

Возраст 14+

ВНИМАТЕЛЬНО ПРОЧИТАЙТЕ ИНСТРУКЦИЮ



Pilotage HAWK

RC60408

ПОЛЕТ БЕЗ НАСТРОЕК GPS, СМ.ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ НА СТР. 02

ЗАПУСК/ВЫКЛЮЧЕНИЕ МОТОРОВ, СМ. СТР. 06

РЕЖИМ «ВОЗВРАТ ДОМОЙ» (RTH), СМ. 09-10

ФУНКЦИЯ «СЛЕДУЙ ЗА МНОЙ»(FOLLOW ME), СМ. СТР. 10-11

КАЛИБРОВКА КОМПАСА, СМ. СТР. 16

КАЛИБРОВКА ПЕРЕДАТЧИКА, СМ. СТР. 17

Пожалуйста, перед использованием внимательно и полностью прочитайте инструкцию.

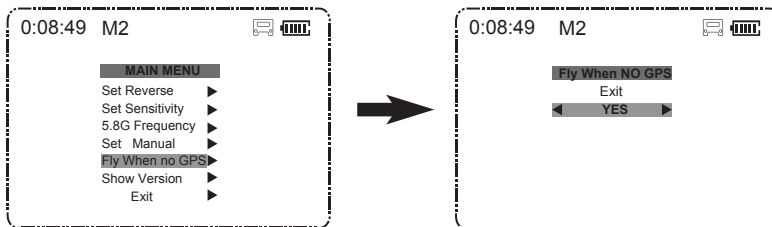
ВНИМАНИЕ:

В целях безопасности, по умолчанию квадрокоптер **НЕ МОЖЕТ ЛЕТАТЬ, КОГДА НЕТ GPS СВЯЗИ**. Если вы хотите летать, когда GPS связь недоступна, прежде чем использовать модель, пожалуйста, сбросьте значения, как описано ниже:

Чтобы войти в интерфейс основного меню, установите ручку газа в крайнее нижнее положение, нажмите сверху вниз на ручку тангажа и удерживайте в течение 1,5 сек.

Перемещая ручку тангажа вверх/вниз, выберите "Fly When no GPS". Чтобы войти в интерфейс "Fly When no GPS", нажмите сверху вниз на правую ручку, выберите "YES".

По умолчанию значение "NO". Для выхода выберите "Exit".



ВАЖНЫЕ ЗАМЕЧАНИЯ ПО ТЕХНИКЕ БЕЗОПАСНОСТИ

ЭКСПЛУАТАЦИЯ:

При эксплуатации модели будьте крайне осторожны и ответственны. В результате падения или воздействия влаги электронные компоненты квадрокоптера могут быть повреждены. Чтобы исключить дальнейшее разрушение, не используйте модель, пока ее поврежденные компоненты не будут заменены на новые.


Полеты:

- Во время полетов помните, что вы несете полную ответственность за безопасность!
- Не запускайте X4 в местах массового скопления людей.
- Не запускайте модель в плохую погоду.
- Никогда не пытайтесь во время полета ловить руками X4.
- Данная модель предназначена для опытных пилотов в возрасте старше 14 лет.
- В целях безопасности выключите питание X4 сразу после полета.
- Чтобы исключить причинение травм от случайного включения моторов, всегда сразу после приземления и остановки пропеллеров вынимайте батарею из модели.
- Остерегайтесь пропеллеров! Система стабилизации полета модели начинает работать сразу после включения питания, независимо от сигнала с передатчика. Помните, пропеллеры вращаются с высокой скоростью и это опасно!
- Обязательно выключайте питание X4 после каждого полета, иначе пропеллеры могут неожиданно начать вращаться и нанести травму.

ВВЕДЕНИЕ

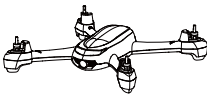






Благодарим Вас за приобретение продукта HUBSAN. Этот многофункциональный радиоуправляемый квадрокоптер прост в использовании, способен зависать в воздухе и выполнять акробатические маневры. Пожалуйста, внимательно прочтите инструкцию и следуйте всем приведенным рекомендациям. Обязательно храните инструкцию на протяжении всего срока использования модели.

Взлетный вес квадрокоптера вместе с батареями: 155г

 **FPV:** Вид от первого лица. Эта функция позволяет вам видеть в режиме реального времени все происходящее во время полета, как будто вы находитесь на борту модели.

1. КОМПЛЕКТАЦИЯ

Перед использованием проверьте комплектность модели.

№	Название	Изображение	Кол-во	Примечания
1	Квадрокоптер		1шт	Оснащен интеллектуальной системой управления полетом, системой GPS и компасом
2	Пропеллеры		8шт	4 пропеллера «А» и 4 пропеллера «В»
3	Передачик		1шт	Передачик с встроенным экраном и FPV приемником, питание от 4 батареек AA (в комплект не входят)
4	LiPo батарея 7.4В		2шт	Для питания квадрокоптера
5	USB зарядное ус-во		1шт	Для зарядки Li-Po батареи
6	Отвертка		1шт	Для установки пропеллеров
7	Инструкция		2шт	Руководство пользователя для модели

2. МОТОРНЫЙ СВЕТОДИОДНЫЙ ИНДИКАТОР КВАДРОКОПТЕРА

Состояние индикатора:

Передние светодиоды - синие; Задние светодиоды - красные.

