

ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ

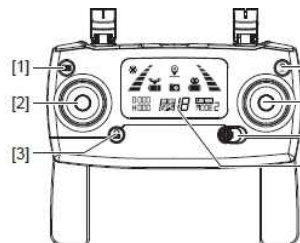


ПЕРЕД ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ КВАДРОКОПТЕРА ОЗНАКОМЬТЕСЬ С УКАЗОМ ПРЕЗИДЕНТА РЕСПУБЛИКИ БЕЛАРУСЬ №81 ОТ 25 ФЕВРАЛЯ 2016 Г. ОБ ИСПОЛЬЗОВАНИИ АВИАМОДЕЛЕЙ, ТАК ЖЕ НУЖНО ОБЯЗАТЕЛЬНО ОЗНАКОМИТЬСЯ С КАРТОЙ ЗАПРЕТНЫХ ЗОН ДЛЯ ПОЛЕТОВ НА САЙТЕ: BFBA.BY

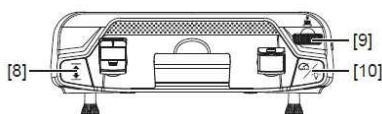


Импортер в РБ ООО "Хобби Парк", по техническим вопросам и наличию запчастей можно обращаться в сеть магазинов ХОББИ ПАРК (WWW.NOBBYPARK.BY)

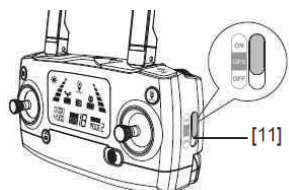
ОБЩИЙ ВИД ПУЛЬТА УПРАВЛЕНИЯ



1. Фото / Видео
2. Ручка управления Газ/Разворот по оси
3. Блокировка / Разблокировка моторов
4. Возврат «домой»
5. Ручка управления (Вперед/Назад/Крен Влево/Вправо)
6. Вкл / выкл. GPS
7. LCD дисплей



8. Автозвлет/посадка
9. Наклон камеры
10. Переключение полетных режимов L/H / Вкл/Выкл подсветки
11. Вкл/ выкл GPS

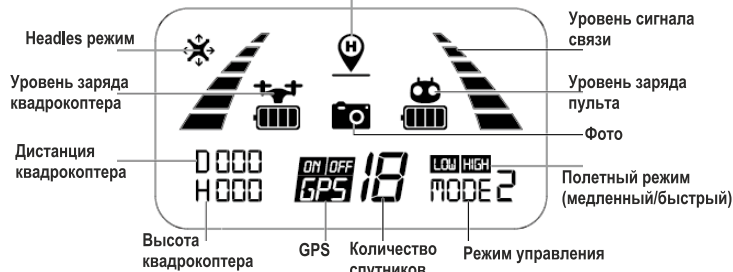


ВНИМАНИЕ!

Автоматический возврат домой. Это отличная функция, но имейте в виду, что полагаться на нее на 100% не стоит. Всегда будьте готовы к тому, чтобы взять управление полетом в свои руки.

ДИСПЛЕЙ НА ПУЛЬТЕ УПРАВЛЕНИЯ

Возврат «домой»



УСТАНОВКА БАТАРЕЕК В ПУЛЬТ(НЕ ВХОДИТ В КОМПЛЕКТ)

Перед использованием в пульт управления требуется установить 2 батарейки типа AA

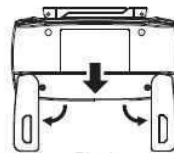


Рис. 1

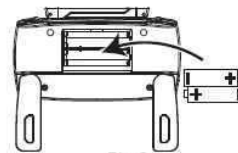


Рис. 2

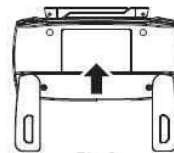


Рис. 3

УСТАНОВКА СВЯЗИ С КАМЕРОЙ

Для установки соединения камеры с мобильным устройством необходимо скачать и установить приложение **M RC PRO** 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.

Для скачивания приложения можете использовать QR-код.



App Store

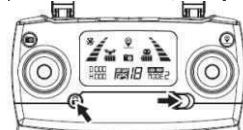


Google play

ПОДГОТОВКА К ПОЛЕТУ / ВЗЛЁТ

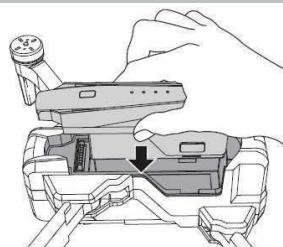
ШАГ 1. Включение пульта и синхронизация с моделью

Нажмите и удерживайте красную кнопку и затем включите пульт управления. Пульт издаст 2 звуковых сигнала и индикатор на пульте управления будет моргать - это означает, что пульт в режиме привязки и затем включить модель. Привязку необходимо делать только 1 раз, после того, как привязка сделана, пульт можно включать в обычном режиме. Для этого просто необходимо перевести выключатель пульта в положение ON.



