптер синхронизировался с пультом, световая индикация на нем будет гореть ровным, не мигающим светом. Взлетаем.



Ставим его, к примеру, правым боком вперед, нажимаем на правый стик и держим, в течении двух секунд, пульт управления начнет подавать сигналы "пи,пи,пи...", это значит, что режим Headless включен. Для выхода из режима headless, необходимо снова нажать на правый стик и держать, пока пульт не издаст один протяжный "пиииииип". Это значит, что к квадрокоптеру вернулось нормальное управление.



2, При включенном Headless режиме, у аппарата нет фиксированного переднего положения, т.е., какой бы стороной он не был к вам обращен, если вы тянете правый стик на себя он всегда будет лететь назад.

3 Калибровка датчиков управления:



1. Если во время использования headless функции произошло столкновение и падение аппарата или вы заметили какое-либо отклонение его поведения на команды с передатчика, то необходимо произвести калибровку датчиков. Оба стика переместить в левый нижний угол и держать 3 секунды, как только квадрокоптер проморгает и начнет светиться ровным светом, это значит, что калибровка прошла успешно.

Установка программы для трансляции фото и видео. Подключение к камере

1. Скачайте программу Syta Go на Ваш телефон. Это можно сделать набрав название в поиске AppStore или Google Play или сосканировать QR-код с коробки.
2. Процесс подключения:
 1. Включите передатчик, затем квадрокоптер.
 2. Как только вы сделали предполетную подготовку, зайдите в настройки подключения к сети Wi-Fi на Вашем телефоне.
 3. Подождите, пока отобразится надпись FPV_WIFI_XXXX, затем подключитесь к ней, (одновременно может быть подключен только один мобильный телефон).
 4. Зайдите в приложение и нажмите "START".
3. Подключение для пилотирования с телефона:
 1. Включите квадрокоптер, он начнет часто мигать.
 2. Зайдите в своем телефоне в раздел подключение к Wi-Fi и дождитесь пока отобразится Ваша камера, затем подключитесь к ней.
 3. Запускайте приложение и нажимайте "START". Дождитесь пока появится изображение (примерно 12 секунд) и начинайте полет.



1. Откройте приложение SYMA GO



2. Нажмите START, чтобы начать получать изображение.



3. Интерфейс когда вы управляете квадрокоптером с пульта управления



4. Интерфейс когда вы управляете квадрокоптером с мобильного телефона.

3. Интерфейсы приложения:

Интерфейс монитора:

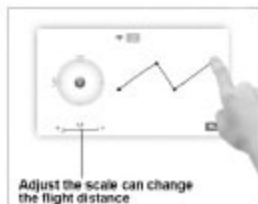


1. Назад в меню приложения
2. Wi-Fi сигнал
3. Меню отснятых фото/видео
4. ВКЛ./ВЫКЛ, запись видео
5. Снять фотографию
6. Продолжительность видеосъемки

Инструкция к управлению с мобильного устройства



Полетный план



Нажмите на кнопку полетного плана в интерфейсе приложения. Начните водить пальцем по экрану для указания маршрута полета.

4. Фото и видеосъемка: когда вы подключились к камере, вы можете осуществлять аэросъемку нажав на значок фото или видео в интерфейсе приложения Syma GO.

5. Записанное фото и видео будет сохраняться в приложение, либо на флешку вставленную в камеру. Выбрать место сохранения вы можете в интерфейсе приложения.

www.pilot-rc.ru