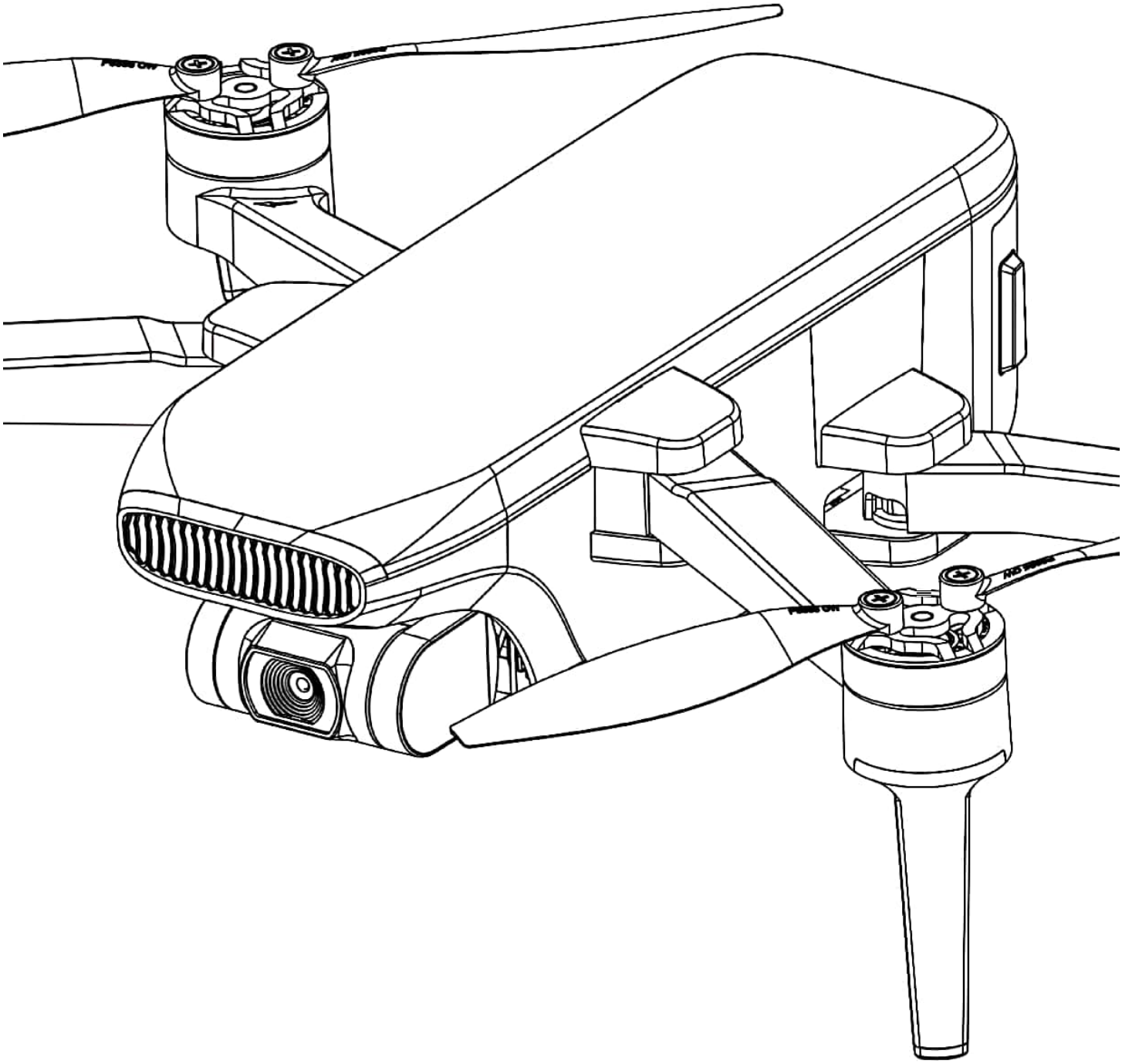
FAITH 2

Руководство пользователя V 3.0



Перевод: Яндекс-переводчик в редакции volgoved

31.05.2021

Сканировано с CamScanner

Содержание

Обзор продукта 1

Схема квадрокоптера 4

Режимы полёта 6

Возврат домой (RTH) 6

Статусы световой индикации квадрокоптера 7

Статусы индикаторов пульта дистанционного управления 8

Система визуального позиционирования 8

Включение квадрокоптера 10

Батарея квадрокоптера 10

Установка и демонтаж пропеллеров 12

Пульт дистанционного управления 13

Включение и выключение питания 14

Функции и состояние пульта дистанционного управления 15

Режимы управления стиками 18

Загрузка мобильного приложения 19

Сохранение фотографий и видео 20

Полёт 21

Требования к условиям полёта 22

Ограничения на полёты и специальные зоны 22

Предполётная проверка 22

Испытательный полёт 22

Основные этапы управления полётом 25

Управление полётом с пульта дистанционного управления 26

Сканировано с CamScanner

Введение в приложение 28
Регистрация, вход 29
Знакомство с основным интерфейсом 30
Описание режимов полёта 31
Другое 35

Приложения 36
Технические характеристики 37
Комплектация 40
Важные заявления 41
Информация о гарантии 41
Меры предосторожности 41

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

Обзор продукта

В этом разделе представлена информация о FAITH 2 и перечислены компоненты квадрокоптера и пульта дистанционного управления

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Введение

FAITH 2 оснащён системой визуального и GPS-позиционирования, которые позволяют ему стабильно летать и зависать в помещении и на открытом воздухе, и имеет такие функции, как возврат домой одним нажатием, режим орбиты, отслеживание и полёт по путевым точкам и т.д. FAITH 2 оснащён 3-осевым карданом механической стабилизации для съёмки фотографий и видео с высоким разрешением. Он может регулировать угол наклона камеры во время полёта, чтобы снимать уникальные фотографии и видео под разными углами, чтобы улучшить качество аэрофотосъёмки.

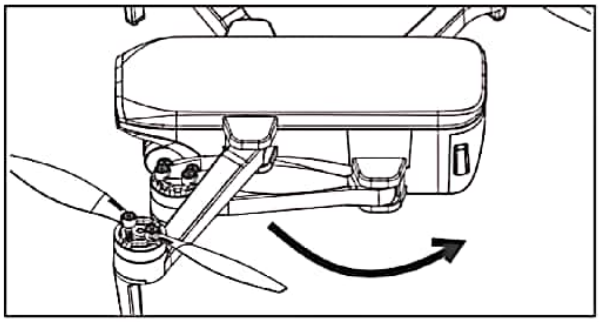
FAITH 2 можно использовать с пультом дистанционного управления и приложением для выполнения различных операций и настроек квадрокоптера и камеры. Приложение на телефоне может одновременно отображать FPV высокого разрешения (вид от первого лица) и иную инфомацию, в т.ч. параметры полёта (телеметрию).

Максимальная скорость полёта коптера составляет 20 м/с, максимальная дальность передачи пульта составляет 5 км. Максимальное время полёта составляет 35 минут.

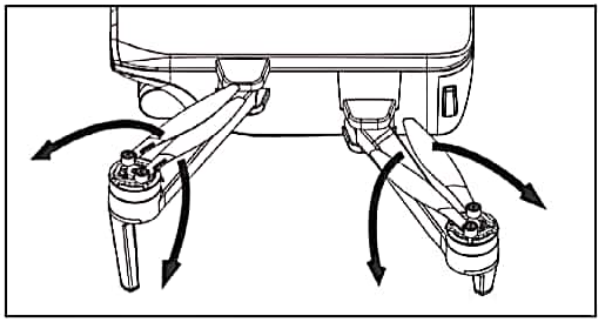
Подготовка квадрокоптера

● Разложите коптер

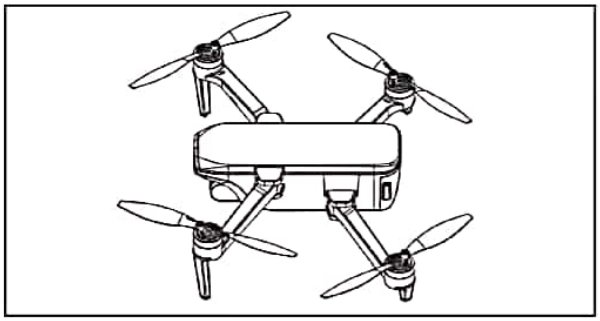
Коптер внутри упаковки сложен. Выполните следующие действия, чтобы его развернуть.



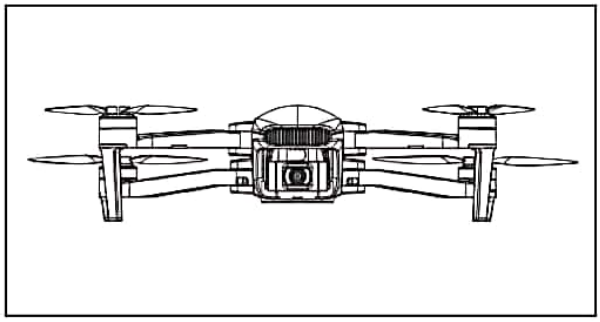
Шаг 1: Вытяните лучи наружу



Шаг 2: Разверните лопасти пропелеров



Шаг 3: Повторите действия с другой стороны



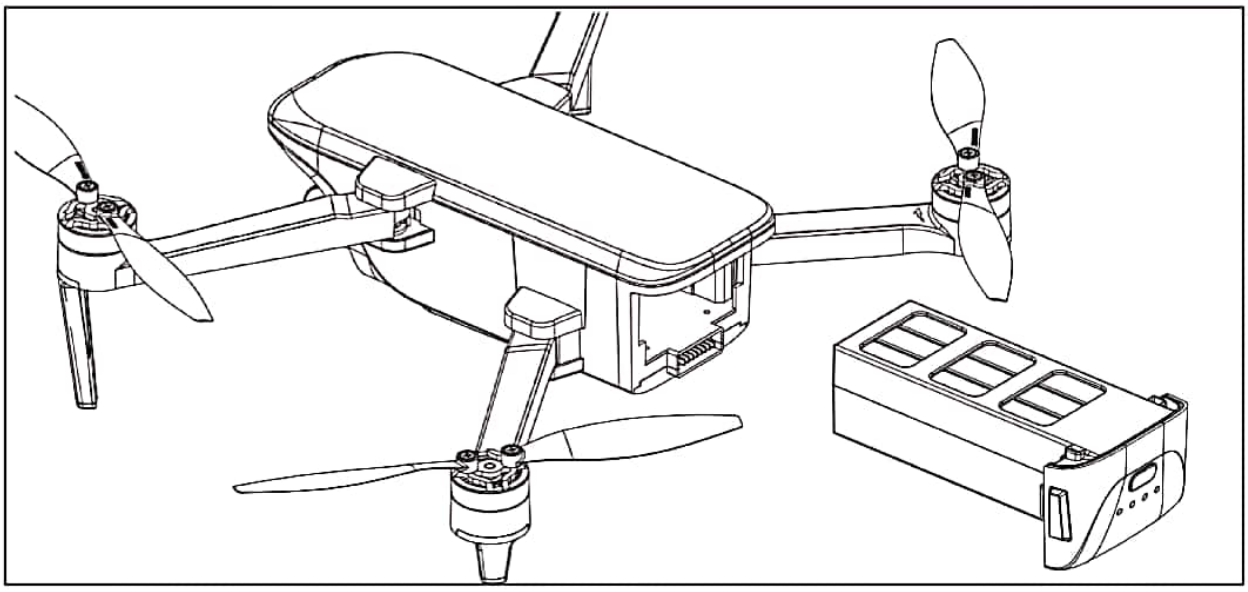
Готово

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

● Установка аккумулятора

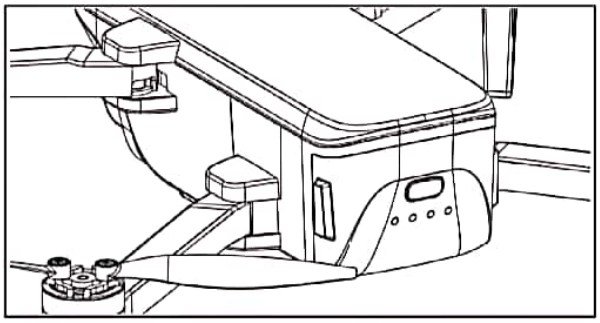


1. Вставьте аккумулятор в батарейный отсек сзади

Note

● Если аккумулятор будет установлен неправильно, квадрокоптер может разбиться во время полёта из-за отключения электроэнергии.

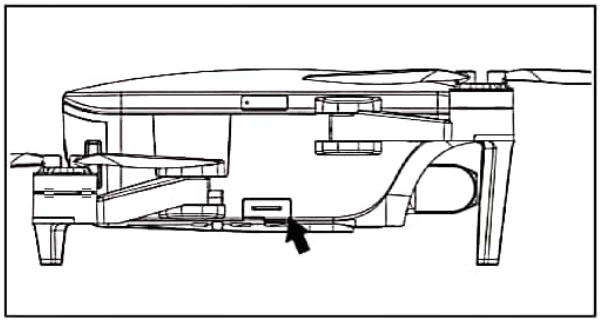
● Используйте обе руки, чтобы установить аккумулятор. Установка одной рукой может привести к плохой установке батареи.



2. Убедитесь, что защёлка на аккумуляторе заблокирована и аккумулятор на месте

● Установка TF-карты

Слот для карт расположен на левой стороне корпуса квадрокоптера



Перед установкой карты откройте крышку слота, как показано на рисунке, затем вставьте карту и убедитесь, что она находится в нужном месте, затем закройте крышку.

