

14+

Диапазон: 2,4 Гцз

КВАДРОКОПТЕР МОДЕЛЬ:
R-WINGS RWA312



RWA312

Квадрокоптер с 6-осевыми гирос и видео от первого лица



Инструкция

Технические характеристики

Длина корпуса: 138 мм

Общая высота: 35 мм

Диаметр ротора: 55 мм

Двигатель: с полым ротором

Общий вес: около 52 г

Батарея: Литий-полимер 3,7 В 380 мА/ч

Время зарядки: около 70 минут

Введение

- Такое количество роторов придает больше стабильности в полете и дополнительную мощность, что позволяет легче выполнять 3D действия в воздухе.
- Доступны режим "без головы" и возврат одной кнопкой.
- Благодаря технологии связи 2,4 G можно управлять одновременно несколькими моделями.
- Моделью комплектована новейшими 6 осевыми системами гирос-контроля, что обеспечивает стабильный полет и легкое управление.
- Полностью заряженная батарея может обеспечить 5 минут полета.
- Управление полетом через приложение на смартфон.
- Расширена функция визуальных эффектов 3D, которые работают вместе с 3D VR очками (не включены в комплект).

Изделие и запасные части, включенные в эту 1 упаковку

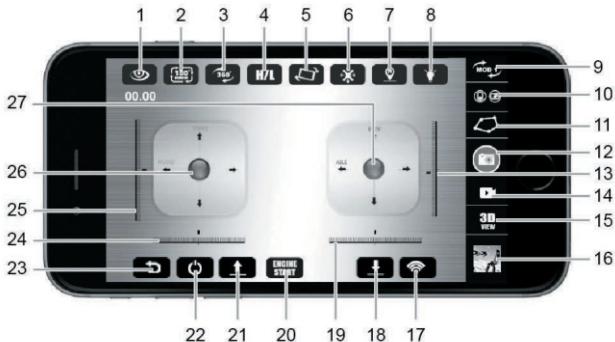
Описание	Количество	Описание	Количество	Описание	Количество
Модель	1	Лопасты	4	Защита	4
Инструкция	1	USB зарядка	1	Инструмент для замены лопастей	1

Благодарим вас за покупку этого продукта. Пожалуйста, внимательно прочитайте это руководство перед использованием и сохраните его для справки в будущем.

Правила безопасности

- Этот продукт не игрушка. Не разрешается использовать детьми в возрасте до 14 лет.
- Внимательно прочитайте эту инструкцию перед тем, как запускать и управлять устройством в соответствии с инструкцией.
- Пользователи полностью отвечают за правильную работу модели. Изготовитель и дилеры снимают с себя всю ответственность за ущерб, вызванный неправильным использованием.
- Не допускайте попадания мелких деталей к детям.
- Держите аккумуляторы вдали от огня и высоких температур.
- При пролете модели держите ее на расстоянии 1-2 м от себя и других, чтобы избежать травм из-за столкновения.
- Не разбирайте и не модифицируйте изделие, чтобы избежать неисправностей или аварии.
- Управляйте моделью в пределах видимости.
- Необходим присмотр взрослых, когда дети запускают эту модель.
- Перезаряжаемые батареи необходимо извлекать из модели для зарядки.
- Перезарядка батарей должна проводиться под присмотром взрослых.
- Разряженные батареи должны быть удалены из игрушки.
- Клеммы питания не должны быть замкнуты.
- USB-зарядку, предназначенную для использования с продуктом, следует регулярно проверять на наличие потенциальной опасности, например, повреждение кабеля, шнура, вилки, корпуса других частей, и что в случае такого повреждения изделие нельзя использовать до тех пор, пока дефект не будет устранен.