1. Питание включено: 4 светодиода одновременно мигают каждые 1.5 секунды.
2. Калибровка компаса:
 - 1). Горизонтальная калибровка: 4 индикатора мигают циркулярно.
 - 2). Вертикальная калибровка: 4 индикатора мигают попеременно.
3. Полет с GPS: 4 индикатора постоянно включены.
4. Возврат по GPS: 2 передних индикатора горят постоянно, а 2 задних мигают 2 раза в сек.
5. Режим Headless: 2 передних индикатора мигают 2 раза в сек., а 2 задних горят постоянно.
6. Фотосъемка: 2 передних индикатора горят постоянно, а 2 задних мигнут один раз.
7. Видео: 2 передних индикатора горят постоянно, а 2 задних попеременно мигают.
8. При фото и видеосъемке светодиодные индикаторы можно отключить.

3. БАТАРЕЯ КВАДРОКОПТЕРА

3.1 ВВЕДЕНИЕ

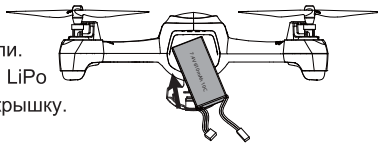
В квадрокоптере используется LiPo батарея, емкостью 610мАч, напряжение 7.4В. LiPo батарею следует заряжать только с помощью зарядного устройства из комплекта модели.

⚠ Перед использованием модели убедитесь, что батарея полностью заряжена.

3.2 УСТАНОВКА LiPO БАТАРЕИ

Правильно вставьте LiPo батарею в отсек модели.

Строго соблюдая полярность соедините разъем LiPo батареи с разъемом квадрокоптера и закройте крышку.



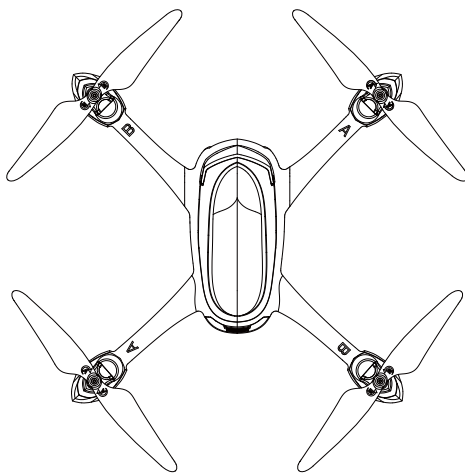
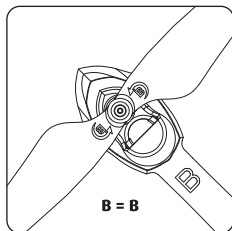
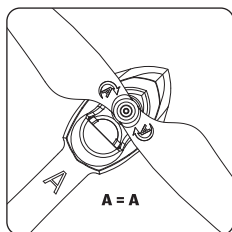
3.3 ЗАРЯДКА LiPO БАТАРЕИ

Подключите разъем батареи к USB зарядному устройству, затем подключите USB зарядное устройство в USB порт компьютера. Время зарядки приблизительно 120 минут. Во время зарядки индикатор USB зарядного устройства медленно мигает красным. Когда батарея полностью зарядится, индикатор станет светиться постоянно. Пожалуйста, как только батарея зарядится, отключите зарядное устройство и аккумулятор.

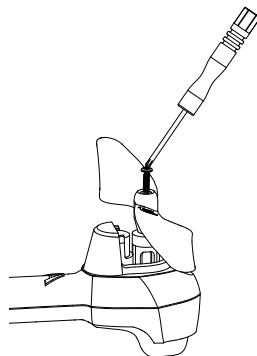
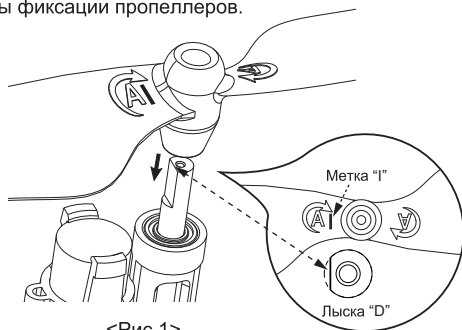


⚠ Пожалуйста, чтобы исключить потерю контроля из-за низкого напряжения, перед каждым полетом заряжайте LiPo батарею модели полностью. Не пытайтесь подключать батарею другого типа, она может взорваться! Утилизируйте использованные батареи в соответствии с местными правилами.

4. ПРОПЕЛЛЕРЫ



Устанавливайте пропеллеры на двигатели, обозначенные той же буквой (А или В), что и пропеллер. Затем при помощи отвертки закрутите винты фиксации пропеллеров.



При установке совместите метку "I" на пропеллере с лыской "D" на валу, как показано на рисунке 1.

- ⚠ • Убедитесь, что пропеллеры с буквой «А» и «В» установлены правильно, иначе квадрокоптер не сможет летать.
- Держите подальше от вращающихся пропеллеров пальцы рук и другие части тела.

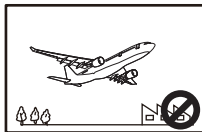
5. ПОДГОТОВКА К ПОЛЕТАМ

5.1 ВЫБОР МЕСТА ДЛЯ ПОЛЕТОВ

- (1) Для полетов выбирайте просторную площадку, где нет высотных зданий или других препятствий. Стальные конструкции внутри зданий оказывают негативное влияние на работу GPS и компаса модели.
- (2) Не летайте в плохую погоду, когда дует сильный ветер, идет снег, дождь или в тумане.
- (3) Летайте подальше от препятствий, людей, линий электропередач, деревьев и др.преград.
- (4) Не летайте рядом с аэропортом и радиомачтами.
- (5) Система управления X4 не может правильно работать на Южном или Северном полюсе.
- (6) Не летайте в запретных зонах и не нарушайте местные законы о полетах РУ моделей.