Note

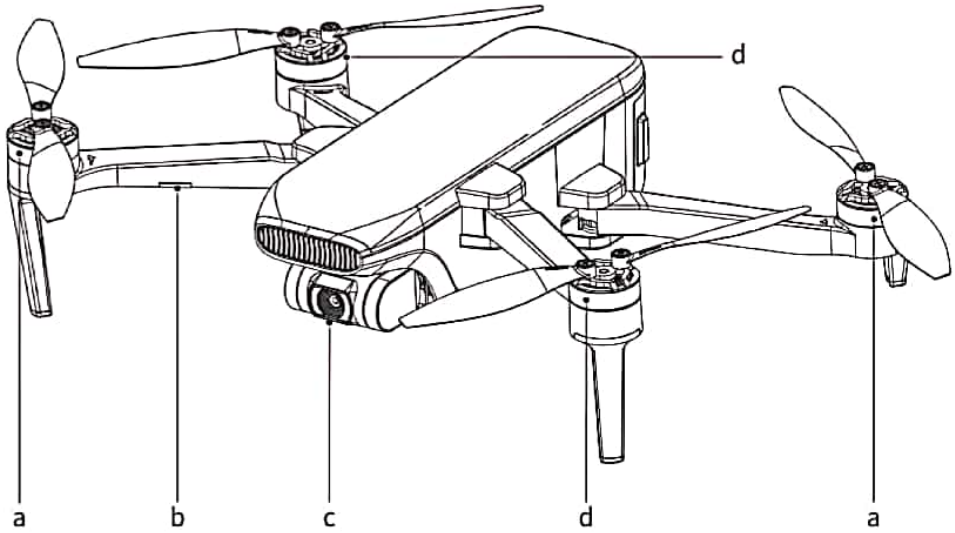
● Используйте карту памяти micro SD co n скоростью передачи данных класса 10 и выше, либо интерфейса UHS-1

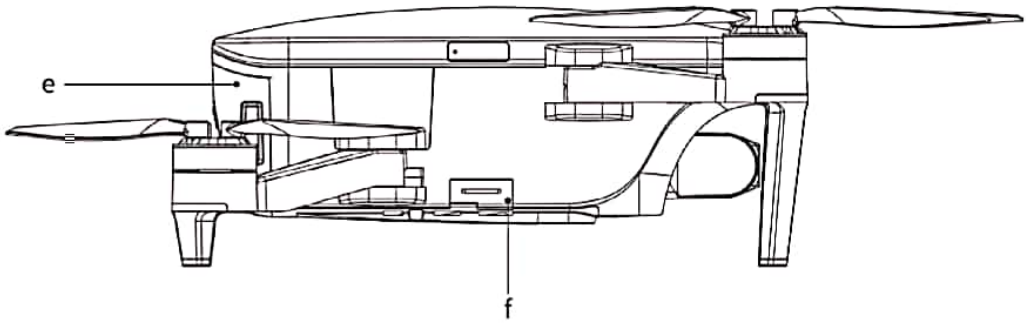
● Не устанавливайте и не извлекайте карту в то время, когда квадрокоптер включен. В противном случае возникнут ошибки или данные не сохранятся.

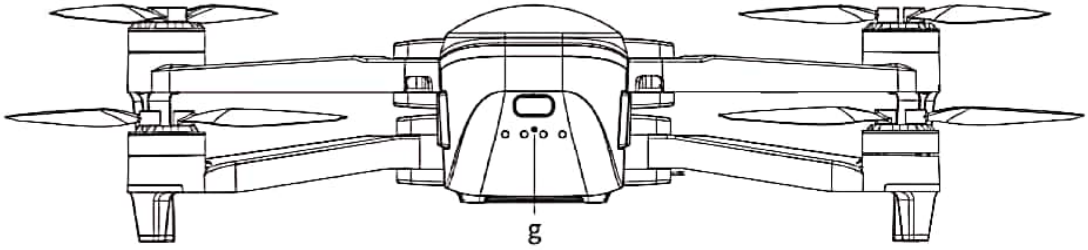
Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Схема квадрокоптера





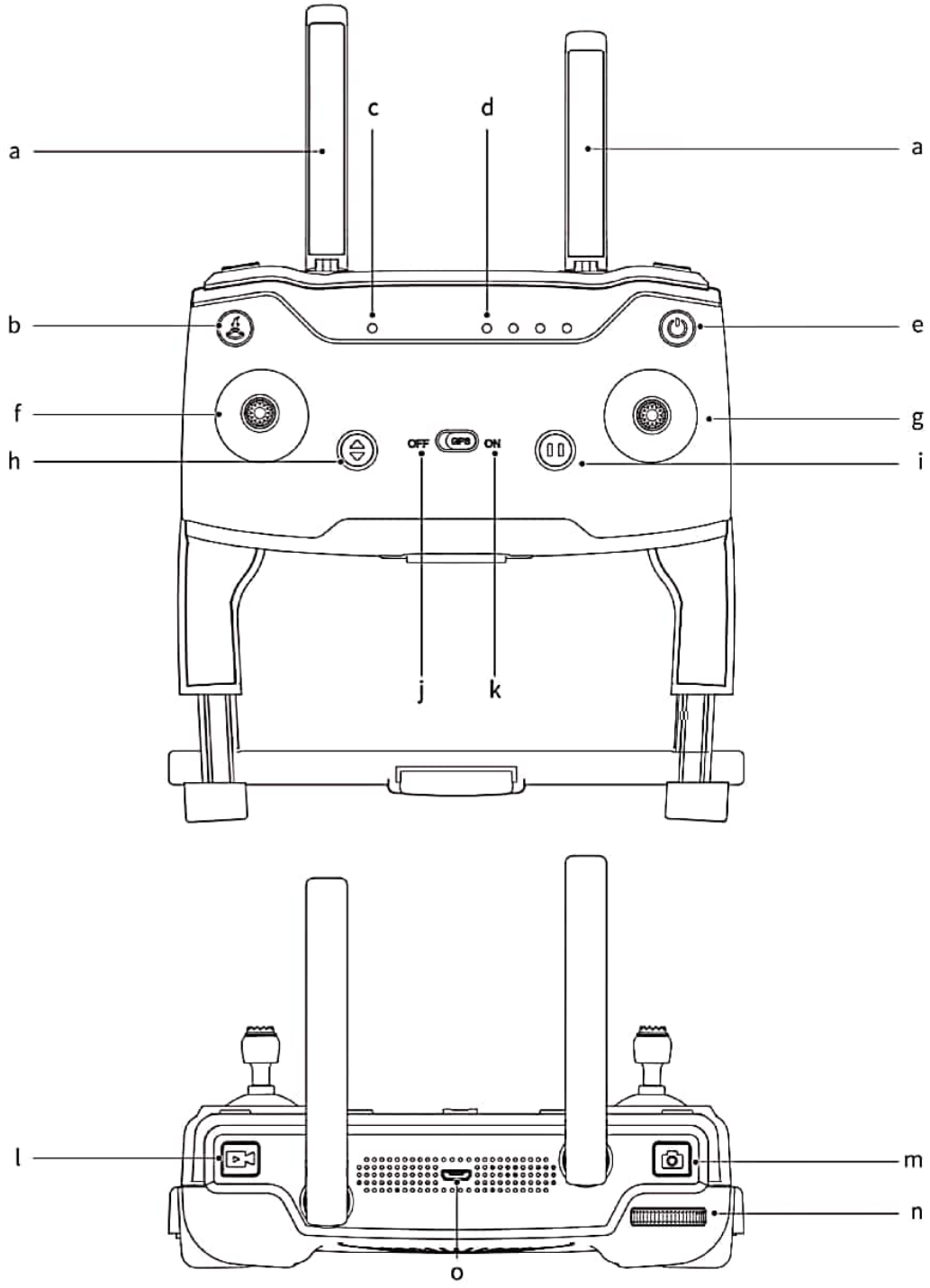


a. CCW Motor/Propeller	b. Головные индикаторы режима полёта	c. Подвес/камера
d. CW Motor/Propeller	e. Батарея	f. Слот TF-карты
g. Выключатель и индикатор состояния батареи	---	---

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner



a. Антенна	b. Возврат домой	c. Индикатор режима	d. Индикатор заряда
e. Питание	f. Левый стик	g. Правый стик	h. Взлёт/посадка
i. Пауза	j. Режим оптического потока	k. Режим GPS	l. Запись видео
m. Фотография	n. Регулировка подвеса	o. Порт USB	---

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Режимы полёта

Режим позиционирования (Position Mode)

Когда вкадрокоптер находится в режиме GPS, он может точно зависать в одной точке. Когда сигнал GPS слабый, коптер в зависимости от условий местоположения, автоматически переходит в режим удержания высоты или режим оптического позиционирования.

Режим удержания высоты (Altitude Mode)

В режиме удержания высоты, когда удовлетворяются условия оптического позиционирования, коптер переходит в режим оптического позиционирования. В этом режиме он может достаточно стабильно зависать.

Если условия оптического позиционирования не выполнены, коптер будет удерживать текущую высоту с помощью барометра. В этом случае точного зависания добиться невозможно, т.к. коптер имеет возможность дрейфовать по горизонтали, что требует от пользователя умелого управления полётом.

Возврат домой (Return To Home - RTH)

Квадрокоптер имеет функцию возврата домой. Есть 3 типа возврата: возврат с помощью кнопки, возврат при низком уровне заряда аккумулятора коптера и возврат при потере сигнала управления с пульта дистанционного управления. Когда сигнал GPS хороший и коптер успешно записал точку возврата, то если пользователь включает режим возврата домой по кнопке, или коптер активирует возврат из-за низкого заряда батареи, или сигнал между пультом д/у и коптером теряется, коптер автоматически вернётся в точку возврата и приземлится. Точка возврата записывается в момент взлёта коптера, когда индикатор состояния зелёный и в приложении отображается режим GPS.

Возврат домой с помощью клавиши "⌂"

Когда сигнал GPS хороший (индикатор состояния коптера горит зелёным), коптер может вернуться в точку возврата с помощью кнопки на пульте д/у и процесс возврата такой же как при потере управления. Разница в том, что когда коптер возвращается по кнопке и начинает приземляться, пользователь может управлять коптером с помощью джойстика, чтобы избежать препятствий и изменить место посадки. Нажатие и удержание кнопки возврата домой более 2 сек позволит пользователю полностью восстановить управление коптером.

Возврат домой при низком уровне заряда аккумулятора

Во время полёта, когда красный индикатор медленно мигает, коптер запускает режим возврата домой. Во время приземления пользователь может управлять джойстиком, чтобы избежать препятствий или изменить точку посадки.

Возврат домой при потере сигнала управления с пульта

Когда сигнал GPS хороший (индикатор состояния коптера горит зелёным), компас работает нормально и коптер успешно записал точку возврата, то если сигнал пульта д/у продолжает теряться более 2 сек, система управления полётом возьмёт на себя управление коптером и будет им управлять, чтобы он вернулся в последнюю записанную точку возврата. Если сигнал пульта д/у восстанавливается позже во время полёта, то процесс возврата продолжается, но пользователь может отменить возврат и восстановить управление коптером с помощью кнопки "Пауза".

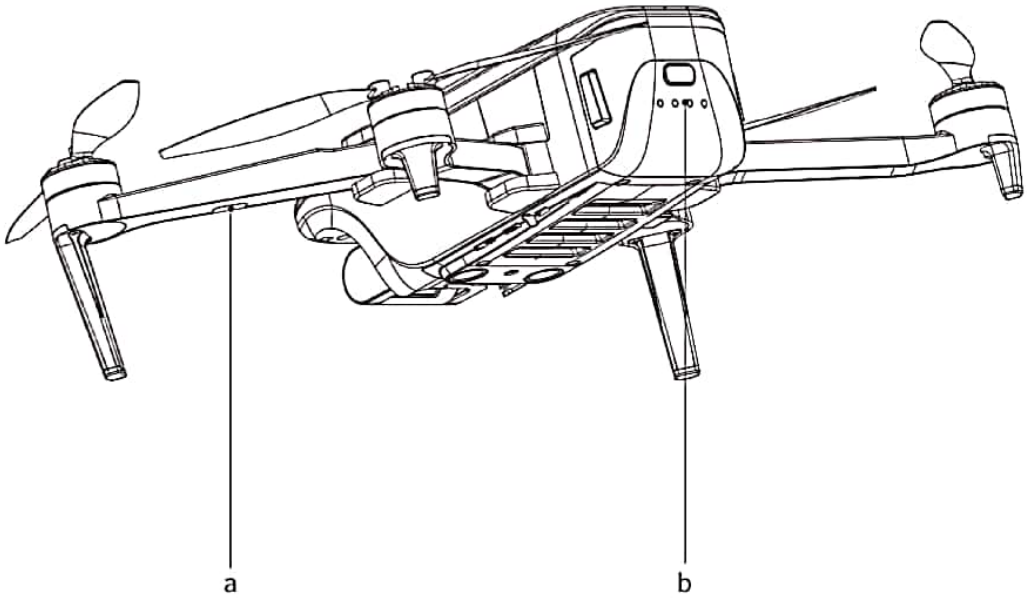
ВНИМАНИЕ:

- Коптер не может избегать препятствий, когда он летит обратно во время возврата домой.
- Коптер не может вернуться в точку возврата, если сигнал GPS слабый или недоступен.
- При активации режима возврата домой, если коптер находится на высоте более 30 метров, он сразу возвращается домой. Если его высота менее 30 метров, то он сначала поднимется до 30 метров, а потом начнёт возврат домой.
- Если коптер не принимает спутниковый сигнал и сигнал с пульта д/у продолжает теряться более 2 сек, то коптер не сможет вернуться в исходное положение и будет медленно снижаться до приземления.