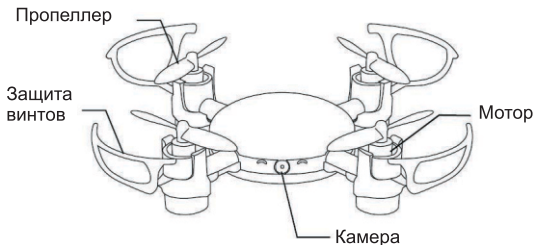
«MJX N» Описание функций управления смартфоном



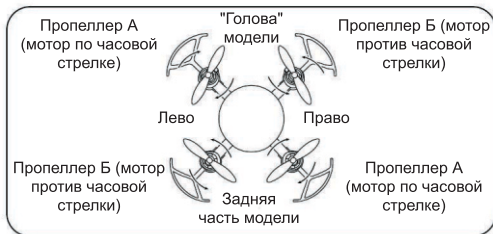
- | | |
|---|--|
| 1. Скрыть интерфейс | 14. Видео |
| 2. 180о поворот вида. | 15. 3D визуальные эффекты |
| 3. 360о вращение | 16. Проигрывание файла |
| 4. Высокая/Низкая скорость | 17. WiFi сигнал дрона |
| 5. Режим контроля гравитации | 18. Посадка одной кнопкой |
| 6. Режим "без головы" | 19. Переключатель C |
| 7. Возврат одной кнопкой | 20. Разблокировка одной клавишей |
| 8. Включение освещения | 21. Запуск одной клавишей |
| 9. Переключение режимов | 22. Переключатель контроля в приложении. |
| 10. Низкоуровневый/
Высокоуровневый режим регулятора | 23. Возврат |
| 11. Путь полёта | 24. Переключатель B |
| 12. Фото | 25. Переключатель A |
| 13. Переключатель D | 26. Левый стик |
| | 27. Правый стик |

Модель

Основные детали модели



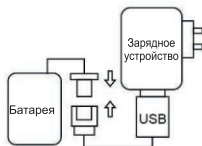
Подтверждение ориентации



Включите модель и убедитесь, что лопасти ротора установлены в правильном положении. Лопасти ротора А спереди слева и сзади справа должны вращаться по часовой стрелке; лопасти Б ротора спереди справа и слева сзади должны вращаться против часовой стрелки.

Способ зарядки батареи

Отсоедините штекер провода аккумулятора от вилки сетевого шнура, затем подключите вилку кабеля аккумулятора к разъему зарядного устройства USB и вставьте USB-выход в любую зарядную розетку USB, чтобы зарядить аккумулятор. Индикатор USB горит, пока идет зарядка, и гаснет, когда аккумулятор полностью заряжен. Полное время зарядки составляет около 70 минут.



ПРИМЕЧАНИЕ. Батарея должна быть полностью заряжена перед хранением.

Установка батареи в модель

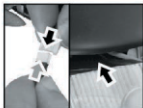


Рис. 1

Подключите вилку кабеля аккумулятора к вилке сетевого шнура и вставьте батарею в батарейный отсек.

Установка и снятие защиты винтов



Рис. 2

1. Вставьте опору модели в основание защиты и поднимите основание до фиксации защелок.



Рис. 3

2. Слегка раздвиньте защелки и опускайте основание, пока оно не будет снято с опоры модели.

Подготовка к полету

Загрузка программы для дистанционного управления

- Для системы Android посетите наш веб-сайт www.mjxrc.com, чтобы загрузить программное обеспечение «MJX H».
- Для системы Apple IOS перейдите в магазин приложений для загрузки программного обеспечения «MJX H». (Или скачайте приложение APP для мобильного телефона, сканировав QR-код ниже.)





