

Квадрокоптер E520S

Инструкция по эксплуатации

Предупреждения:

Квадрокоптер E520S требует правильной и безопасной эксплуатации для предотвращения получения травм и повреждения изделия. Не правильное обращение с ним, может привести к серьезным травмам или материальному ущербу. Данная модель предназначена для пользователей старше 14 лет.

Перед началом эксплуатации, необходимо ознакомиться с данной инструкцией.

В случае возникновения проблем с эксплуатацией или техническим обслуживанием модели, пожалуйста, свяжитесь с продавцом. Завод изготовитель а также продавец не несут ответственности за любые травмы или повреждения, вызванные неправильным использованием или эксплуатацией.

Изделие содержит мелкие части, поэтому держите его в недоступном для детей месте.

При полетах держитесь на расстоянии от скопления людей, высотных зданий, стоянок автотранспорта, высоковольтных линий электропередач и т. д. Избегайте полетов в ветреную или дождливую погоду. Будьте осторожны, расстояние между Квадрокоптером и людьми должно составлять не менее 1,5 метров. Избегайте приближения Квадрокоптера к лицу и рукам при взлете и посадке.

Запуск модели:

1. Разложите лучи квадрокоптера, сначала передние потом задние. Если вы новичок, или есть риск препятствования вращению пропеллеров при приземлении, например из-за травы, установите защиту пропеллеров на лучи. Вставьте аккумулятор до щелчка.
2. Поместите квадрокоптер на ровную, свободную от препятствий поверхность.
3. Вставьте 4 батарейки AAA в пульт управления.
4. Включите питание квадрокоптера долгим нажатием на кнопку на крышке корпуса. Лампочки на задних лучах начнут часто моргать (2 раза в секунду). Не шевелите квадрокоптер после включения 5-10 секунд.
5. Включите питание пульта управления. Раздастся сигнал одинарный, потом двойной.
6. Выполните калибровку компаса вдали от магнитных предметов. Для этого нажмите на пульте на кнопку находящуюся над левым стиком газа. Пульт издаст одинарный сигнал, лампочки на задних лучах начнут моргать реже (1 раз в секунду). Поднимите коптер на высоту приблизительно 1,5 метра и прокрутите его сделав 3 оборота в горизонтальной плоскости против часовой стрелки. Коптер издаст сигнал, лампочки на задних лучах начнут непрерывно гореть. Поставьте коптер вертикально, камерой вверх, и прокрутите в таком положении сделав 3 оборота в вертикальной плоскости по часовой стрелке. Коптер издаст сигнал и лампочки на задних лучах начнут часто моргать (2 раза в секунду).

7. Поставьте квадрокоптер на ровную свободную от препятствий и высокой травы площадку и дождитесь пока модель поймает минимум 7 спутников для записи координат точки взлета.
8. Разведите стики пульта вниз и в стороны, запустятся моторы. Для взлета перемещайте левый стик газа вверх. Также можно произвести взлет, нажав кнопку автовзлета после запуска моторов.
9. Для посадки выберите подходящую площадку, свободную от травы и прочих препятствий. После касания поверхности, опустите левый стик (газ) до упора вниз и держите его в таком положении до отключения моторов.

Подключение смартфона:

1. Установите приложение Eachine GPS на ваш смартфон;
2. После включения, квадрокоптер создаст свою Wi-Fi сеть, к которой нужно подключить смартфон;
2. Включите Wi-Fi на вашем смартфоне и обновите список доступных сетей;
3. Найдите сеть WiFi-4k-GPS-520-XXXXXX и подключитесь к ней;
4. Откройте приложение Eachine GPS и нажмите кнопку Play.

Для подключения квадрокоптера, от смартфона НЕ требуется поддержка сетей сотовой связи 5-го поколения (5G). Если на коробке вашего комплекта есть аббревиатура 5G, это значит что квадрокоптер создает Wi-Fi сеть на частоте 5ГГц (802.11ac). Все современные телефоны поддерживают соединение как на частоте 5ГГц, так и на стандартных 2,4 ГГц.

Автоматический возврат квадрокоптера на точку взлета:

Если квадрокоптер в полете принимает уверенный сигнал со спутников (7 и более), он может вернуться в записанную при взлете точку при наступлении следующих событий:

1. Нажата кнопка возврата на пульте управления (H);
2. Потерян сигнал пульта управления;
3. Низкий заряд батареи. При снижении заряда до 25%, Квадрокоптер начнет автоматический возврат к точке взлета. Долетев до необходимого места, он зависнет над точкой и будет ждать дальнейших команд. При наступлении заряда 10-15%, Квадрокоптер начнет автоматическое снижение. Корректируйте при необходимости горизонтальное положение Квадрокоптера.