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

Статусы световой индикации квадрокоптера



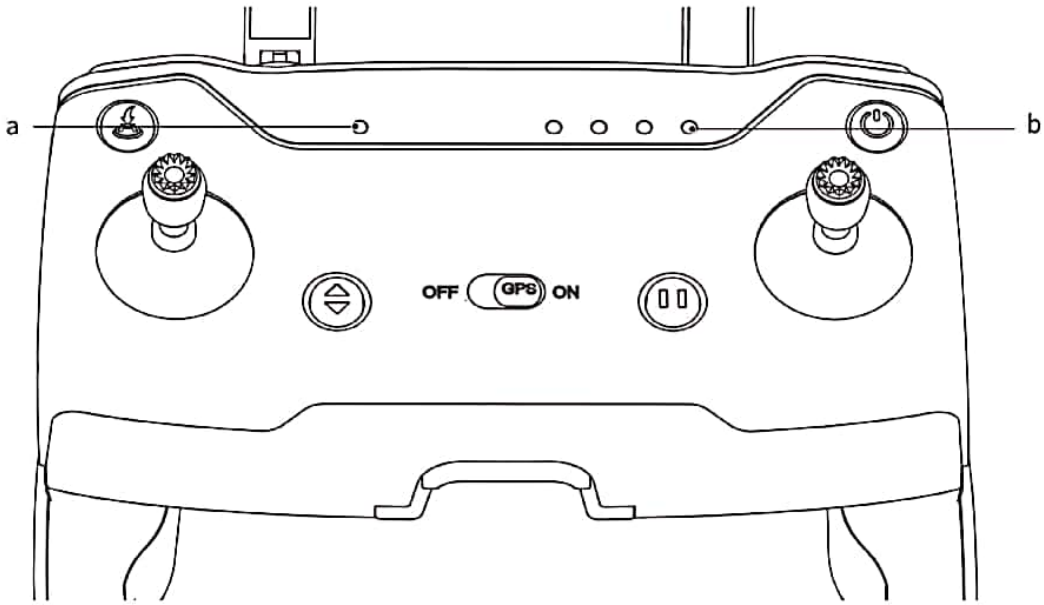
a. Статусы индикаторов оптического позиционирования	
Мигает красным	Сбой оптического позиционирования
Постоянно горит красным	Оптическое позиционирование работает

b. Статусы индикаторов полёта	
Постоянно горит синим при запуске	Процесс самодиагностики
Постоянно горит зелёным	Пульт и коптер сопряжены, GPS поймана
Мигает зелёным	Пульт и коптер сопряжены, идёт поиск GPS
Мигает попеременно красным/синим	Процесс горизонтальной калибровки
Мигает попеременно красным/зелёным	Процесс вертикальной калибровки
Мигает синим	Пульт и коптер не сопряжены, идёт поиск GPS
Постоянно горит синим	Пульт и коптер не сопряжены, GPS поймана
Постоянно горит красным	Серьёзная ошибка
Мигает красным	Сигнализация низкого уровня заряда батареи
Мигает дважды красным	Сигнализация сильного рязряда батареи
Мигает дважды зелёным	Начальный режим (идёт поиск GPS)
Мигает попеременно синим/зелёным	Ошибка компаса

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Статусы индикаторов пульта д/у



a. Индикаторы режимов полёта	
Постоянно горит зелёный	Полёт в режиме GPS Mode
Постоянно горит красный	Полёт в режиме Altitude Mode

b. Индикаторы питания		
Мигает зелёным при зарядке	Идёт процесс зарядки пульта д/у	N/A
Постоянно горит зелёным	Процесс зарядки окончен	N/A
Постоянно горит зелёным	Пульт д/у работает нормально	N/A
Медленно мигает зелёным	Сигнализация о низком заряде пульта	B-B-B...
Двойное мигание зелёным	Пульт д/у простаивает более 9 минут после включения; индикация исчезнет автоматически после начала работы	B-B-B...

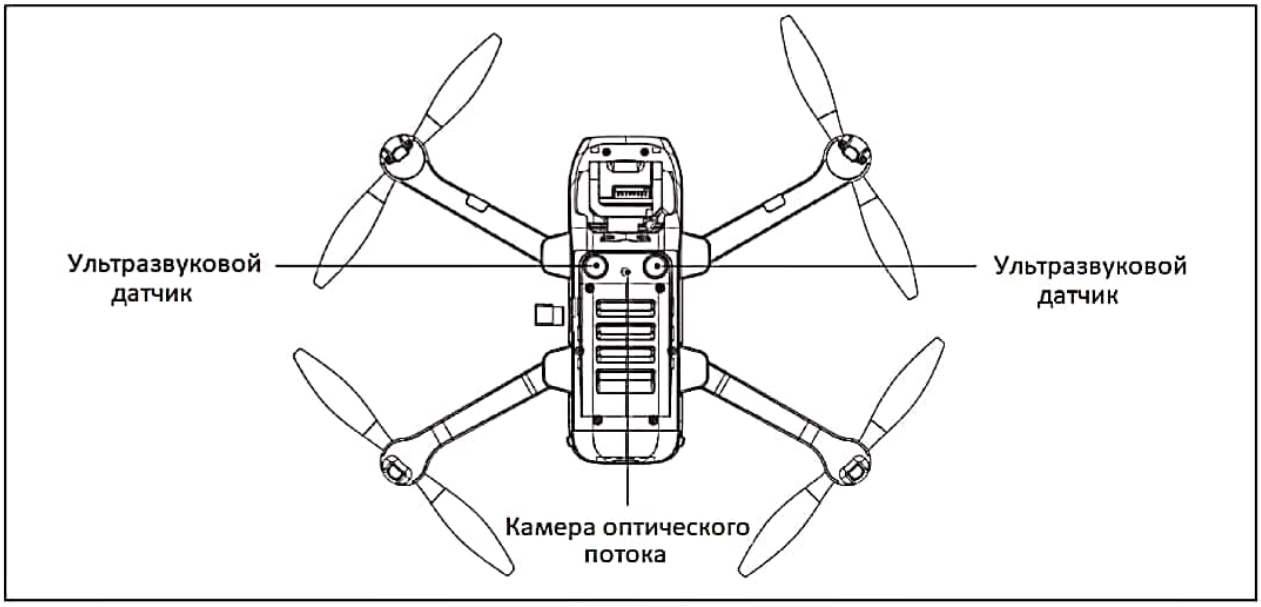
Система оптического позиционирования

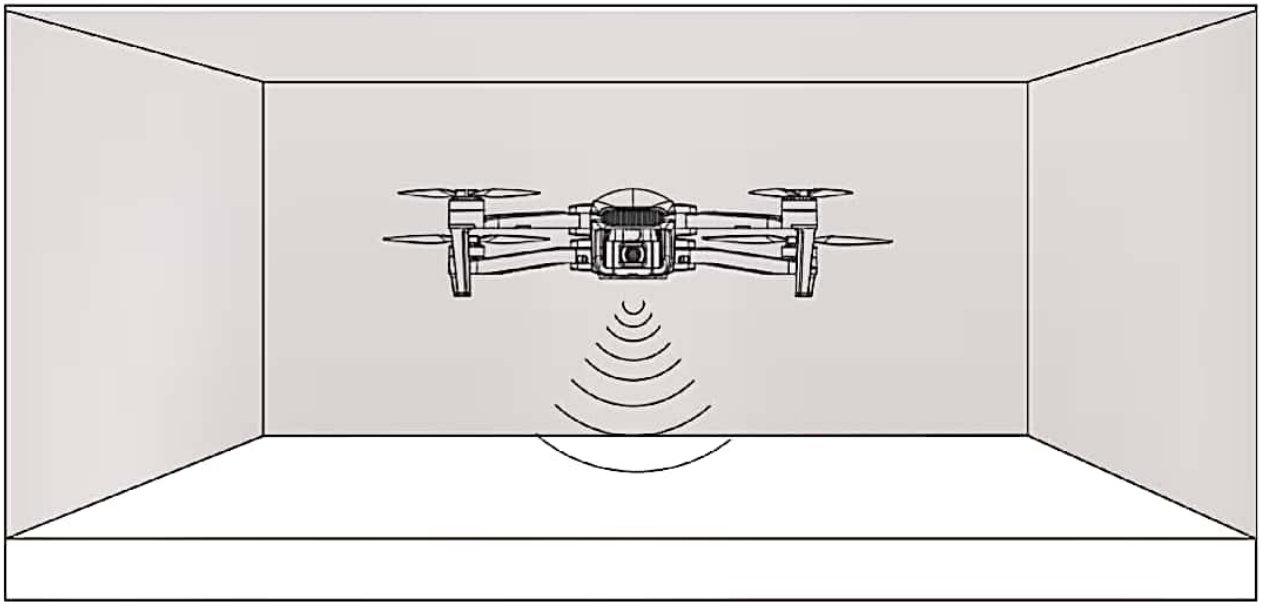
Система оптического позиционирования состоит из ультразвукового датчика и камеры. Информация о положении коптера может быть получена камерой, а текущая высота может быть оценена ультразвуковым датчиком. Это позволит обеспечить безопасный полёт и достаточно точное позиционирование квадрокоптера.

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner





Система оптического позиционирования

Система оптического позиционирования обычно используется в помещении, когда сигнал GPS слабый или отсутствует. Она лучше всего работает, когда дрон находится на высоте не более 3 метров.

Примечания

Точность системы оптического позиционирования очень зависит от освещённости и текстуры поверхности. Ультразвуковой датчик не сможет нормально работать, если коптер пролетает над объектами, изготовленными из звукопоглощающих материалов. Как только камера оптического потока и ультразвуковой датчик не смогут работать - коптер автоматически переключится на режим удержания высоты только по барометру.

Будьте осторожны при использовании коптера в случаях:

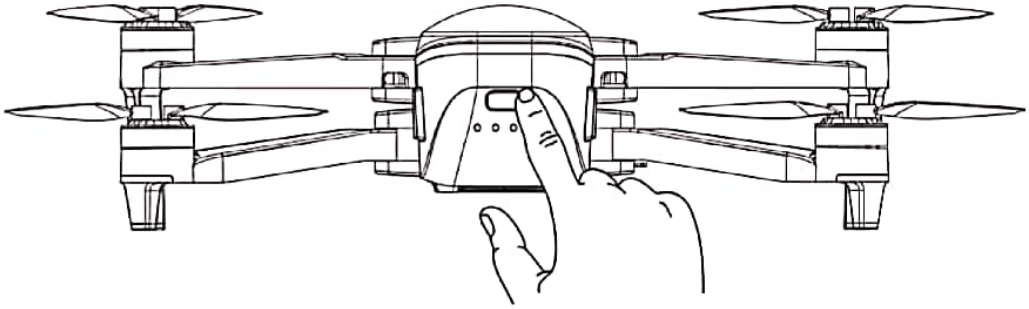
- При быстрых полётах на высоте менее 0,5 метра.
- При полётах над монохромными поверхностями (чистый чёрный, чистый красный, чистый зелёный).
- При полётах над светоотражающими поверхностями, или склонными к светоотражению.
- При полётах над водой или над объектами с прозрачной поверхностью.
- При полётах над движущимися объектами (над скоплением людей, над жонглёрами и стеклом).

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

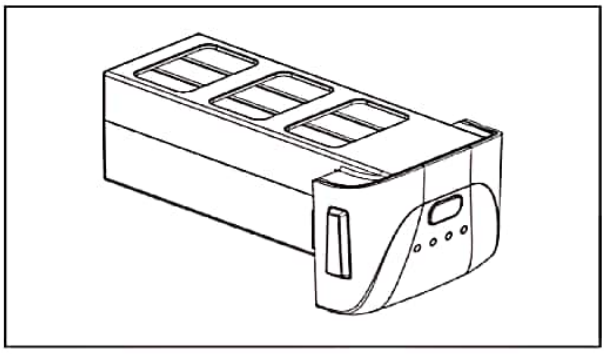
- При полётах над поверхностью с резко меняющейся освещённостью (мерцающей поверхностью).
- При полётах над очень тёмными или очень светлыми поверхностями.
- При полётах над поверхностями, поглощающими ультразвуковые волны (например, толстый ковёр).
- При полётах над поверхностями без чёткой текстуры.
- При полётах над поверхностями с повторяющейся текстурой (плитка из кирпича одного цвета).
- При полётах над наклонными поверхностями более, чем на 30 градусов (УЗ-волна не вернётся).
- В полёте контролируйте скорость, чтобы она не была слишком большой. Если высота полёта над землёй составляет 1 метр - скорость полёта коптера не должна превышать 2 м/с. Если высота полёта составляет 2 метра - скорость полёта не должна превышать 5 м/с.
- Всегда держите датчики в чистоте.
- Система наиболее эффективна только тогда, когда коптер находится на высоте 3 метра.
- Убедитесь, что свет достаточно яркий, а поверхности имеют чёткие текстуры, чтобы система могла получать информацию о движении путём считывания текстур поверхности.
- Система может работать неправильно, когда коптер летит над водой, над землёй с низкой освещённостью или поверхностью без чётких рисунков и текстур.
- Не используйте другие ультразвуковые устройства с частотой 40 кГц, когда система работает.
- Система излучает УЗ волны, которые человек не воспринимает, но они могут вызывать беспокойство у животных, поэтому держитесь подальше от животных при использовании коптера.

Включение квадрокоптера

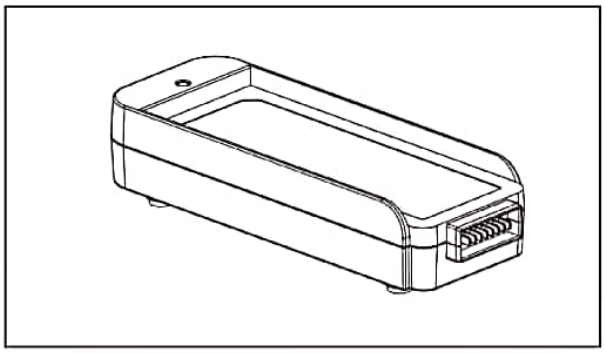


Для включения коптера нажмите и удерживайте выключатель питания около 1,5 секунд. При этом коптер издаст звуковой сигнал, включатся передние и задние фонари; снова нажмите и удерживайте выключатель питания в течение 1,5 сек - коптер выключится, передние и задние фонари погаснут.