Линии электропередач



Аэропорт



Электромагнитные помехи



Дождь

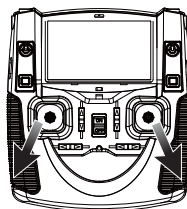
5.2 ИНИЦИАЛИЗАЦИЯ СВЯЗИ ПЕРЕДАТЧИКА С КВАДРОКОПТЕРОМ

Инициализация связи уже выполнена перед отправкой модели с завода. Чтобы повторно инициализировать связь, нажмите кнопку «фото», и, удерживая ее нажатой, включите питание передатчика, дождитесь, когда на экране появится надпись “Bind to Plane”. Теперь включите питание модели и поставьте ее рядом с передатчиком. Когда связь будет успешно установлена, прозвучит сигнал “Биип”. Если не удалось инициализировать связь, выключите питание модели и повторите описанные выше шаги еще раз.

5.3 ЗАПУСК/ВЫКЛЮЧЕНИЕ МОТОРОВ

Запуск двигателей

Одновременно установите левую ручку передатчика в левый нижний угол, а правую в правый нижний угол, как показано на рисунке. Как только моторы запустятся, отпустите ручки передатчика.



Выключение двигателей

Снова установите левую ручку передатчика в левый нижний

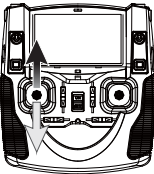
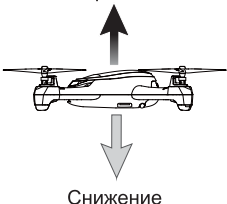

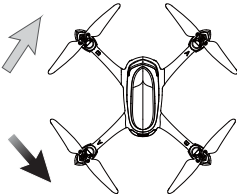
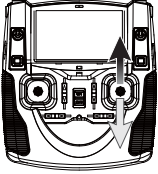
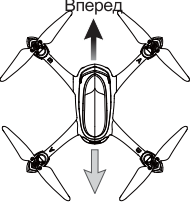
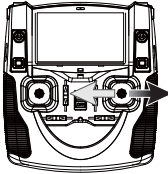
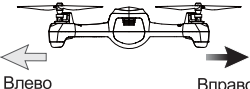
угол, а правую в правый нижний угол, и отпустите их после того, как двигатели остановятся.

⊗ Не выключайте двигатели во время полета, иначе это приведет к падению модели.

☀ При перемещении ручек передатчика не прилагайте чрезмерных усилий. Отпустите ручки сразу после того, как двигатели запустятся или остановятся.

5.4 УПРАВЛЕНИЕ

Данный передатчик может иметь раскладку ручек Mode 1 или Mode 2. На иллюстрациях ниже для примера показан передатчик с раскладкой ручек Mode 2.

Передатчик (Mode 2)	Модель	Управление
	<p>Набор высоты</p>  <p>Снижение</p>	<p>При перемещении ручки газа от себя модель набирает высоту. При перемещении ручки газа на себя модель снижается.</p> <p>Когда ручка газа установлена в центр, модель зависает и автоматически удерживает текущую высоту.</p> <p>Чтобы взлететь, переместите ручку газа чуть выше центра. (Чтобы исключить резкие рывки модели, перемещайте ручки плавно).</p>
	<p>Поворот вправо</p>  <p>Поворот влево</p>	<p>При перемещении ручки курса вправо нос модели поворачивается вправо. При перемещении ручки курса влево нос модели поворачивается влево.</p> <p>Когда ручка курса расположена в центре, угол поворота носа модели равен нулю.</p> <p>Чем дальше ручка курса отклонена от центра, тем выше скорость поворота носа модели.</p>
	<p>Вперед</p>  <p>Назад</p>	<p>При перемещении ручки тангажа от себя модель наклоняется и летит вперед. При перемещении ручки тангажа на себя модель наклоняется и летит назад.</p> <p>Когда ручка тангажа расположена в центре, модель зависает на месте в горизонтальном положении</p> <p>Чем дальше ручка тангажа отклонена от центра, тем больше наклон и скорость полета вперед или назад.</p>
	<p>Влево</p>  <p>Вправо</p>	<p>При перемещении ручки крена влево модель кренится и летит боком влево. При перемещении ручки крена вправо модель кренится и летит боком вправо</p> <p>Когда ручка крена расположена в центре, модель зависает в горизонтальном положении.</p> <p>Чем дальше ручка крена отклонена от центра, тем больше крен и скорость полета боком влево или вправо</p>



Положение 1 (вверх)



Положение 2 (вниз)



Внимание: функции GPS и RTH могут работать только вне помещений. Пожалуйста, перед полетами в помещении оба тумблера переключите в нижнее положение.

Тумблер GPS активирует функцию удержания позиции.

В положении 1 (вверх), система GPS активна.

В положении 2 (вниз), система GPS выключена.

Тумблер RTH активирует функцию RTH (возврат домой).

В положении 1 (вверх), функция RTH активна.

В положении 2 (вниз), функция RTH выключена..

Всегда выключайте питание модели и передатчика перед тем, как вставить или извлечь SD карту. Только после того, как вы установите SD карту, вы сможете активировать фото или видеосъемку.