QR Код (IOS)



QR Код (Android)

Подключение WIFI

1. Включите модель, индикатор быстро мигает. Модель находится в состоянии обнаружения гироскопа. Поместите модель на землю.
2. Войдите в настройки смартфона, откройте WIFI, найдите сигнал WIFI «MJX H ****» и подключитесь к нему. После успешного подключения выйдите из настроек.
3. Откройте приложение «MJX H» на смартфоне и нажмите значок «MONITOR», чтобы войти в интерфейс управления и посмотреть видео в реальном времени, или нажмите «CONTROL», чтобы войти в интерфейс управления и управлять полетом. Коснитесь "  ", когда он подсвечен красным, это означает, что мобильный телефон успешно подключился к модели. В это время индикаторная лампа модели будет постоянно светиться. Коснитесь "  " и лопасти ротора начнут медленно вращаться, затем нажмите на рычаг управления регулировкой и модель взлетит.

Интерфейс управления через приложение



1. Откройте приложение "MJX H"



1. Коснитесь кнопки "CONTROL"



1. Активируйте интерфейс управления в реальном времени

Калибровка модели

Пожалуйста, выполните калибровку для первого полета или в случае ухудшения летных характеристик, потому что плохая летная характеристика (кроме вибрации, создаваемой при установке камеры) или полный сбой могут быть результатом устаревшей калибровки. Метод калибровки заключается в следующем:



1. Поставьте модель на землю или любую плоскую неподвижную поверхность.
2. Потяните вниз обе ручки управления в нижний правый угол на 2 секунды. (Рис.4) Световой индикатор начнет быстро мигать, а затем будет светиться постоянно. Это означает, что калибровка завершена.

Примечание: Убедитесь, что модель установлена на плоскую поверхность. Если модель наклонена, то это приведет к некорректным результатам при удержании высоты после взлета модели.



Рис. 4

Взлёт/Посадка одной кнопкой

1. После разблокировки модели лопасти ротора начнут медленно вращаться; коснитесь «» - модель взлетит.
2. Пока модель летит, коснитесь «» и модель автоматически мягко приземлится на землю.


Аварийная посадка

Когда модель находится в полете, но появился риск аварийной ситуации и вам нужно срочно остановить полет – поверните левый джойстик пульта дистанционного управления в левый нижний угол, а правую ручку управления в правый нижний угол, чтобы прекратить полет (Рис. 5).




Рис. 5

Управление с G-сенсором


Коснитесь значка «», он станет красным и модель перейдет в режим управления G-сенсором. Движение модели (повернуть налево, повернуть вправо, лететь влево, пролететь вправо, вперед и назад) будет управляться акселерометром мобильного телефона.

Режим "без головы"

Вход в режим "без головы"

Коснитесь значка "", он станет красным и световой индикатор модели начнет мигать, это значит, что модель находится в режиме "без головы"


Выход из режима "без головы"

Пока модель летит в режиме "без головы", коснитесь значка "" снова. Он станет черным и световой индикатор модели перестанет мигать и будет гореть постоянно. Это значит, что модель вышла из режима "без головы".

Управление направлением полета в режиме "без головы"

- Проверая направление полета модели, устанавливайте нос модели прямо вперед, а хвост лицом к игроку. Это направление будет постоянно считаться «вперед», во время получения сигнала с пульта ДУ, независимо от того, куда указывает нос модели. То есть пространство перед пилотом определяется как «вперед»; все что сзади пилота определяется как «назад», левая сторона игрока определяется как левая; правая сторона игрока определяется как правая.

- Когда модель летает в режиме "без головы", игрок должен быть направлен вперед. В противном случае модель окажется вне контроля. Управлению моделью показано ниже:

<p>Поднимите стик управления движением вперед/назад, модель пролетит вперед, удаляясь от пилота.</p>		<p>Нажмите вправо стик управления направлением полета и модель начнет лететь вправо</p>
<p>Опустите стик управления движением вперед/назад и модель полетит назад.</p>		<p>Поверните ручку управления вправо и модель повернется левой стороной к пилоту.</p>
<p>Нажмите влево стик управления направлением полета и модель начнет лететь влево</p>		<p>Поверните ручку управления влево и модель повернется правой стороной к пилоту.</p>