В процессе автоматического возврата, можно корректировать движения по горизонтали, стиками пульта управления.

Режим полета по орбите:

1. После взлета, наберите высоту 20 или более метров;
2. Нажмите на кнопку Orbit Mode (дальняя верхняя кнопка с правой стороны, O).
3. Квадрокоптер развернется на 180 градусов, отлетит немного обратно, опять развернется и будет ждать ваших команд.
4. Далее, отклоните и удерживайте правый стик пульта влево или вправо, коптер начнет движение в противоположную отклонению сторону. Чем дольше вы держите стик, тем с большей скоростью будет вращение. Максимально 2,5 м/с.
5. Отклоните правый стик вперед для увеличения и назад для уменьшения радиуса движения. Максимальный радиус около 20, минимальный около 5 метров.
6. Нажмите на кнопку Orbit Mode еще раз для выхода из режима.

Режим полета по точкам:

1. Для Android платформы, запустите Google карты в фоновом режиме;
2. Квадрокоптер должен принимать сигнал минимум с 7-ми спутников.
3. Нажмите кнопку Шестеренка в верхнем правом углу. В меню Param задайте высоту точек по умолчанию. Высота задается в футах (ft). Приблизительно 3 ft равно 1 метру. Задайте также скорость полета между точками в милях в час (Speed of Waypoint), время остановки в каждой точке в секундах (Maximum stay time...) и радиус зоны возможного построения маршрута (Maximum radius of waypoint).
4. В приложении нажмите на верхнюю иконку с изображением квадрокоптера на левом столбце кнопок. В раскрывшемся списке выберите WayPoint.
5. Справа откроются дополнительные кнопки. Нажмите на кнопку с карандашом. Выберите самую левую кнопку из открывшихся.
6. Проведите по экрану пальцем и нарисуйте маршрут полета. Точки расставятся автоматически.
7. Для удаления маршрута/точек используйте кнопку с корзиной.
8. Для загрузки маршрута в Квадрокоптер и старта выполнения задания, нажмите кнопку со стрелкой вверх.

Для увеличения скорости модели, нажмите ближнюю верхнюю кнопку с правой стороны пульта (с изображением спидометра). При нажатии вы услышите звуковые сигналы. Один сигнал - медленно. Два сигнала - средне. Три сигнала - быстро.

Для отключения моторов, после приземления разведите стики вниз и в стороны или опустите левый стик (газа) до упора вниз и удерживайте около 5 сек. Для экстренной остановки моторов, нажмите и удерживайте красную кнопку Stop, расположенную над правым стиком.

Внимание! При приземлении в траву или в ситуации когда пропеллерам что-то мешает вращаться, необходимо как можно быстрее выключить моторы. Выключение моторов в полете, может привести к падению модели.

Подготовка MicroSD карты для записи видео с камеры:

1. Отформатировать карту стандартным средством Windows с параметрами: FAT32, размер кластера - 64Кб, снять галку с параметра "Быстрое";
2. После завершения форматирования в корне флешки создать 3 папки: "Photo", "tmp", "Video";
3. Вставить карту в коптер;
4. Включить квадрокоптер и пульт;
5. Подключить смартфон к Wi-Fi сети квадрокоптера и включить приложение;
6. Включить запись видео из приложения. Последующий старт/стоп записи видео можно производить с пульта управления.

Зарядка аккумулятора:

1. Для зарядки аккумулятора, его необходимо извлечь из квадрокоптера.
2. Подсоедините MicroUSB кабель идущий в комплекте, к любому источнику питания с USB разъемом.
3. Подсоедините другой конец кабеля к боковому разъему MicroUSB на аккумуляторе.
4. В процессе зарядки, на аккумуляторе будет гореть красная и моргать синяя лампочки.
5. По завершению зарядки красная лампочка погаснет и будет гореть только синяя.

Время зарядки: 60-180 мин., в зависимости от мощности источника питания (рекомендуется 1-2 Ампера).

Не заряжайте аккумулятор токами свыше 3-4А.

Ознакомьтесь с более полной инструкцией по эксплуатации Li-Po аккумуляторов, представленной на странице данного изделия.

Калибровка гироскопа E520S:

Гироскоп откалиброван на заводе и обычно не требует повторной калибровки долгое время.



Для проведения процедуры:

1. Установите дрон на ровную поверхность.
2. Включите дрон, затем пульт. Дождитесь синхронизации.
3. Отклоните оба стика одновременно в нижние правые углы (под 45°).
4. На дроне начнут моргать световые индикаторы. Происходит процесс калибровки.
5. По завершении процесса, световые индикаторы будут гореть постоянно.