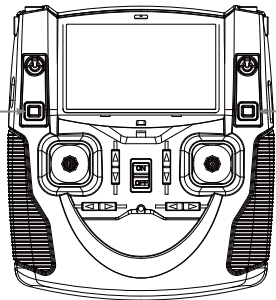
5.5 ФОТО/ВИДЕО



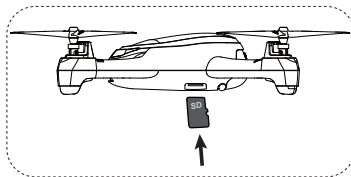
ВНИМАНИЕ

Можно использовать SD карту емкостью только до 16 Гб.

ФОТО



ВИДЕО



Перед использованием функции Фото/Видео вставьте SD-карту в слот на корпусе модели. Нажмите кнопку Фото приблизительно на 0.5 секунд, чтобы сделать фотоснимок. Нажмите кнопку Видео приблизительно на 0.5 секунд, чтобы начать запись видео. Чтобы остановить запись видео, нажмите эту кнопку еще раз.



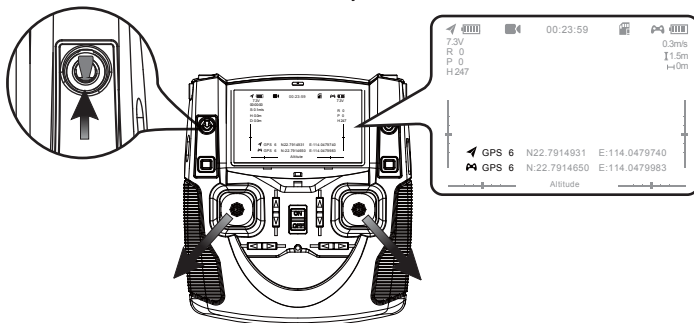
Всегда, прежде чем извлечь SD-карту, сначала остановите запись видео.

Запись видео происходит в формате AVI, если на мобильном устройстве установлен видеопроигрыватель без возможности воспроизведения видеороликов данного формата, вы не сможете его просматривать.

6. ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ НАСТРОЙКИ

6.1 ПОЗИЦИОНИРОВАНИЕ ПО GPS/ТОЧКА «ДОМ»

1.) Позиционирование по GPS может работать только тогда, когда система GPS модели установила связь не менее чем с 6-ю спутниками.



Чтобы активировать функцию позиционирования по GPS, установите тумблер GPS в верхнее положение. Чтобы выключить функцию позиционирования по GPS, установите тумблер GPS в нижнее положение (будет работать только удержание высоты).

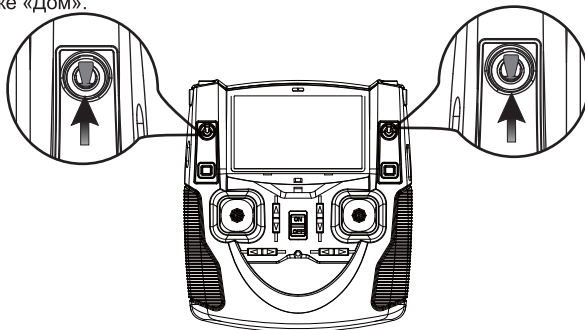
2.) Точка «Дом» записывается в момент включения моторов, когда система обнаружила не менее 6-и спутников GPS.


3.) Для обнаружения спутников GPS расположите модель на открытой местности. Поиск спутников длится примерно 3 минуты. Количество обнаруженных спутников и качество GPS сигнала зависит от погоды и окружающей среды.

6.2 РЕЖИМ «ВОЗВРАТ ДОМОЙ» (RTH)

ВКЛЮЧЕНИЕ РЕЖИМА RTH:

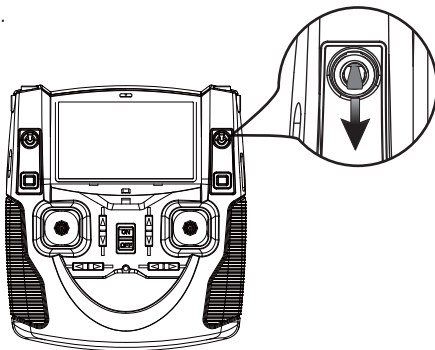
Чтобы активировать режим "возврат домой", установите тумблер GPS и тумблер RTH в верхнее положение, и система управления полетом квадрокоптера автоматически направит модель к точке «Дом».



 Режим "RTH" работает только когда система GPS обнаружит не менее 6 спутников. Точка «Дом» записывается в момент включения моторов, когда система обнаружила не менее 6-и спутников GPS.

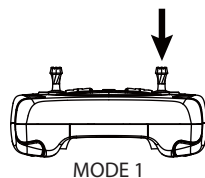
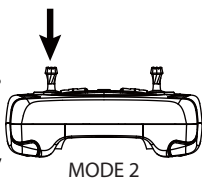
ВЫКЛЮЧЕНИЕ РЕЖИМА RTH:

Переключите тумблер RTH в нижнее положение, квадрокоптер выйдет из режима "возврат домой".



6.3 ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЙ РЕЖИМ УПРАВЛЕНИЯ (HEADLESS)

Интеллектуальный режим управления — это режим, при активировании которого, модель летит в ту же сторону, куда отклонена ручка управления передатчика, независимо от того, куда ориентирована носовая часть модели.



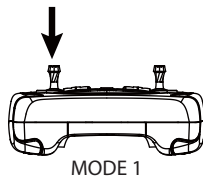
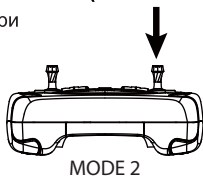
Чтобы включить/выключить режим "headless", нажмите на 0,5 секунды сверху вниз на торец ручки газа.