Батарея квадрокоптера



Батарея квадрокоптера



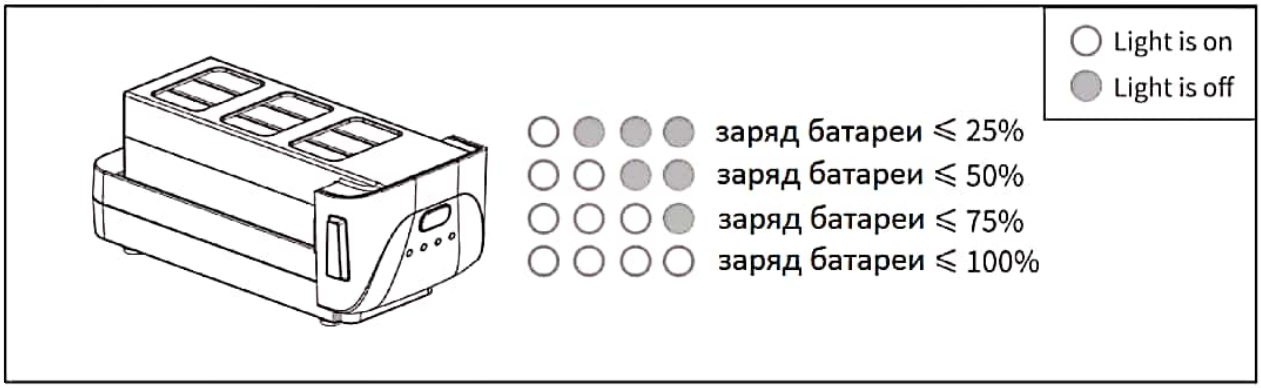
Зарядное балансировочное устройство

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

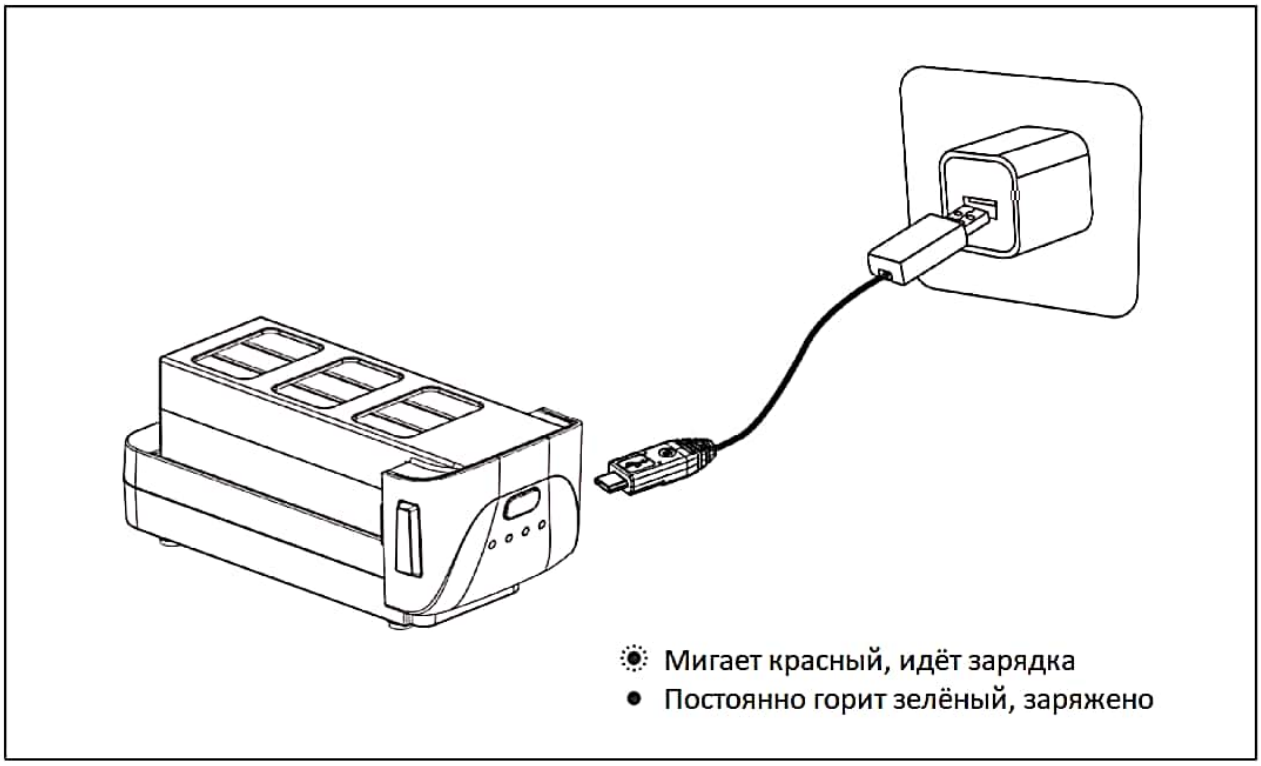
Сканировано с CamScanner

The drone battery capacity is 3100mAh, and its rated voltage is 11.4V. This battery uses high-energy battery cells.



Проверка состояния батареи

Нажмите выключатель питания батареи, чтобы отобразить оставшийся заряд батареи.



Зарядка

Обязательно полностью заряжайте аккумулятор коптера каждый раз перед полётом. Используйте только прилагаемое зарядное устройство. С адаптером 5V 2A время зарядки составит примерно 270 минут.

Пожалуйста, заряжайте аккумулятор следующим образом:
Шаг 1: Подключите USB-адаптер питания к балансировочному зарядному устройству с помощью USB-кабеля.
Шаг 2: Подключите USB-адаптер питания к бытовой розетке питания.
Шаг 3: Вставьте аккумулятор в зарядное устройство и убедитесь, что соединение надёжно.

Copyright © C-Fly all rights reserved

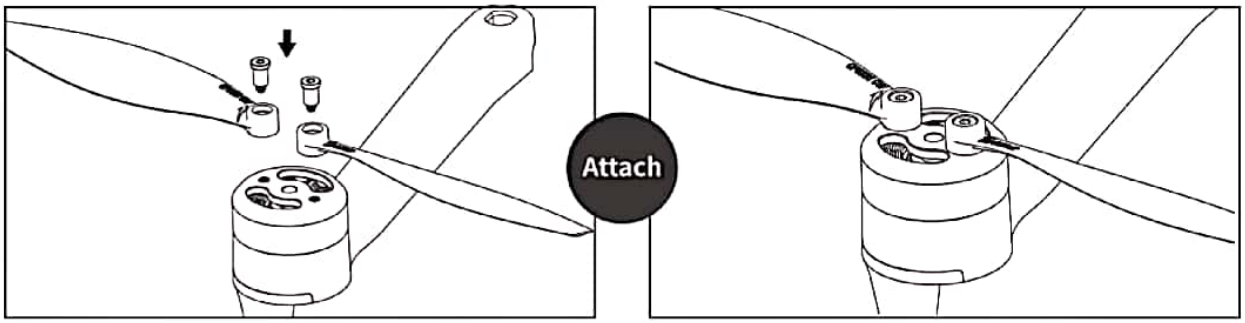
Сканировано с CamScanner

Примечания

- Во время зарядки требуется наблюдение взрослых. Несовершеннолетние могут заряжать аккумулятор только под контролем взрослых.
- Не замыкайте контакты аккумулятора и не сжигайте его, чтобы избежать взрыва.
- Батарею не замыкайте, не разбирайте и не бросайте в огонь, не размещайте в местах с высокой температурой и вблизи нагревательных приборов (камин, радиатор отопления и др.).
- С моделью используйте только рекомендованное зарядное устройство. Следует регулярно проверять не повреждены ли провод, вилка, корпус и другие компоненты зарядного устройства. При обнаружении повреждений использование зарядного устройства следует прекратить.
- Зарядное устройство - это не игрушка; можно использовать только в помещении.
- После полёта аккумулятор необходимо зарядить перед хранением. Если он не используется, рекомендуется его заряжать не реже 1 раза в месяц, чтобы избежать его повреждения из-за чрезмерного разряда.
- Можно использовать только адаптеры питания USB 5V, соответствующие местным законам.

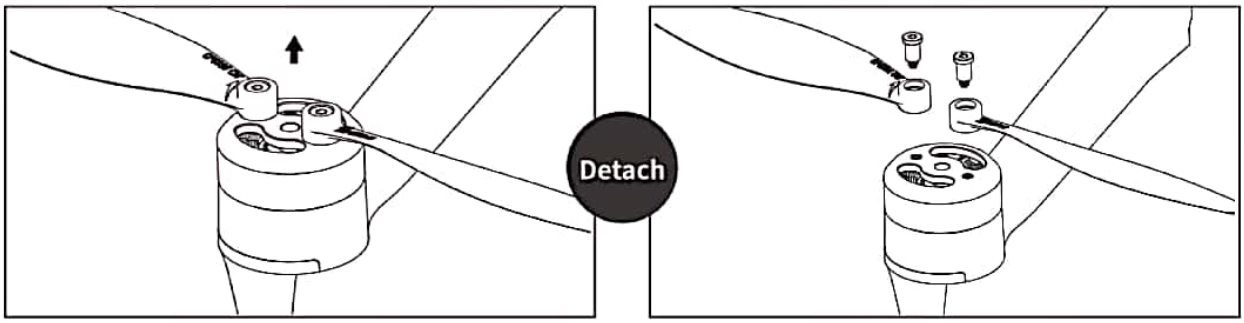
Установка и демонтаж пропеллеров

Пропеллеры предварительно установлены на коптер. Если пропеллеры повреждены во время использования, пожалуйста, замените их в соответствии со следующими шагами:



1. Use the screwdriver in the package to rotate clockwise Twist in 2 screws

2. Attach complete.



1. Use the screwdriver in the package to press the screw counterclockwise Twist 2 screws out

2. Detach complete

Примечания

- Пропеллеры с меткой "A" должны быть заменены только пропеллерами с меткой "A". Пропеллеры с меткой "B" должны быть заменены только пропеллерами с меткой "B".
- Убедитесь, что пропеллер A и пропеллер B установлены в правильных положениях. Квадрокоптер не сможет летать нормально, если пропеллеры установлены неправильно.
- Поскольку пропеллеры тонкие, будьте осторожны при их установке, чтобы случайно не порезаться.
- Используйте, пожалуйста, официальные специальные пропеллеры для замены.
- Пропеллеры - расходные материалы. Пожалуйста, при необходимости приобретайте официальные специальные пропеллеры.

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

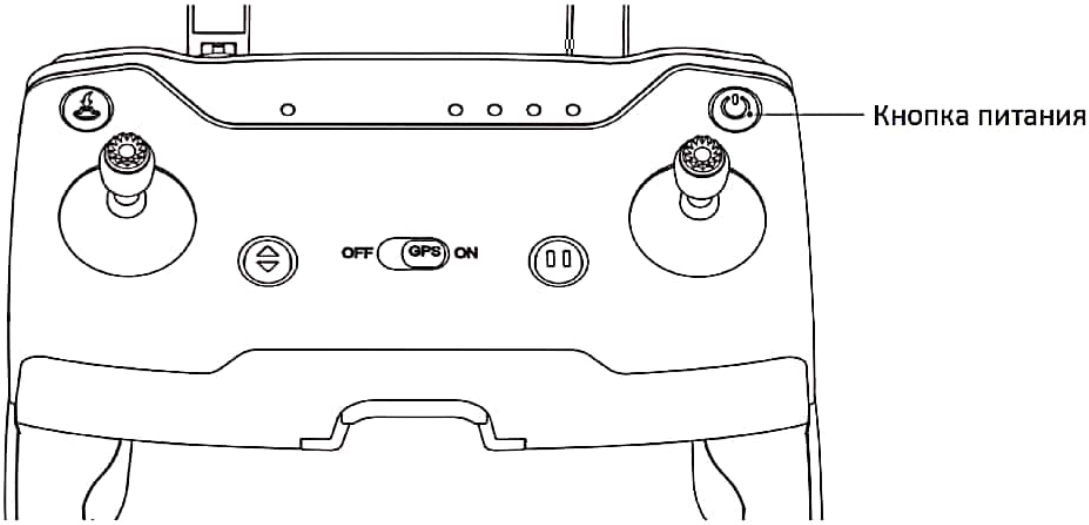
Пульт дистанционного управления

В этом разделе описываются функции пульта дистанционного управления и содержится инструкция по управлению квадрокоптером и камерой.

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

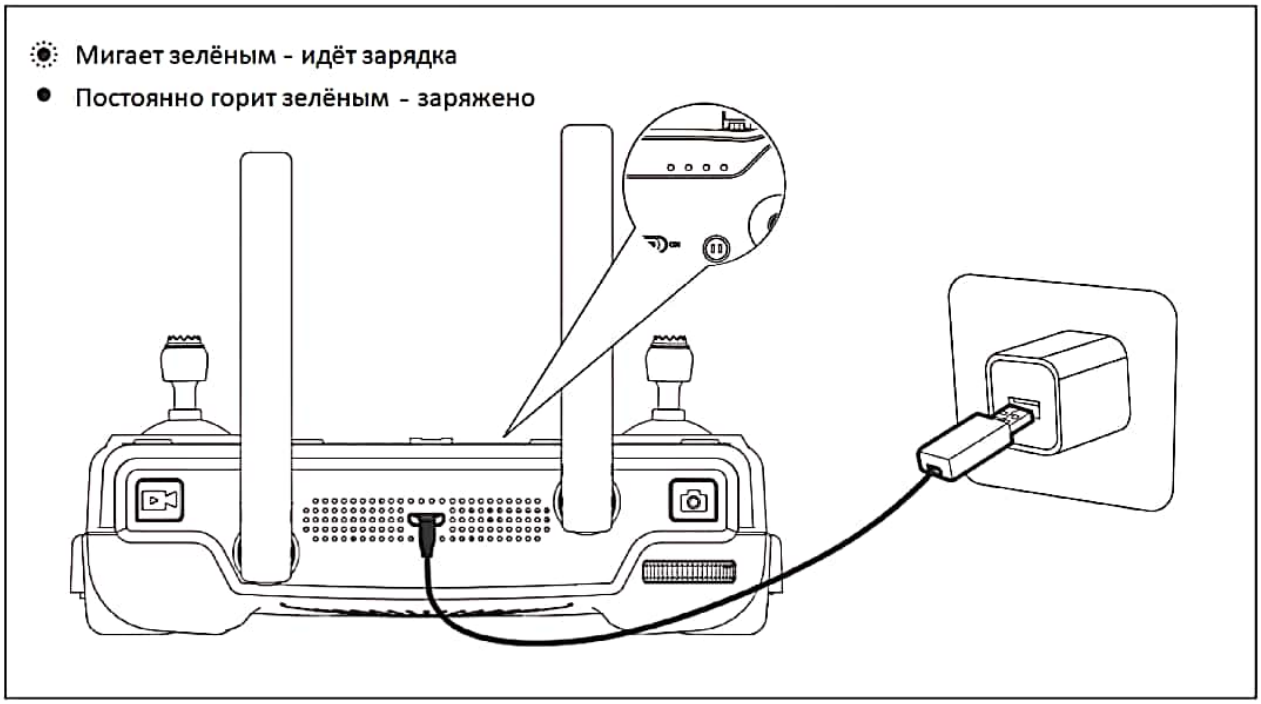
Включение и выключение питания



Для включения или выключения пульта дистанционного управления нажмите и удерживайте более 1,5 сек кнопку питания.