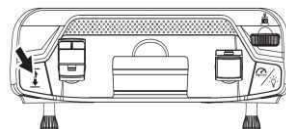
ШАГ 2. Установка аккумулятора и включение модели.

1. Установите аккумулятор в отсек квадрокоптера.
 2. Зафиксируйте аккумулятор в отсеке квадрокоптера.
- Внимание!** Подключать аккумулятор необходимо только перед полетом! Если не отключить аккумулятор от модели после полета, он переразрядится и выйдет из строя! Переразряд по такой причине не является гарантийным случаем.



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. Достаньте аккумулятор с квадрокоптера.
2. Подключите зарядное устройство к разъему на аккумуляторе, а затем к адаптеру (адаптер в комплект не входит).
3. Подключите адаптер к сети. Во время зарядки - индикаторы на аккумуляторе начнут «бегать» - это означает, что начался процесс зарядки. Когда индикаторы будут гореть непрерывно зеленым - зарядка будет завершена. Ориентировочное время зарядки 330 минут.
4. После зарядки аккумулятор нужно хранить в отсеке модели **в отключенном состоянии.**



Блок питания (в комплект не входит)

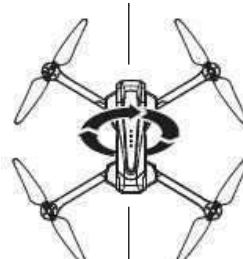
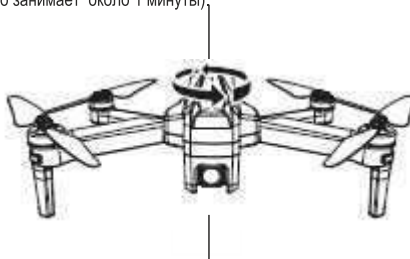
Внимание! Аккумулятор нельзя оставлять без присмотра в процессе зарядки. Нельзя оставлять подключенным к зарядному устройству более чем на 6 часов. После зарядки аккумулятор следует отключить от зарядного устройства! Следует хранить аккумулятор только в заряженном состоянии!

КАЛИБРОВКА КОМПАСА

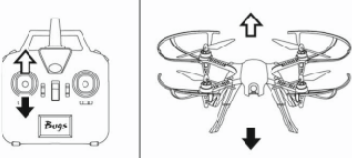
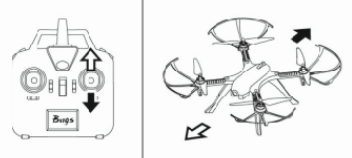
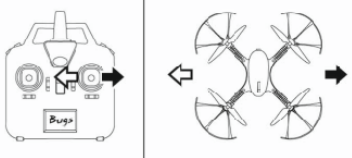
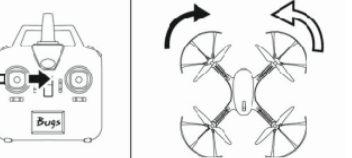
Внимание! Калибровка компаса должна выполняться перед каждым полетом.

После того, как вы включили квадрокоптер и пульт управления, квадрокоптер издаст несколько коротких звуковых сигналов - это означает, что необходимо сделать калибровку компаса.

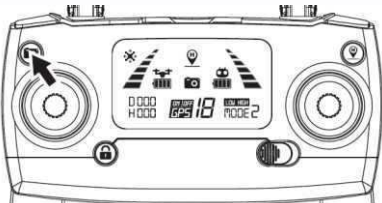
1. Расположив модель горизонтально, плавно вращайте ее против часовой стрелки вокруг вертикальной оси (примерно 3 раза), когда начнут мигать зеленые светодиоды, переходите к пункту 2.
2. Расположите модель вертикально, плавно вращайте ее против часовой стрелки вокруг продольной оси (примерно 3 раза). 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.

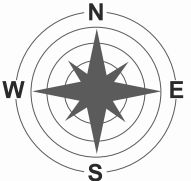
Газ: левая ручка вверх/вниз — набор высоты и снижение. 	Тангаж: правая ручка вперёд/назад — движение модели вперёд/назад. 	Крен: правая ручка вправо/влево — движение модели боком. 	Руддер: левая ручка вправо/влево — разворот модели вокруг оси. 
Для взлёта переместите ручку газа вверх, до тех пор пока модель не оторвётся от земли. Для посадки плавно переместите ручку газа вниз.	Для полёта вперёд – назад используется правая ручка вперёд – назад.	Для полёта с креном (боком) используется правая ручка вправо – влево.	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



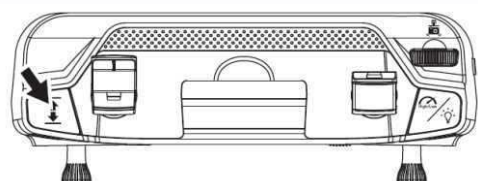
Для того что бы сделать фото, нажмите на кнопку фото расположенную в верхней части пульта справа, как это показано на рисунке. Для того что бы записать видео нажмите кнопку фото на несколько секунд, после этого начнется запись видео. Что бы остановить запись, снова нажмите кнопку фото на несколько секунд, после этого видео успешно сохранится на карту памяти.