При включение режима "headless", после нажатия на ручку газа раздается два звуковых сигнала, а на экране передатчика почвляется надпись "HEADLESS ON".

При повторном нажатии на ручку газа для выхода из режима "headless", прозвучит один звуковой сигнал, а на экране передатчика высветится надпись "HEADLESS OFF".

6.4 РЕЖИМ «СЛЕДУЙ ЗА МНОЙ» (FOLLOW ME)

Режим "Follow me", это режим, при активировании которого квадрокоптер, благодаря встроенной системе GPS, автоматически следует за передатчиком.



Чтобы включить/выключить режим "Follow me", нажмите на 0,5 секунды сверху вниз на торец ручки тангажа.

При включение режима "Follow me", после нажатия на торец ручки тангажа, прозвучит два звуковых сигнала, на экране высветится надпись "FOLLOW ON" и модель повернется носом к передатчику.

При выключении режима "Follow me", после повторного нажатия на торец ручки тангажа раздается один звуковой сигнал, а на экране появится надпись " FOLLOW OFF".



Режим "Follow me" может работать только тогда, когда система GPS модели и передатчика установила связь не менее чем с 6-ю спутниками GPS.

Функция "Follow me" выключится, если вы нажимаете/перемещаете какие-либо ручки или кнопки на передатчике (кроме ручки газа).

6.5 РЕЖИМ FAILSAFE

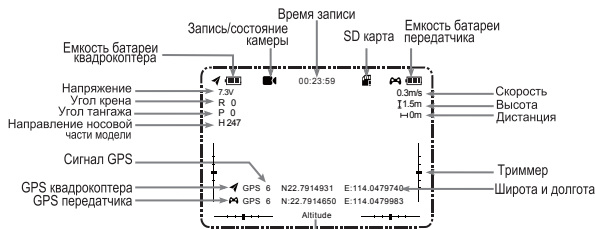
Если модель теряет сигнал с передатчика, система управления полетом модели автоматически берет квадрокоптер под свой контроль и выполнит приземление модели, либо вернет ее к точке взлета и там совершит посадку в автоматическом режиме. В случае потери сигнала эта функция помогает оператору предотвратить потерю модели.

УСЛОВИЯ, ПРИ КОТОРЫХ АКТИВИРУЮТСЯ РЕЖИМ FAILSAFE

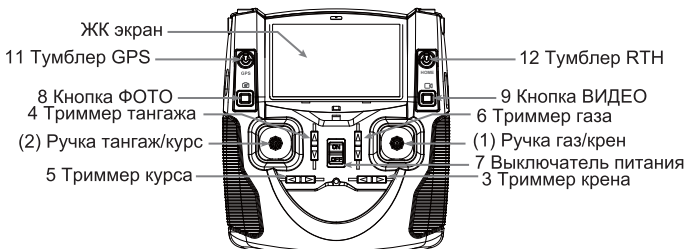
- (1) Выключен передатчик.
- (2) Расстояние до модели превышает дальность передачи сигнала с передатчика.
- (3) Прерван сигнал с передатчика вследствие появления сильных электронных помех.

-
- Чтобы квадрокоптер в случае потери сигнала мог благополучно вернуться к точке старта, запускайте его только на безопасной площадке без препятствий.
 - Если во время «возврата домой» количество обнаруженных спутников GPS станет менее 6-и, и будет таковым в течение более 20 секунд, модель прекратит «возврат домой» и автоматически выполнит посадку.
 - Когда модель летит в режиме "failsafe", она не может автоматически избегать столкновения с препятствиями.
-

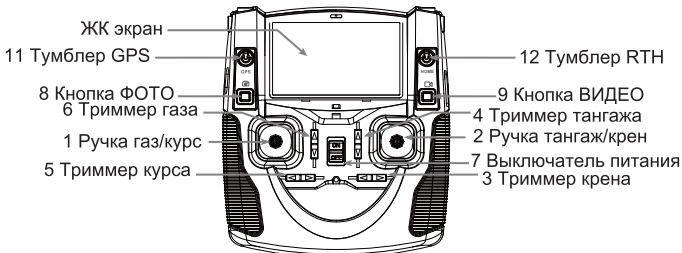
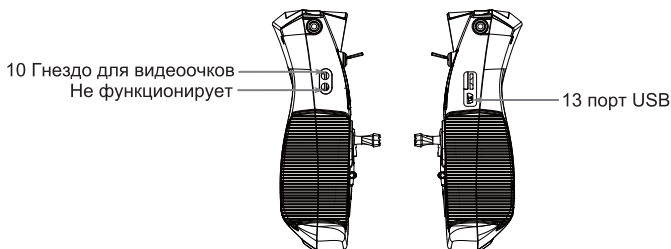
7. ПЕРЕДАЧИК



Здесь экран показывает различные текущие функции (например: GPS Hold, Return Home, Follow me, Expert)



(MODE 1)



(MODE 2)