Проверка состояния и зарядка батареи

После включения пульта д/у проверьте состояние индикатора питания. Когда индикатор горит четырьмя зелёными огнями - это означает, что батарея полность заряжена. Когда индикатор питания мигает зелёным цветом - значит заряд батареи недостаточен.

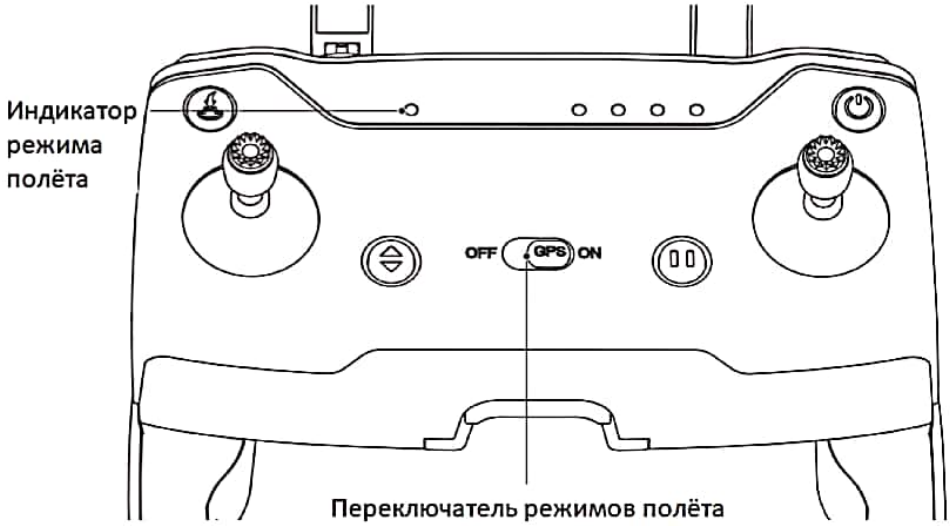


Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

Функции и состояние пульта д/у



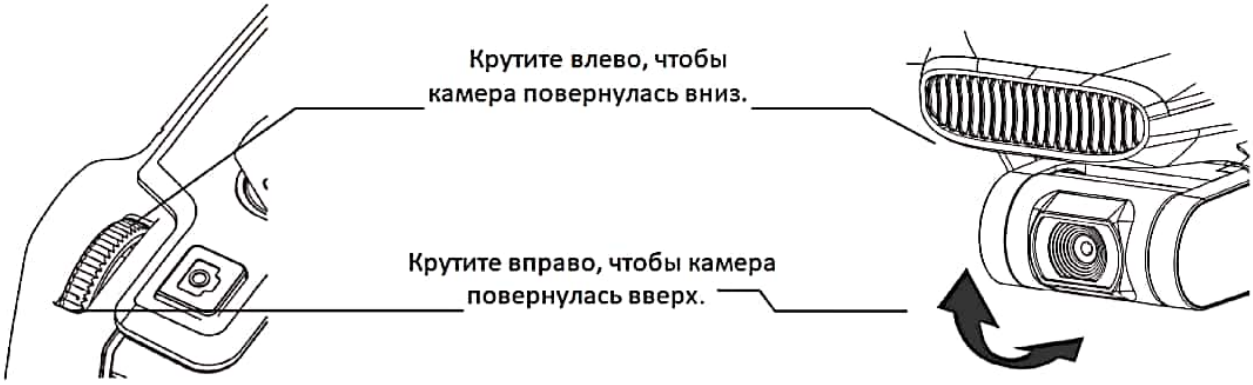
Кнопка переключения режимов полёта

Используйте кнопку "ON/OFF" для переключения режимов полёта. Индикатор режима полёта укажет текущий режим.

Индикаторная лампа	
Зелёный цвет	Полёт в режиме GPS Mode
Красный цвет	Полёт в режиме Altitude Mode

Управление карданным подвесом

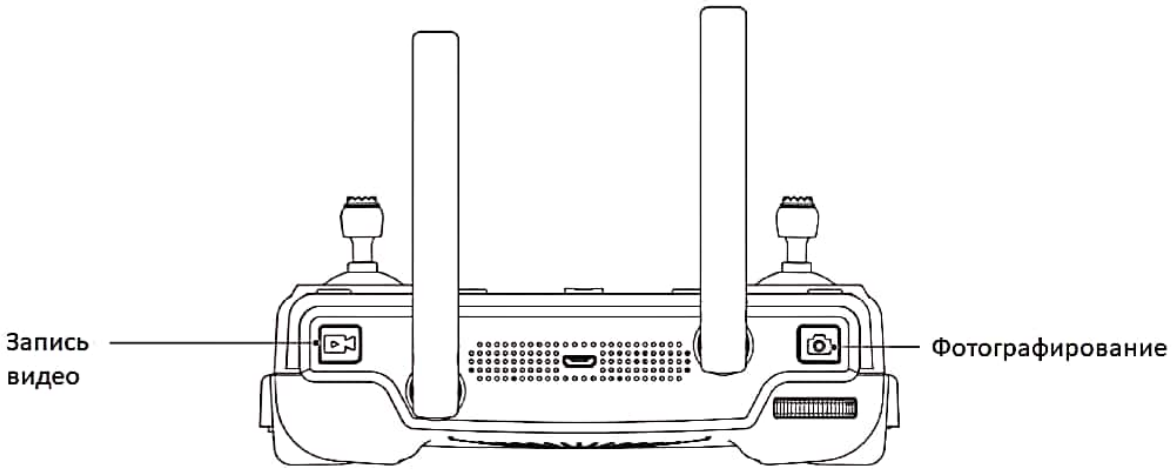
Угол съёмки камеры можно регулировать для выбора лучшего вида аэрофотосъёмки. Прокручивайте колесо в левом углу пульта д/у, чтобы управлять углом наклона камеры, как показано на картинке.



Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Фото / Видео

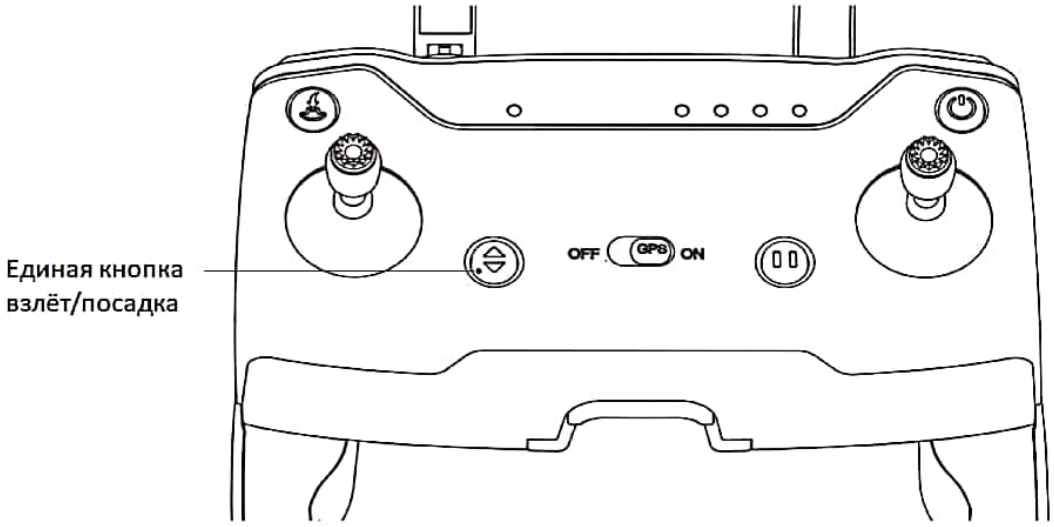


Нажмите " ", пульт издаст звук "Биип"; это означает, что фотография успешно сделана.
Нажмите " ", пульт издаст звук "Б-Б-", что означает успешное начало записи видео.
Нажмите снова " ", пульт издаст звук "Б-Б-", что означает, что запись видео завершена.

Примечания

- Если в коптер не вставить карту памяти или карта памяти неисправна, то фотографии и видео, сохраняемые в мобильное устройство, будут низкого качества.
- Остановите запись видео перед выключением коптера, чтобы не повредить файл.
- Нельзя сделать фотографию, когда идёт запись видео.

Единая кнопка взлёт/посадка



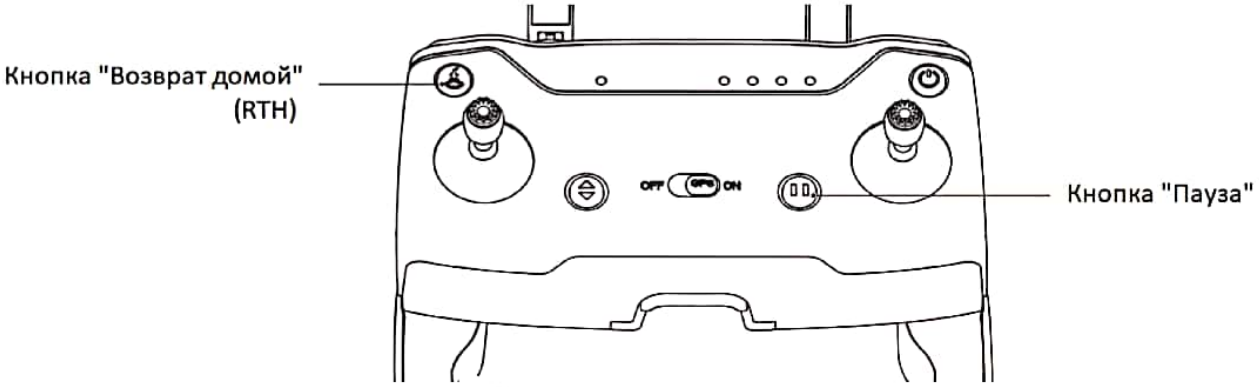
Нажмите и удерживайте кнопку " " в течение 2-3 сек. Пульт издаст продолжительный звуковой сигнал; после этого коптер поднимется на высоту 1,2 м и зависнет.
Снова нажмите и удерживайте внопку " " в течение 2-3 сек. Пульт издаст продолжительный звуковой сигнал; при этом коптер начнёт вертикально снижаться и приземлится.

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

Кнопка "Возврат домой" (RTH) / Кпопка "Пауза"



Нажмите и удерживайте кнопку " " до появления звукового сигнала пульта, чтобы запустить процесс возврата в последнюю записанную точку возврата. В процессе подъёма и возврата джойстики не работают. Во время посадки пользователь может управлять джойстиками для выбора места посадки. Если во время возврата нажать на кнопку " " снова, то управление восстановится.

Короткое нажатие на кнопку "Пауза" приведёт к прерыванию текущего режима полёта (такого как слежение, следование по путевым точкам, быстрые съёмки или режим орбиты) и переходу коптера в режим зависания на месте.

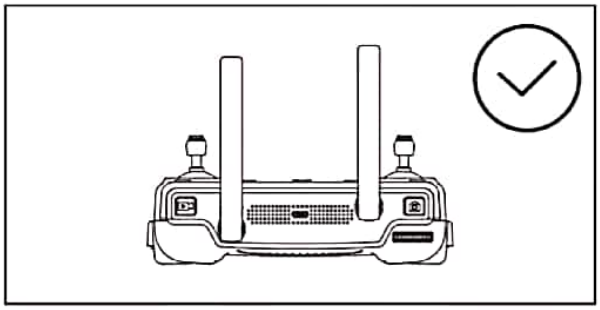
Внимание:

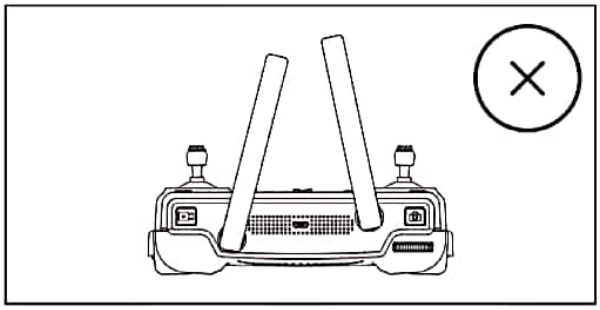
- Чтобы обеспечить более точное возвращение в исходную точку, пожалуйста, в момент активации режима возврата домой летайте на открытой местности (без высотных зданий в радиусе 50 м, возвышенностей в радиусе 10 метров) в зоне уверенного приёма GPS.
- Находясь в режиме позиционирования по GPS, коптер автоматически включит режим возврата домой, если сигнал управления с пульта будет потерян.
- После включения режима RTH, если коптер летел на высоте ниже 30 м, он автоматически поднимется на высоту 30 метров, прежде чем начнёт возвращаться в исходную точку. Если коптер летел на высоте более 30 метров, то он вернётся в исходную точку на этой высоте. Пожалуйста, не используйте другие функции во время возврата домой. Убедитесь, что на пути коптера нет препятствий, чтобы избежать несчастных случаев.