Примечания

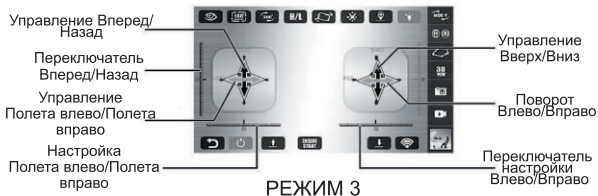
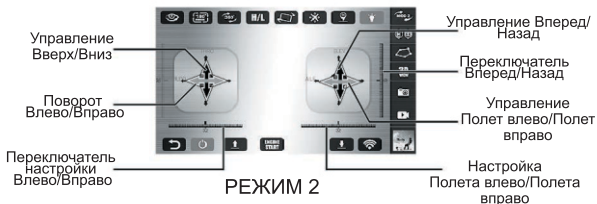
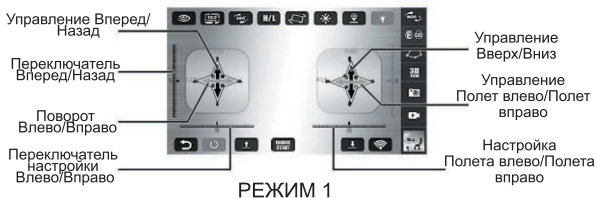
- Указание направления полета необходимо, когда модель будет летать в режиме "без головы". При проверке направления полета модель должна быть установлена прямо вперед, а хвост - напротив пилота. Пилот должен смотреть в ту сторону, куда указывает нос модели. Игрок должен стоять в одном направлении при управлении полетом.
- Если модель летит в режиме "без головы", а направление полета имеет отклонения – пожалуйста, прекратите полет и снова выполните действие проверки направления полета.

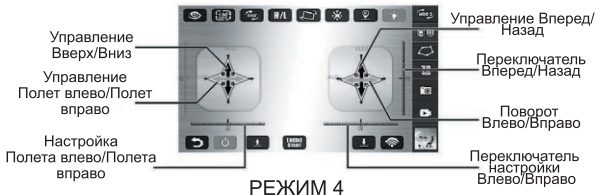
Автовозврат одной кнопкой

Когда модель летит в режиме "без головы", нажмите кнопку автовозврата "📍" и модель полетит к пилоту. Нажмите снова кнопку автовозврата или используйте рычаг управления вперед / назад и модель выйдет из функции возврата..

Переключение режимов

Коснитесь значка “MOD 1” для выбора режима рычагов управления





Средний/Пониженный режим регулятора

1. Коснитесь “” для смены режима регулятора.
2. Когда значки “” отображаются, используется средний режим регулятора для управления моделью, у которой есть функция удержания высоты.
3. Когда значки “” отображаются, используется пониженный режим регулятора для управления моделью, у которой нет функции удержания высоты.

План полёта

Нажмите “” чтобы войти в интерфейс плана полета (Рис.6)

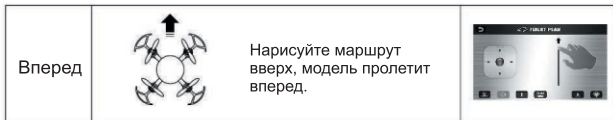
Нажмите “”, чтобы настроить масштаб полета.

Максимальный масштаб - 1: 5, минимальный - 1: 1. Пилот может выбрать разный масштаб для регулирования дальности полета.



Рис. 6

В интерфейсе плана полета движения вперед, назад и в стороны может быть задано по маршруту полета, составленному пилотом. Для получения дополнительной информации, пожалуйста, обратитесь к приведенным ниже фотографиям для справки.



Назад		Нарисуйте маршрут вниз, модель отлетит назад.	
Полет влево		Нарисуйте маршрут влево, модель полетит влево.	
Полет вправо		Нарисуйте маршрут вправо, модель полетит вправо.	