7.1 ФУНКЦИИ РУЧЕК И ТУМБЛЕРОВ ПЕРЕДАТЧИКА

№	Режим/назначение	Функции
(1)	MODE 1 Ручка газ/крен	При перемещении этой ручки от себя модель набирает высоту, при перемещении ручки на себя – модель снижается. При отклонении этой ручки влево/вправо модель кренится и летит боком влево/вправо.
(2)	MODE 1 Ручка тангаж/курс	При перемещении этой ручки от себя модель наклоняется и летит вперед, при перемещении ручки на себя – модель наклоняется и летит назад. При отклонении этой ручки влево/вправо нос модели вращается против/по часовой стрелке.
1	MODE 2 Ручка газ/ курс	При перемещении этой ручки от себя модель набирает высоту, при перемещении ручки на себя – модель снижается. При отклонении этой ручки влево/вправо, нос модели вращается против/по часовой стрелке.
2	MODE 2 Ручка тангаж/крен	При перемещении этой ручки от себя модель наклоняется и летит вперед, при перемещении ручки на себя – модель наклоняется и летит назад. При отклонении этой ручки влево/вправо модель кренится и летит боком влево/вправо.
3	Триммер крена	Служит для устранения крена и дрейфа модели вправо или влево.
4	Триммер тангажа	Служит для устранения дрейфа модели вперед или назад.
5	Триммер курса	Служит для устранения дрейфа модели по курсу влево или вправо.
6	Триммер газа	Обычно расположен в нейтральном положении. При перемещении триммера газа вниз происходит включение/выключение светодиодов.
7	Выключатель питания	При перемещении вверх (ON) – включает питание. При перемещении вниз (OFF) – выключает питание.
8	Кнопка ФОТО	Нажмите кнопку, чтобы сделать фото.
9	Кнопка ВИДЕО	Нажмите кнопку, чтобы начать запись видео. Чтобы остановить запись видео, нажмите эту кнопку еще раз.
10	Гнездо для видеочков	Служит для подключения видеочков Hubsan, которые в комплект не входят и приобретаются отдельно.
11	Тумблер GPS	Переместите тумблер вверх – встроенная система GPS будет вычислять позицию и высоту квадрокоптера и поможет удерживать фиксированное положение в режиме висения. (только вне помещений)
12	Тумблер RTH	Переместите тумблер вверх – квадрокоптер автоматически вернется к точке «Дом». (только вне помещений)
13	Порт USB	Предназначен для обновления программного обеспечения.

7.2 УСТАНОВКА БАТАРЕЙ В ПЕРЕДАТЧИК

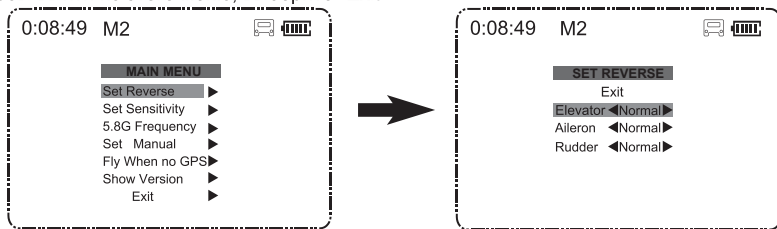


- Не смешивайте старые и новые батарейки.
- Не смешивайте различные типы батарей.
- Не пытайтесь заряжать незаряжаемые батарейки.

7.3 РЕВЕРС КАНАЛОВ

Следуя инструкциям, которые расположены ниже, вы сможете реверсировать направление действия любого канала управления. Помните, переключение реверса меняет направление действия канала на обратное.

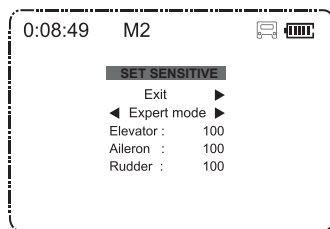
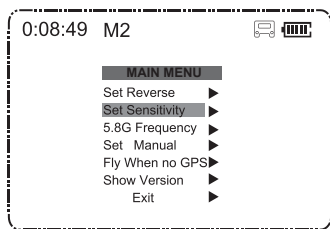
Переместите ручку газа в нижнее положение, затем нажмите сверху вниз на торец ручки тангажа и удерживайте ее нажатой, чтобы войти в интерфейс основного меню (MAIN MENU). После этого переместите ручку тангажа вверх или вниз, чтобы выбрать "Set Reverse". Чтобы выйти из этого меню, выберите "Exit".



7.4 НАСТРОЙКА ЧУВСТВИТЕЛЬНОСТИ УПРАВЛЕНИЯ

Если вы хотите изменить чувствительность ручек управления по какому-либо каналу, следуйте инструкциям, которые расположены ниже.

Переместите ручку газа в нижнее положение, затем нажмите сверху вниз на торец ручки тангажа и удерживайте ее нажатой, чтобы войти в интерфейс основного меню (MAIN MENU). После этого переместите ручку тангажа вверх или вниз, чтобы выбрать "Set Sensitivity", затем переместите ручку вправо, чтобы войти в интерфейс "set sensitive", и выберите "Expert mode" (режим эксперт) или "Normal mode" (нормальный режим управления). Чтобы выйти из этого меню, выберите "Exit".

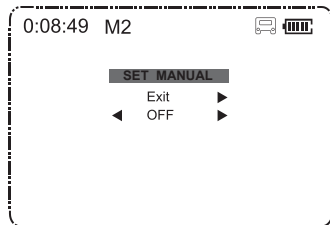
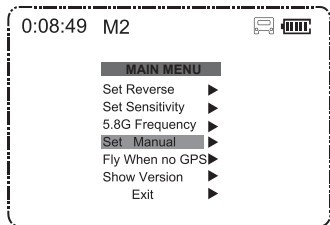


По умолчанию установка чувствительности открывается в режиме "Expert mode". Квадрокоптер не сможет запустить двигатели, если значение чувствительности управления менее "60".

7.5 РУЧНОЙ РЕЖИМ УПРАВЛЕНИЯ (MANUAL)

Если вы хотите выполнить кульбиты или другие фигуры высшего пилотажа, пожалуйста, выключите систему GPS, активируйте ручной режим управления, следуя инструкциям, которые расположены ниже.