Зона оптимальной передачи сигнала

Всегда летайте в условиях зоны оптимальной передачи сигнала. Для поддержания оптимальных условий отрегулируйте положение антенн пульта д/у и держите пространство между пультом и квадрокоптером во время полёта всегда свободным.

- Всегда держите коптер в пределах прямой видимости перед пультом д/у без каких-либо препятствий между пультом и квадрокоптером.
- Не следует летать, направляя конец антенны на коптер; в этом случае коптер будет находиться в зоне плохой коммуникации.



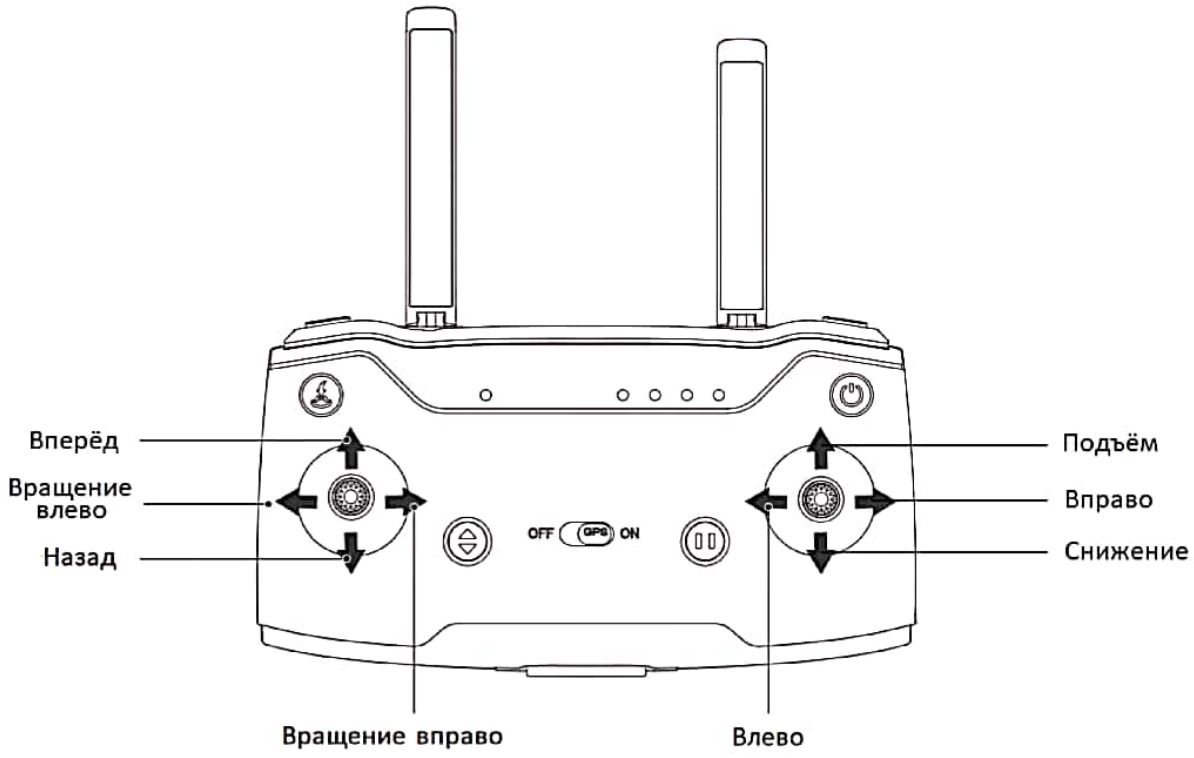


Copyright © C-Fly all rights reserved

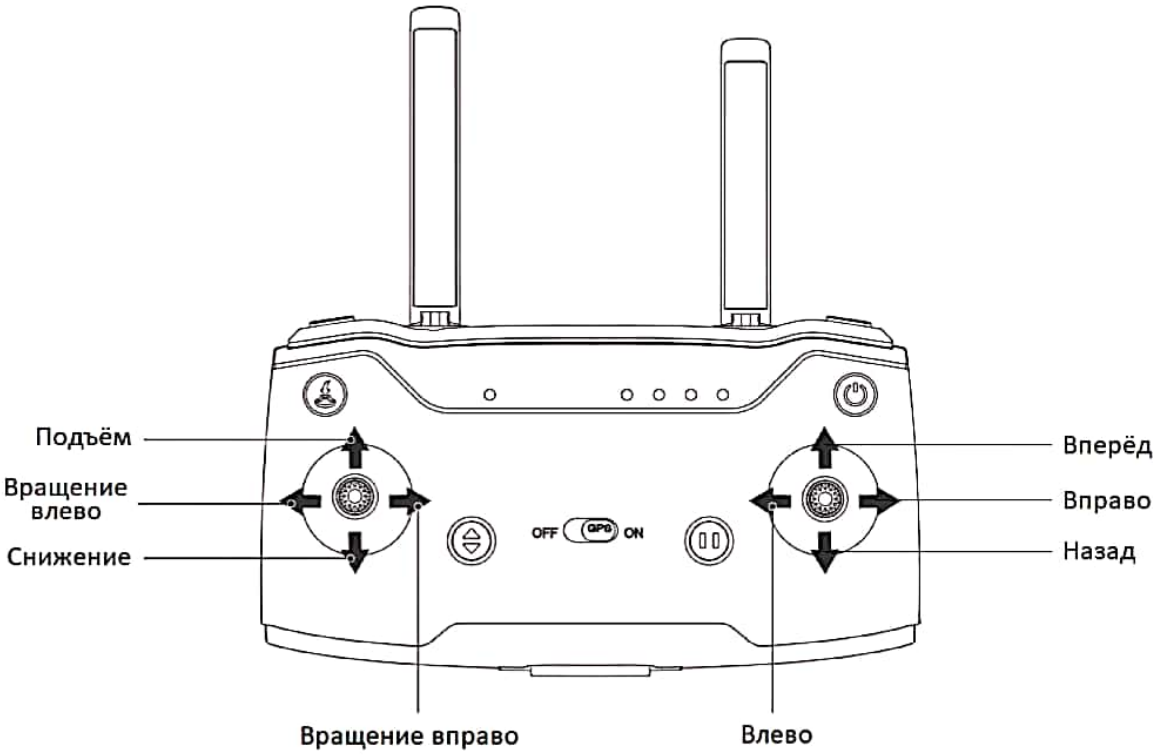
Сканировано с CamScanner

Режимы управления стиками

Mode 1



Mode 2 (по умолчанию)

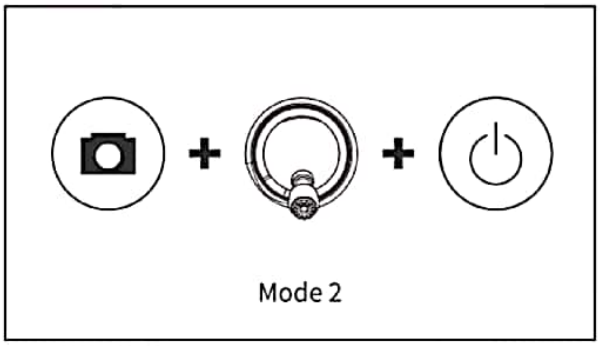


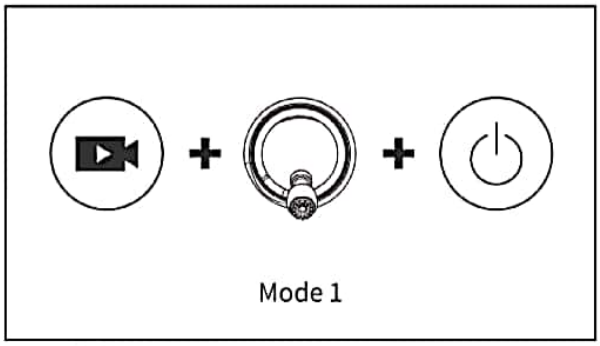
Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

Переключение режимов Mode 2 / Mode 1

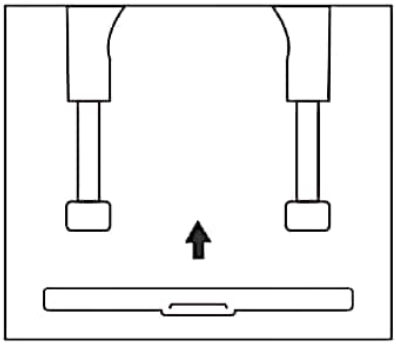




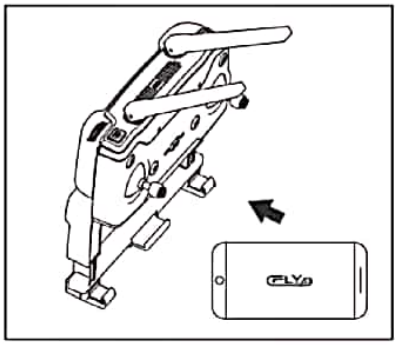
● Переключение в режим Mode 2 (установлен по умолчанию)
Предварительно отклоните левый стик в крайнее нижнее положение и задержите, затем одновременно нажмите кнопки " " and " " и дождитесь, пока пульт издаст звуковой сигнал и две вспышки зелёного светодиода известят об успешном изменении режима. Перед использованием пульта перезагрузите его.

● Переключение в режим Mode 1
Предварительно отклоните правый стик в крайнее нижнее положение и задержите, затем одновременно нажмите кнопки " " and " " и дождитесь, пока пульт издаст звуковой сигнал и две вспышки зелёного светодиода известят об успешном изменении режима. Перед использованием пульта перезагрузите его.

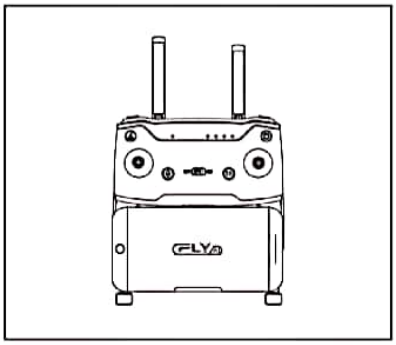
Установка держателя телефона



1. Вставьте держатель для телефона в подставку пульта дистанционного управления



2. Установите телефон в держатель



3. Отрегулируйте положение телефона в держателе, прижав его к пульту д/у

Загрузка мобильного приложения

Обязательно запустите приложение перед запуском квадрокоптера.
С помощью приложения Вы сможете управлять полётом, подвесом камеры и устанавливать параметры полёта коптера.

Отсканируйте QR-код, чтобы загрузить приложение

● Please make sure that the mobile software environment is Android 5.0 or above and IOS 9.0 or above,otherwise the APP may not be installed successfully or may work with errors.

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Сохранение фотографий и видео

4K

3840 x 2160

- Если SD-карта не установлена, видео и фотографии будут сохранены в мобильном приложении. В этом случае качество картинки будет относительно низкое (не рекомендуется).
- Если карта памяти вставлена в коптер, видео и фотографии будут сохранены на SD-карту. В этом случае качество картинки будет значительно лучше (рекомендуется).
- Видео и фотографии на SD-карте могут быть переданы в высоком качестве в мобильное приложение.
- Качество FPV-передачи и расстояние варьируются в зависимости от различных мобильных телефонов и различных условий окружающей среды.
- Пожалуйста, летайте на коптере по возможности на открытом пространстве для лучшего качества FPV-передачи.
- Тесты показывают максимальную дальность FPV-передачи до 5000 метров на открытой местности без помех.

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

Полёт

В этом разделе описываются методы безопасного полёта и ограничения на полёты.

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Требования к полётной среде

- Не летайте в плохую погоду (при сильном ветре, в снег, дождь и туман).
- Место для полётов выбирайте широкое открытое без высотных зданий вокруг. Здания, в которых используется много стальных стержней, могут повлиять на работу компаса и блокировать сигналы GPS, что приведёт к плохому позиционированию или даже к потере коптера.
- Во время полётов держите коптер в поле зрения, держитесь вдали от препятствий.
- Не летайте в районах, где есть высоковольтные линии электропередач, базовые станции связи или вышки передач и т.д., чтобы избежать искажения сигнала пульта дистанционного управления.
- При дальних полётах, близких к максимальной дистанции, производительность батереи и системы питания коптера будут ухудшаться из-за факторов окружающей среды, что повлияет на лётные характеристики. Пожалуйста, летайте с осторожностью.
- GPS будет недоступен при полётах в зоне кругов Арктики и Антарктики.

Ограничения на полёты и специальные зоны

В соответствии с правилами использования воздушного пространства и правилами управления беспилотными летательными аппаратами, квадрокоптеры должны летать в предписанном воздушном пространстве.

Предполётная проверка

- Убедитесь, что пульт д/у, аккумулятор коптера и мобильного устройства полностью заряжены.
- Убедитесь, что пропеллеры целы и установлены правильно.
- Убедитесь, что передние и задние лучи полностью распрямлены.
- Убедитесь, что объектив камеры чистый.
- Убедитесь, что карта памяти установлена корректно.
- Убедитесь, что аккумулятор установлен надёжно.
- Всегда используйте только оригинальные компоненты или аксессуары, сертифицированные производителем. Использование неоригинальных аксессуаров может представлять опасность для коптера.

Испытательный полёт

Режим для начинающих

На начальном этапе полётов используйте, пожалуйста, этот режим. После активации режима перед взлётом коптер определит своё положение по GPS. Если коптер потерял управление после взлёта, его можно вернуть, используя автоматический режим RTH.