HEADLESS MODE



При активации этой системы, больше не нужно следить, в какую сторону повернут нос модели, если отклонить ручку управления от себя модель будет удаляться, то есть полетит вперёд, тоже самое во все остальные стороны управления! Для активации Headless необходимо нажать на кнопку «HEADLESS» в мобильном приложении.
Важно! При активации режима нос модели должен быть направлен строго в направлении от пульта! Для выключения режима Headless так же нажмите на кнопку Headless.

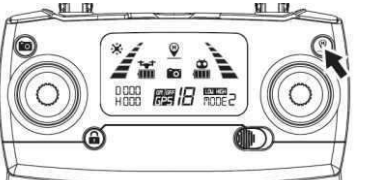
АВТОВЗЛЕТ/ПОСАДКА



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

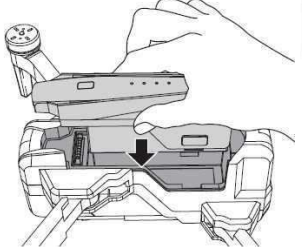
Когда квадрокоптер находится в воздухе, вы можете воспользоваться автоматической посадкой для этого нажмите на кнопку автовзлет/посадка, показанную на рисунке и квадрокоптер автоматически приземлится.

ВОЗВРАТ «ДОМОЙ»



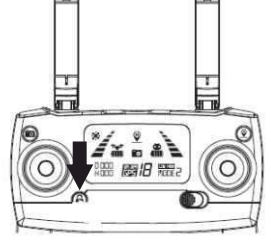
Квадрокоптер имеет встроенную систему GPS, благодаря этому он сам (по нажатию кнопки) может вернуться на место взлёта. Для этого нужно нажать на кнопку возврат «домой», расположенную в верхней части пульта справа, как это показано на рисунке. После нажатия на кнопку, квадрокоптер вернётся на место взлета и совершит посадку.
ВНИМАНИЕ!
Автоматический возврат домой. Это отличная функция, но имейте в виду, что полагаться на нее на 100% не стоит. Всегда будьте готовы к тому, чтобы взять управление полетом в свои руки.

ПОСЛЕ ПОЛЁТА



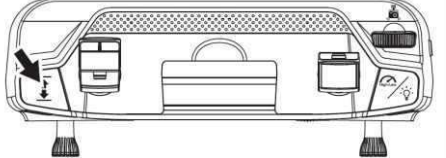
Важно! После полётов всегда отключайте Li-Po аккумулятор от модели, если оставить аккумулятор подключённым к модели он может переразрядится и выйти из строя! Хранить аккумуляторы в разряженном состоянии так же губительно для них! Так же после зарядки отключайте аккумулятор от зарядного!

ПРИ ПАДЕНИИ



Важно! При возможном возникновении удара или потере управления обязательно перед падением или ударом нужно выключить обороты двигателя. Для экстренного отключения моторов, нажмите на несколько секунд на красную кнопку, 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

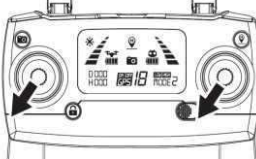


Для калибровки пульта необходимо включить пульт и нажать на кнопку калибровки пульта (кнопка автовзлет/автопосадка), как показано на рисунке на 3 секунды и пульт издаст 3 сигнала, при этом индикатор на пульте начнет медленно. Затем необходимо переместить ручки полностью по кругу 2 раза, затем еще раз 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 и 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!

Правила полётов авиамodelей
Использовать авиамodelь на высоте, не превышающей 100 метров от уровня земной (водной) поверхности не использовать ее в пределах зон, запрещенных для использования авиамodelей, нанести разборчивую маркировку (стойкую к атмосферным осадкам) на видимой части авиамodelи (массой более 0,5 кг) или на ее скрытых частях, к которым возможен доступ без использования инструментов и которая будет содержать ваши фамилию, собственное имя, отчество, адрес места жительства или наименование юридического лица и его местонахождение; соблюдать правила эксплуатации авиамodelи и выполнять требования безопасности, предусмотренные производителем (изготовителем) авиамodelи; принимать все возможные меры (вплоть до прекращения использования авиамodelи) в случае возникновения угрозы причинения вреда жизни, здоровью и (или) имуществу физических и юридических лиц.