Переместите ручку газа в нижнее положение, затем нажмите сверху вниз на торец ручки тангажа и удерживаете ее нажатой, чтобы войти в интерфейс основного меню (MAIN MENU). После этого переместите ручку тангажа вверх или вниз, чтобы выбрать "Set Manual", затем переместите ручку вправо, чтобы войти в интерфейс "SET MANUAL", и выберите "ON" (контроль высоты выключен) или "OFF" (включен контроль высоты). Чтобы выйти из этого меню, выберите "Exit".



По умолчанию «ручной режим» управления выключен - "OFF".

Внимание:

1. При низком напряжении батарей передатчика красный индикатор начнет быстро мигать, а ЖК экран станет черным. Если батареи передатчика разряжены, он не сможет инициализировать связь с квадрокоптером. В этом случае, пожалуйста, замените батарейки на новые.
2. Если батареи в передатчике будут разряжены во время полета, вы некоторое время еще будете иметь контроль. Если это случится, пожалуйста, как можно скорее приземлите модель и замените батарейки в передатчике.
3. В передатчике можно использовать только 2S Lipo батареи, 4 батарейки AA или NiMH аккумуляторы AA. Источники питания другого типа могут повредить передатчик.

8. КАЛИБРОВКА КОМПАСА

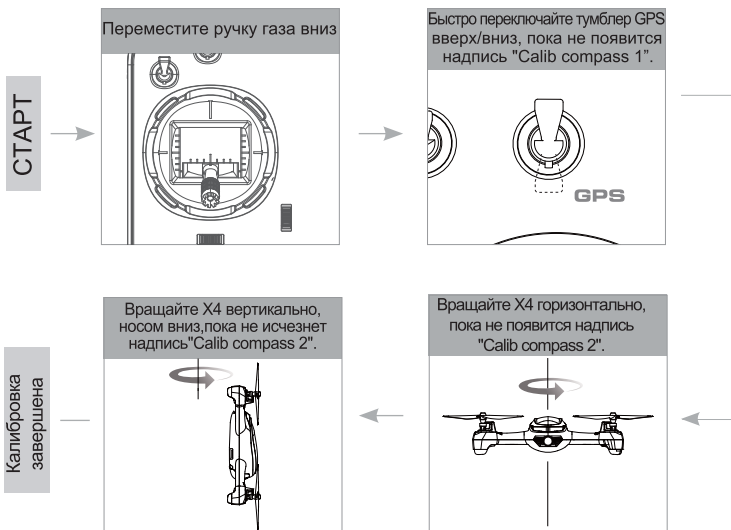
Перед первым полетом необходимо выполнить калибровку компаса, в противном случае система не сможет работать должным образом. Компас модели очень чувствителен к электромагнитным помехам, которые могут вызывать аномальные показания компаса, что приведет к ухудшению летных характеристик и может стать причиной потери квадрокоптера. Регулярная калибровка компаса (и обязательно при каждой смене места для полетов) позволяет поддерживать оптимальную производительность компаса.

- Не калибруйте компас при наличии рядом сильного магнитного поля.
- Во время калибровки компаса не носите в карманах намагниченные или металлические предметы, такие как ключи, сотовый телефон и т.д.

ПРОЦЕДУРА КАЛИБРОВКИ КОМПАСА

Перед каждым первым полетом на новом месте, пожалуйста, выполните процедуру калибровки компаса.

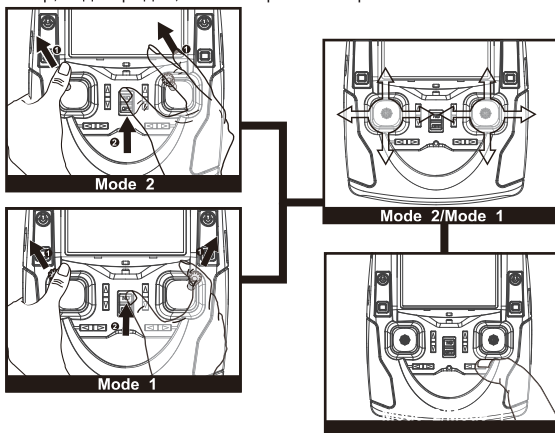
- 1.) Переместите ручку газа до упора на себя. Быстро переключайте тумблер GPS вверх/вниз, пока на ЖК экране передатчика не появится надпись "Calib compass 1".
- 2.) Расположив модель горизонтально, плавно вращайте ее по часовой стрелке вокруг вертикальной оси, пока на ЖК экране передатчика не появится надпись "Calib compass 2".
- 3.) Расположите модель вертикально, носом вниз и плавно вращайте ее против часовой стрелки вокруг продольной оси, пока не исчезнет надпись "Calib compass 2" на ЖК экране передатчика.
- 4.) Калибровка компаса завершена.



9. КАЛИБРОВКА ПЕРЕДАТЧИКА

Mode 2: Переместите обе ручки управления в левый верхний угол и, удерживая их в таком положении, включите питание передатчика. Удерживая в максимально возможном отклонении, одновременно два раза переместите обе ручки по кругу, после чего нажмите и удерживайте 1.5сек любой триммер, пока на передатчике не начнет светиться зеленый индикатор, подтверждая, что калибровка завершена.

Mode 1: Переместите левую ручку управления в левый верхний угол, а правую ручку в правый верхний угол и, удерживая их в таком положении, включите питание передатчика. Удерживая в максимально возможном отклонении, одновременно два раза переместите обе ручки по кругу, после чего нажмите и удерживайте 1.5сек любой триммер, пока на передатчике не начнет светиться зеленый индикатор, подтверждая, что калибровка завершена.