Повторное сопряжение пульта д/у и квадрокоптера

Коптер из коробки предварительно сопряжён с пультом д/у и может сразу использоваться после включения. Однако, если пульт д/у заменён или по другим причинам происходит сбой в согласованности работы коптера и пульта, пожалуйста, выполните сопряжение снова, произведя следующие действия:

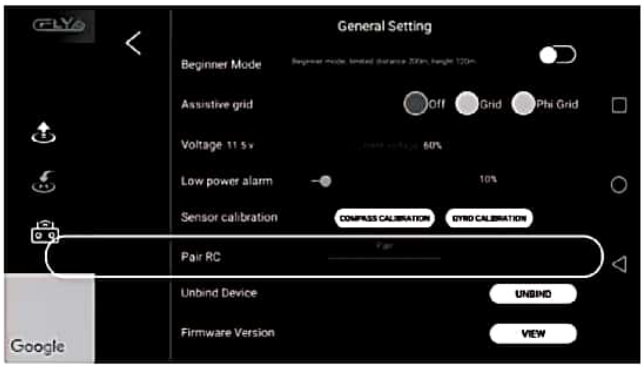
(1) Включите квадрокоптер и пульт дистанционного управления.

(2) В телефоне откройте настройки и перейдите в меню Настройки - WLAN, чтобы просмотреть список Wi-Fi сетей. Пользователь может видеть сеть Wi-Fi пульта д/у: Ground-xxxxxx (где xxxxxx - серийный номер, состоящий из букв и цифр). Пожалуйста, запишите серийный номер пульта д/у.

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner



(3) Выберите сеть Wi-Fi пульта д/у и подключитесь к ней.

(4) Войдите в приложение и кликните "..." в правом верхнем углу. Перейдите в меню настройки (см. картинку) и затем нажмите "Pair RC"

(5) Отсканированные Wi-Fi сети будут отображаться в диалоговом окне, выберите сеть квадрокоптера (например, Drone-xxxxxx), а затем нажмите "OK".

(6) Снова войдите в меню настроек WLAN телефона и проверьте серийный номер пульта д/у. Если серийный номер был изменён, значит, привязка завершена. В этот момент задний индикатор на квадрокоптере начнёт мигать зелёным цветом или загорится непрерывно.

Самодиагностика коптера

После включения, квадрокоптер необходимо расположить на горизонтальной поверхности в течение 30 секунд для проведения самодиагностики.
Когда коптер и пульт д/у успешно соединятся между собой, индикатор состояния сзади загорится постоянным синим цветом, что будет означать, что коптер начинает процедуру самодиагностики.
В это время коптер должен неподвижно находиться на горизонтальной поверхности.

Калибровка компаса

Коптер оборудован встроенным компасом, который обеспечивает поддержание точного курса во время полёта. Состояние компаса необходимо проверять перед каждым полётом. Если возникнут следующие ситуации, пожалуйста, откалибруйте компас коптера:

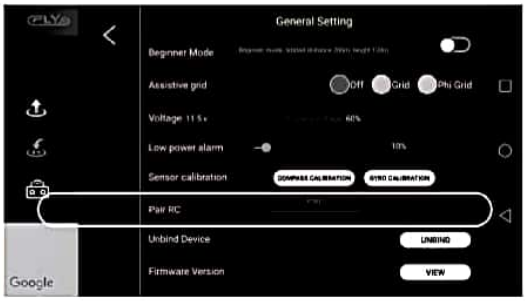
- Если полёты будут осуществляться в другом месте.
- Если индикатор коптера показывает, что компас имеет ошибки.
- Если приложение и коптер напоминают о необходимости калибровки компаса.
- Если коптер сильно отклоняется при зависании или в полёте.

Copyright © C-Fly all rights reserved

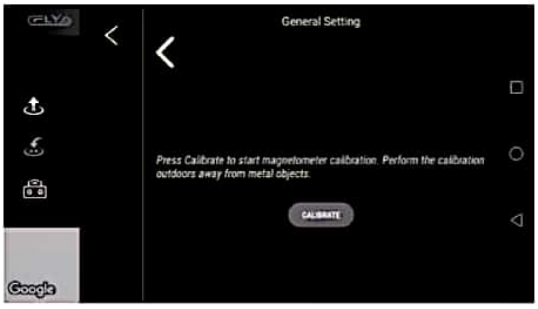
Сканировано с CamScanner

Калибровка компаса через мобильное приложение.

Нажмите кнопку "..." в правом верхнем углу экрана

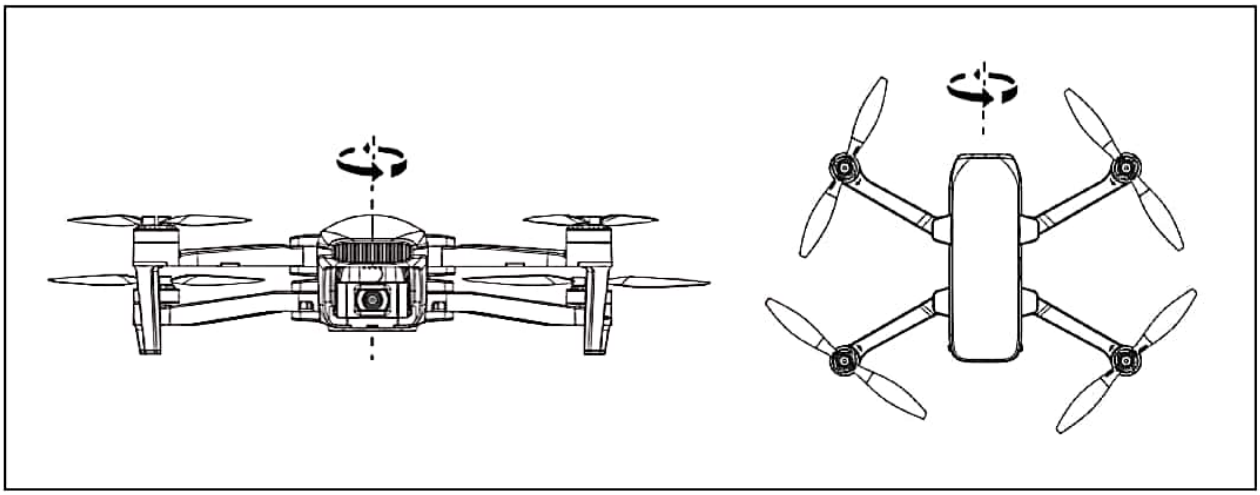


Войдите в меню "General Settings"



Калибровочный интерфейс 1

Калибровочный интерфейс 2



Вертикальная калибровка / Горизонтальная калибровка

(1) Войдите в режим калибровки

После подключения коптера к приложению нажмите кнопку "..." в правом верхнем углу интерфейса управления приложением, чтобы войти в меню "Общие настройки" ("General Settings"), а затем нажмите кнопку "Калибровка" ("Calibration"). Когда в приложении появится запрос, убедитесь в том, что окружающая обстановка подходит для калибровки, отойдите от металлических предметов. Затем нажмите кнопку "Калибровка".

Режим калибровки запустится, когда индикатор состояния сзади попеременно замигает синим и красным цветом.

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

(2) Калибровка компаса

● Когда приложение предложит вращать коптер горизонтально, разместите его в руке горизонтально и поворачивайте в горизонте до тех пор, пока индикатор состояния сзади не замигает попеременно красным и зелёным цветами, что будет означать, что горизонтальная калибровка прошла успешно.

● Вертикальная калибровка: когда приложение предложит повернуть переднюю часть коптера вверх и поворачивать, поместите коптер на вытянутой руке и убедитесь, что его корпус перпендикулярен поверхности земли и затем вращайте его в горизонте. Когда индикатор состояния сзади станет зелёным (загорится постоянно или будет мигать), это будет означать, что компас успешно откалиброван. В это время приложение сообщит "Калибровка прошла успешно", нажмите "Готово", чтобы завершить процесс калибровки. Если индикатор состояния сзади загорится красным цветом более, чем на 6 сек - это означает, что калибровка компаса не удалась. Перейдите в другое место и выполните калибровку компаса снова.

Примечания

● После смены места полёта обязательно откалибруйте компас перед первым полётом.

● Если во время полёта индикатор коптера попеременно замигает синим и зелёным цветом - это означает ошибку компаса и его необходимо откалибровать.

● При калибровке компаса держитесь подальше от предметов, которые могут давать магнитные помехи. В противном случае калибровка может произойти неправильно.

● Не выполняйте калибровку в местах с сильными магнитными полями (вблизи магнитных предметов, автопарковок и зданий с подземной инфраструктурой.

● Не выполняйте калибровку рядом с ферромагнитами (присутствуют в мобильных телефонах, ключах).

● Не выполняйте калибровку вблизи больших металлических предметов, конструкций.

Основные этапы управления полётом

(1) Поместите коптер на широкую открытую площадку передней частью вперёд от пользователя.
(2) Включите пульт дистанционного управления и коптер.
(3) Дождитесь подтверждения сопряжения пульта и коптера и окончания самодиагностики коптера.
(4) Запустите мобильное приложение и войдите в интерфейс FPV.
(5) Запустите моторы после того, как приложение сообщит: ready go.
(6) Поднимите стик газа, чтобы коптер взлетел и управляйте полётом с помощью стика направления.
(7) Опустите стик газа, чтобы коптер приземлился.
(8) Опустите стик газа в нижнее положение и удерживайте в течение 3 сек, чтобы выключить моторы.
(9) Извлеките батарею из коптера, а затем выключите пульт дистанционного управления.

Рекомендации и советы по записи видео:

(1) Перед полётом убедитесь, что все компоненты коптера находятся в нормальном состоянии.
(2) Для записи выбирайте солнечную и маловетренную погоду.
(3) Выполните пробный полёт, чтобы проверить маршрут и выбрать сцены для съёмки.
(4) Плавно нажимайте на стики, чтобы движение коптера было плавным и стабильным.
(5) Выберите подходящий угол подвеса для съёмки.
(6) Попробуйте записать видео в режиме позиционирования.

Copyright © C-Fly all rights reserved

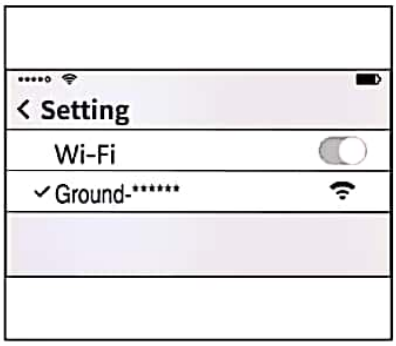
Сканировано с CamScanner

Управление полётом с пульта д/у

Включение питания

Поместите коптер на ровную поверхность, включите последовательно сначала пульт дистанционного управления и затем коптера и подождите около 30 сек для завершения самодиагностики коптера. Когда индикаторы состояния сзади коптера переключатся с мигающего или постоянно горящего **синего** цвета на мигающий или постоянно горящий **зелёный** цвет - это будет означать, что пульт и коптер подключились.

Подключение приложения



Настройки WLAN

Подключено

Запуск основного интерфейса

Нажмите кнопку "Настройка WLAN" ("WLAN Setting") и выберите "Ground-xxxxxx". После успешного подключения к Wi-Fi выйдите из параметров настройки. Откройте приложение, войдите на домашнюю страницу, как показано на рисунке. Когда появится интерфейс бинда, нажмите "Проверить" ("Check"), затем нажмите "Начать полёт" ("Start Flying"), чтобы войти в режим управления полётом, увидеть картинку в реальном времени или выполнить необходимые операции.

Примечания

- Поддерживайте только текущее соединение и не переключайтесь на мобильную связь.
- Используйте приложение для мониторинга изображения и текущего состояния квадрокоптера.

Статус сигнала GPS

Когда индикатор состояния коптера сзади горит постоянным зелёным цветом - это указывает на то, что определение позиции коптера по GPS происходит нормально и коптер может безопасно взлететь. Когда индикатор начинает мигать зелёным - это указывает на то, что сигнал GPS слабый или отсутствует и коптер может переключиться на режим Altitude Mode (режим удержания высоты). В этом режиме управлять коптером сложнее и он не рекомендуется для начинающих пилотов.

【Примечания】

- Взлетайте только после того, как индикатор состояния коптера сзади загорится постоянным зелёным цветом (указывает на хороший сигнал GPS).
- Выбирайте открытое и просторное место. Высокие стальные конструкции и металлические предметы будут мешать работе компаса и удержанию сигнала GPS.

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

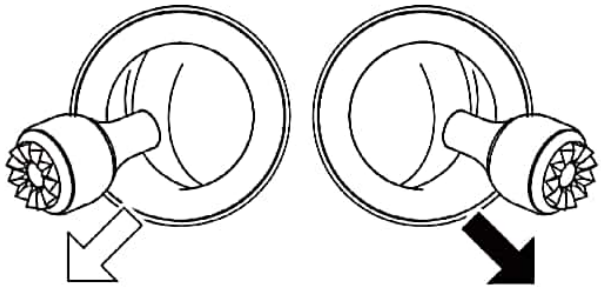
Управление взлётом

● Метод 1: ручной взлёт

Разведите левый и правый стики кнаружи, чтобы запустить моторы.

● Метод 2: взлёт по кнопке

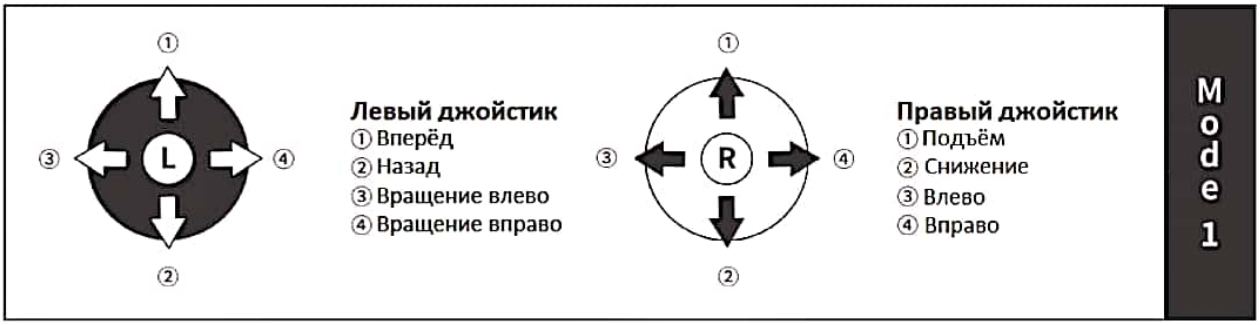
Нажмите и удерживайте в течение 2-3 сек кнопку " ⌃⌄ ". После того, как пульт издаст продолжительный звуковой сигнал, коптер автоматически взлетит и поднимется на высоту 1,2 м и так зависнет.