Функции переключателя

1. Если модель продолжает двигаться вперед / назад, даже если сигнал управления отсутствует, пользователи могут настроить переключатель вперед / назад в интерфейсе управления в приложении, пока полет модели не будет сбалансирован.



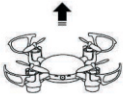

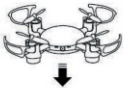







2. Если модель продолжает двигаться влево / вправо, даже если сигнал управления отсутствует, пользователи могут настроить переключатель влево / вправо в интерфейсе управления в приложении, пока полет модели не будет сбалансирован.









3. Если модель продолжает вращаться, даже если сигнал управления отсутствует, пользователи могут настроить переключатель поворота влево / вправо в интерфейсе управления в приложении, пока полет модели не будет сбалансирован.



Управление

Вверх		Поднимите ручку управления регулятора, скорость вращения роторов увеличится и модель поднимается соответственно.	
Вниз		Опустите ручку управления регулятором, скорость вращения роторов уменьшится и модель будет соответственно снижаться.	
Поворот влево		Наклоните стик управления влево и модель будет поворачивать влево.	
Поворот вправо		Наклоните стик управления вправо и модель будет поворачивать вправо.	
Вперед		Когда модель в полете, поднимите вверх стик "вперед/назад" и модель будет двигаться вперед.	

Назад		<p>Когда модель в полете, опустите вниз стик "вперед/назад" и модель будет двигаться назад.</p>	
Полет влево		<p>Поверните боковую рукоятку управления движением влево, модель полетит влево.</p>	
Полет вправо		<p>Поверните боковую ручку управления полетом вправо, модель полетит вправо.</p>	

Решение проблем

	Проблема	Причина	Решение
1	<p>Модель включена, огни быстро мигают</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Гироскоп модели находится в состоянии обнаружения сигнала. 2. Гироскоп поврежден. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Установите модель на любую плоскую поверхность. 2. Замените гироскоп.
2	<p>Световые индикаторы модели медленно мигают.</p>	<p>Модель разряжена</p>	<p>Зарядите батарею или замените на заряженную батарею</p>

	Проблема	Причина	Решение
3	Световые индикаторы мигают по два раза после короткой паузы. Модел не может быть активирована	Между моделью и смартфоном не налажена связь.	<p>1. Откройте приложение "MJ H" и коснитесь кнопки "Дистанционное управление"Remote control".</p> <p>2. Выйдите из приложения "MJ H", закройте запущенную программу на смартфоне и перезапустите приложение "MJ H".</p> <p>3. Модуль просмотра видео от первого лица поврежден. Замените его.</p>
4	Моель не держит высоту во время полета.	<p>1. Модель не была установлена на плоскую поверхность во время запуска, пока настраивался гироскоп.</p> <p>2. Модель была опрокинута во время полета, что привело к деформации лопастей и чрезмерной вибрации.</p>	<p>1. Установите модель на плоскую поверхность и откалибруйте заново.</p> <p>2. Замените поврежденные лопасти.</p>

- а) Изменения конструкции или модификации, не одобренные ответственной стороной, лишают пользователя права на обслуживание данного оборудования;
- б) Данное оборудование было протестировано и признано соответствующим для электронного устройства класса В, согласно части 15 Правил FCC. Эти ограничения предназначены для обеспечения разумной защиты от вредных помех в жилых помещениях. Данное оборудование генерирует, использует и может излучать радиочастотную энергию, и, если не используется в соответствии с инструкциями, может создавать помехи для радиосвязи. Если это оборудование создает вредные помехи приему радио- или телевизионного сигнала, что можно определить путем включения и выключения устройства, пользователю рекомендуется попытаться устранить помехи одним или несколькими из следующих способов:
- Изменить ориентацию или местоположение приемной антенны.
 - Увеличить расстояние между оборудованием и приемником.
 - Подключите оборудование к розетке в цепи, отличной от той, к которой подключен приемник.
 - Обратитесь за помощью к дилеру или опытному радио / телевизионному технику.