 Описанным выше способом можно изменить режим (Mode) передатчика.

10. ВЫБОР AV КАНАЛА НА ЧАСТОТЕ 5.8GHz

Передатчик автоматически находит оптимальный канал для обеспечения качественной трансляции видео. В случае сильных помех, пожалуйста, повторно выберите канал в диапазоне частот 5730MHz или 5845MHz:

Переместите ручку газа в нижнее положение, затем нажмите сверху вниз на торец ручки тангажа и удерживайте ее нажатой, чтобы войти в интерфейс основного меню (MAIN MENU). После этого переместите ручку тангажа вверх или вниз, чтобы выбрать "5.8G Frequency", затем переместите ручку вправо, чтобы войти в интерфейс "5.8G Frequency", и выберите соответствующую частоту.

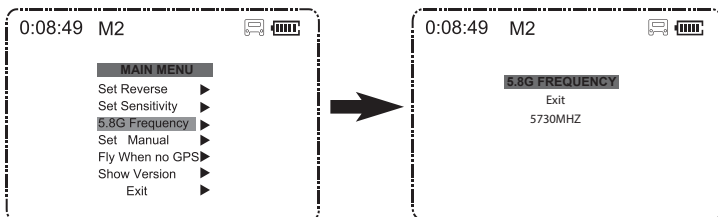
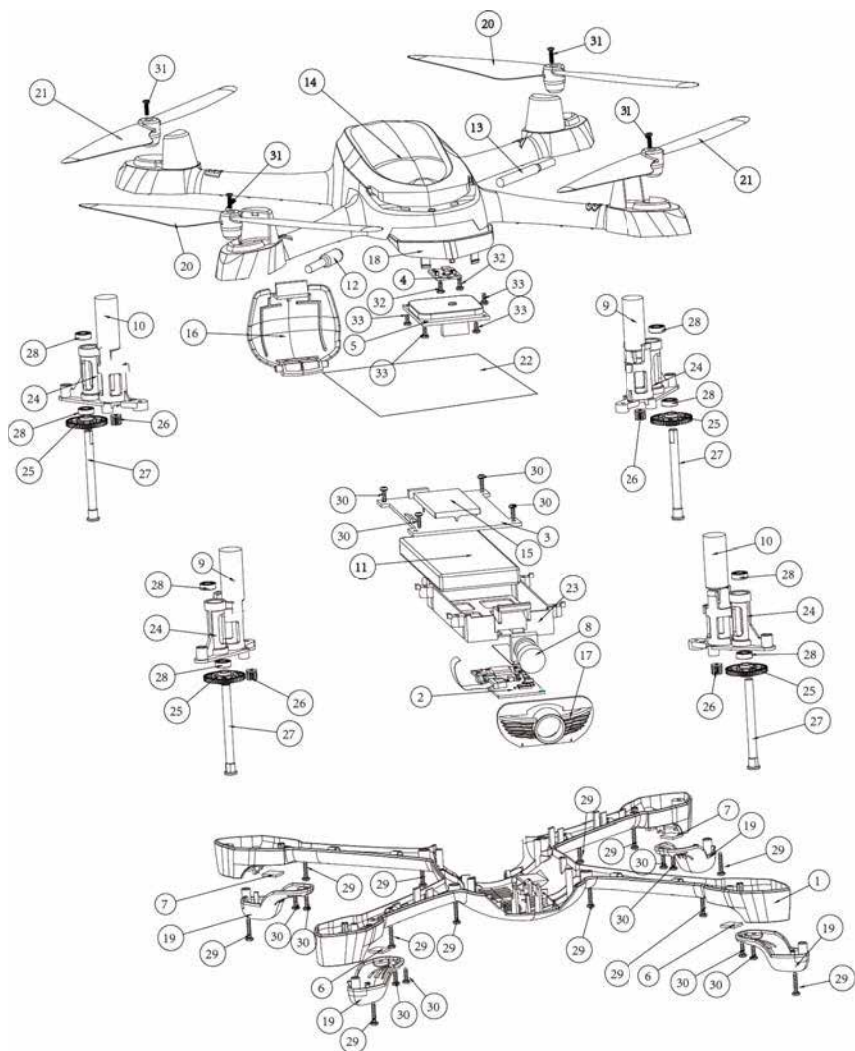


СХЕМА СБОРКИ



NO	НАИМЕНОВАНИЕ	Шт.
01	Нижняя часть корпуса	1
02	Модуль AV передатчика 5.8Гц	1
03	Главная плата управления	1
04	Модуль компаса	1
05	GPS Модуль	1
06	Синий светодиод	2
07	Красный светодиод	2
08	Модуль камеры	1
09	Мотор А	2
10	Мотор В	2
11	LiPo батарея	1
12	Антенна 5.8G	1
13	Антенна 2.4G	1
14	Верхняя часть корпуса	1
15	Экранирующий корпус GPS	1
16	Крышка батареи	1
17	Кронштейн объектива	1

	НАИМЕНОВАНИЕ	Шт.
18	Плафон светодиодов	1
19	Резиновые опоры	4
20	Пропеллер А	2
21	Пропеллер В	2
22	Экранирующая мембрана	1
23	Батарейный отсек	1
24	Моторама	4
25	Ведомая шестерня	4
26	Моторная шестерня	4
27	Вал пропеллера	4
28	Подшипник	8
29	Винт	12
30	Винт	12
31	Винт	4
32	Винт	2
33	Винт	4