ПРИЯТНЫХ ВАМ ПОЛЁТОВ!

Инструкция по эксплуатации приложения M RC PRO

Для моделей B4W/B5W/B7,B20EIS,MEW4,B12EIS

Для установки соединения камеры с мобильным устройством необходимо скачать и установить приложение **M RC PRO** в AppStore (Apple) или PlayMarket (Android).



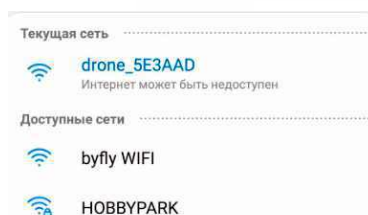
App Store



Google play

Включение приложения

Прежде чем включить приложение нужно включить квадрокоптер и связать его с пультом. После этого включить на телефоне WiFi, выбрать сеть квадрокоптера, подключится и войти в приложение.



Подключитесь к WIFI



M RC PRO

Зайдите в приложение

Общий вид

- ① Выбор языка
- ② Сохраненные фото/видео
- ③ Запуск
- ④ Далее



③

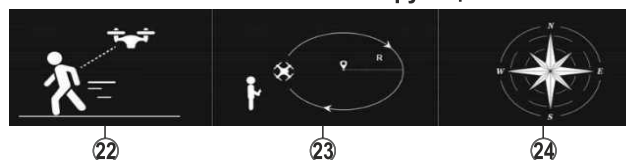
②

Предостережения

Запрещается летать в местах указанных на рисунке в целях безопасности.



Автоматические функции



Настройки

Максимальная высота полета	(15~80m)	N/A	☐ OFF
Максимальная дальность полета	(50~500m)	N/A	☐ OFF
Максимальная радиус облета	(5~100m)	5	

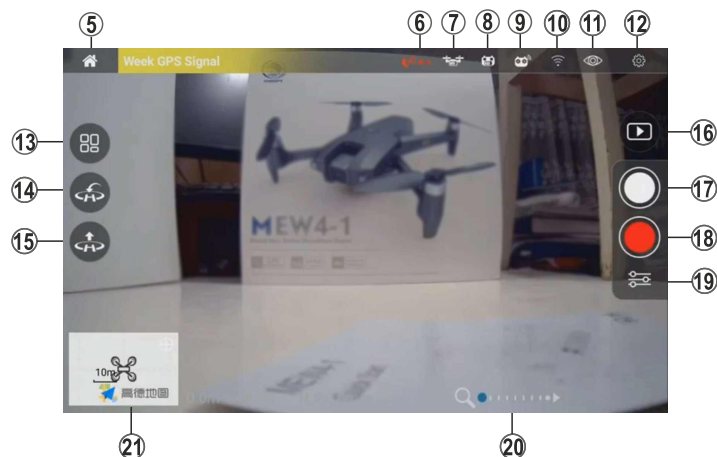
Внимание!

При активации автоматических функций не стоит полагаться на них 100%. Всегда будьте готовы к тому, чтобы взять управление полетом в свои руки.

При активации режима «облет по кругу», квадрокоптер будет непрерывно кружиться вокруг заданной точки. В режиме облет по кругу квадрокоптер управляется только по высоте, для выключения режима нажмите на кнопку «облет по кругу»

При активации режима «приследования», квадрокоптер будет следовать за пультом управления. Для выключения режима нажмите на кнопку «приследования»

При выполнении автоматических функций на пути квадрокоптера возможны препятствия (деревья, провода, столбы, здания и т.д.), квадрокоптер может врезаться в них, и это не будет гарантийным случаем. Учитывайте высоту на которой будет выполняться автоматический полет.



- ⑤ Вернуться назад
- ⑥ Количество спутников GPS
- ⑦ Заряд квадрокоптера
- ⑧ Заряд пульта управления
- ⑨ Уровень связи с пультом
- ⑩ Уровень связи WIFI
- ⑪ Просмотр во весь экран/3D/переворот
- ⑫ Настройки
- ⑬ Автоматические функции
- ⑭ Автовозврат «домой»
- ⑮ Автозлет/автопосадка
- ⑯ Просмотр фото/видео
- ⑰ Сделать фото
- ⑱ Сделать видео
- ⑲ Настройки камеры
- ⑳ Zoom (приближение/удаление изображения)
- ㉑ Вид камеры/карты
- ㉒ Режим приследования
- ㉓ Режим облет по кругу (радиус облета задается в настройках)
- ㉔ Headless мод (с данной функцией ознакомьтесь в инструкции квадрокоптера)

Данная инструкция ознакомила вас с приложением M RC PRO, перед полетом квадрокоптера обязательно ознакомьтесь с инструкцией по использованию квадрокоптера.