Левый стик Правый стик

Управление полётом

После взлёта управляйте полётом коптером как показано на рисунке.



Посадка

Обращайте внимание на необходимость избегать препятствия. Убедитесь, что коптер находится над посадочной площадкой. Выберите в качестве посадочной площадки открытое и ровное пространство.

Способ 1: посадка вручную

Медленно опускайте стик газа, чтобы вручную посадить коптер. Когда коптер опустится на землю, переведите стик в крайнее нижнее положение и задержите, чтобы остановить моторы.

Способ 2: посадка по кнопке

Нажмите и удерживайте в течение 2-3 сек кнопку " ⌃⌄ ". После того, как пульт издаст продолжительный звуковой сигнал, коптер приземлится вертикально.

Выключение питания

После завершения полёта сначала выключите квадрокоптер, а затем пульт дистанционного управления. Не прикасайтесь к моторам сразу после того, как коптер только приземлился!

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Мобильное приложение CFLY 2

В этом разделе представлены основные функции приложения CFLY 2

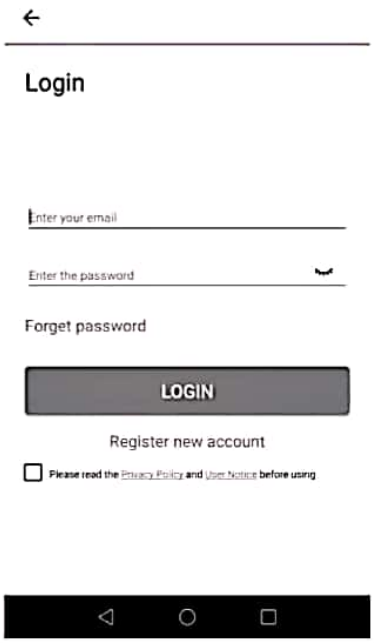
Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

Регистрация и авторизация

Регистрация учётной записи

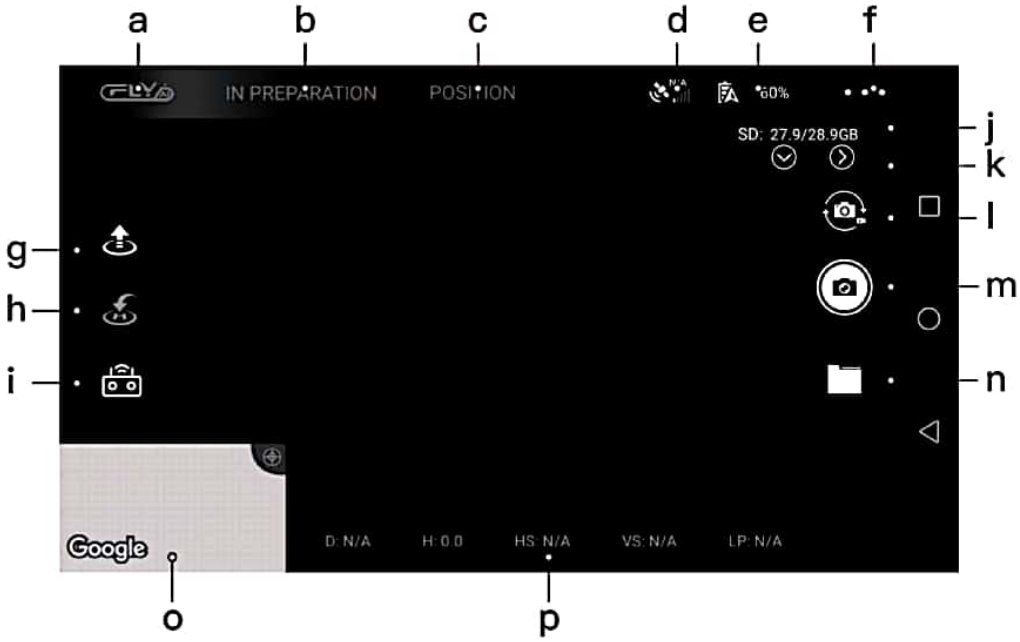


Вход в аккаунт

Домашняя страница

Регистрация и вход в систему

a	Регистрация в аккаунте	Новому пользователю необходимо зарегистрировать учётную запись с помощью мобильного телефона и электронной почты
b	Вход в аккаунт	После регистрации введите вашу учётную запись и пароль для входа в систему
c	Домашняя страница	После входа в систему пользователь может проверить бинд пульта и коптера в окне домашней страницы



Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

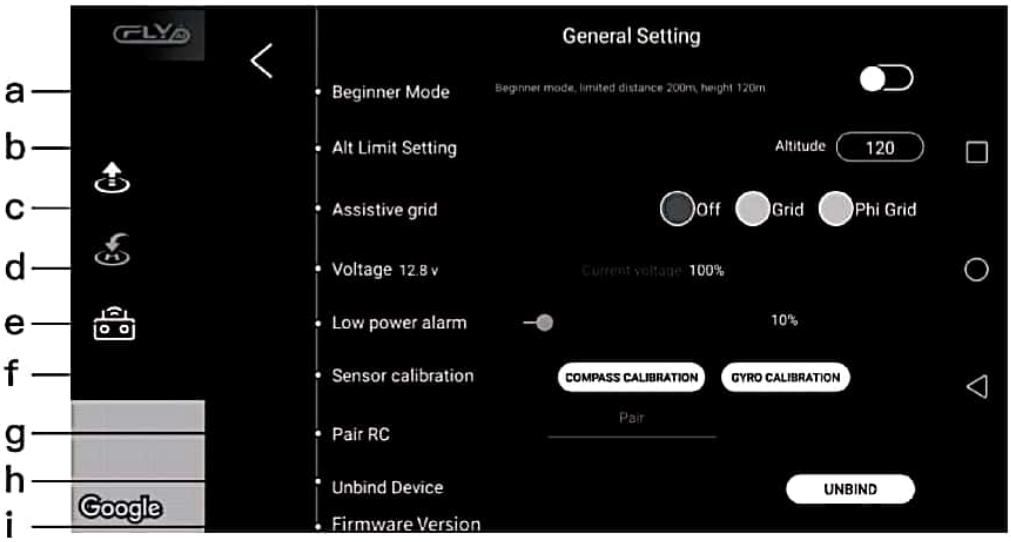
Основной интерфейс

a	**Домашняя страница**	Возврат на домашнюю страницу.
b	**Состояние коптера**	Отображение текущего состояния квадрокоптера.
c	**Статус полёта**	Текущий режим полёта. Нажмите здесь, чтобы открыть список доступных режимов полёта и выберите подходящий режим. Для получения информации о функциях режимов полёта смотрите их описание в соответствующем разделе инструкции.
d	**Сигнал GPS**	Отображение количества спутников, пойманных коптером в настоящий момент.
e	**Виджет батареи**	Отображение заряда батареи для оценки времени автономной работы коптера.
f	**Основные настройки**	Нажмите, чтобы войти в меню основных настроек.
g	**Кнопка взлёта**	Перед взлётом коптера на дисплее будет отображаться символ "".
		После тапа по иконке коптер автоматически взлетит и зависнет на высоте 1,2 м.
	Кнопка посадки	После взлёта здесь отображается значок "".
		После тапа по иконке коптер автоматически опустится на землю.
h	**Возврат домой (RTH)**	Иконка отображается, когда коптер находится в режиме автовозврата домой.
i	**Быстрая съёмка**	Запуск режимов "ракета", "дронни", "спираль" и "бумеранг".
j	**Состояние карты памяти**	Значок N/A отображается, если карта памяти не вставлена в коптер; статус носителя отобразится, когда карта будет установлена в коптер.
k	**Скрыть/показать меню**	Скрыть или показать меню "Фото и видео".
l	**Переключатель фото/видео**	Кнопка предназначена для переключения режимов между фото и видео.
m	**Режим записи видео**	Начало/остановка записи видео.
m	**Режим фотосъёмки**	Нажмите, чтобы сделать фотографию.
n	**Альбом**	Нажмите для входа в альбом, чтобы посмотреть сделанные фото и видео.
o	**Карта**	Нажмите, чтобы расширить карту и увидеть текущее местоположение.
p	**Телеметрия**	Расстояние между текущим положением коптера и точкой возврата.
		Текущая высота полёта коптера относительно точки возврата.
		Текущая скорость горизонтального полёта коптера.
		Текущая вертикальная скорость полёта коптера.
		Статус позиционирования мобильного телефона.

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner



Интерфейс Основные настройки

Основные настройки		
a	Режим "Новичок"	перед взлётом можно включить или выключить режим для начинающих, а также установить ограничения на полёт для режима по расстоянию и высоте.
b	Установка предела высоты	Перед взлётом задайте максимальную высоту полёта. По умолчанию 120 м. Установить высоту можно от 30 до 500 метров.
c	Вспомогательная сетка	Во время аэрофотосъёмки можно пользоваться вспомогательными линиями.
d	Напряжение батареи	Отображение напряжения батареи квадрокоптера.
e	Сигнал о низком напряжении	Установка сигнала тревоги по оставшемуся заряду батареи коптера. Можно задать значения для тревоги в диапазоне от 10 до 80 %.
f	Калибровка компаса	Чтобы откалибровать компас, обратитесь к соответствующему разделу.
g	Сопряжение пульта д/у	Для сопряжения пульта д/у и коптера обратитесь к соответствующему разделу.
h	Отмена привязки коптера	Отвязка текущего приложения и коптера.
i	Версия прошивки	Нажмите, чтобы посмотреть версии прошивок приложения и компонентов пульта дистанционного управления и квадрокоптера.

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Описание режимов полёта

В интерфейсе управления приложения могут отображаться следующие режимы полёта.

GPS mode (Режим позиционирования по GPS)

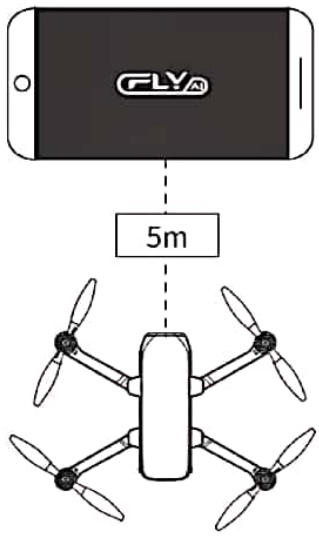
Режим полёта устанавливается по умолчанию при включении коптера. Коптер будет доступен, когда определит своё местоположение (индикатор состояния коптера будет гореть непрерывно зелёным цветом). В этом режиме коптер автоматически ориентируется по сигналу GPS, поэтому в этом режиме он проявляет наибольшую стабильность и полёт в этом режиме наиболее безопасен.

Altitude Mode (Режим удержания высоты)

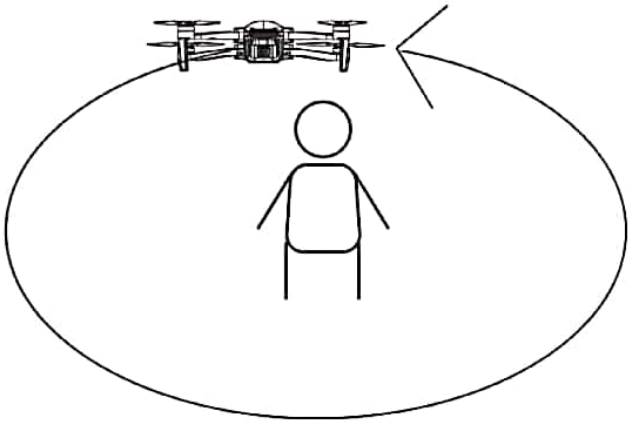
В этом режиме коптер использует только систему оптического позиционирования без использования сигнала GPS и поэтому движения коптера более гибкие. Это требует от оператора более квалифицированного управления полётом. Если в процессе полёта в этом режиме оптическое позиционирование сбивается - передние огни коптера начинают мигать красным цветом, и система отключается. Теперь полёт осуществляется полностью в ручном режиме.
Полёты в этом режиме может осуществлять только опытный пользователь.

Orbit Mode (Режим орбиты)

Если коптер определил свою позицию, то при активации этого режима коптер будет вращаться вокруг своего текущего положения. В это время, управляя коптером вперёд и назад, можно регулировать радиус орбиты вращения, а стиком газа вверх или вниз - высоту полёта коптера по орбите.



Коптер будет следовать за телефоном на расстоянии 5 м от него



Режим орбиты

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

Режим слежения (при успешном позиционировании с GPS)

В этом режиме коптер будет автоматически следовать за мобильным телефоном пользователя.

(1) Обязательно обращайте внимание на состояние сигнала GPS при использовании этого режима!

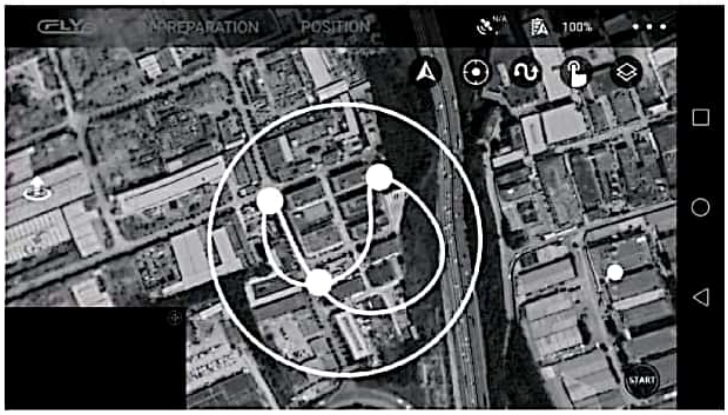
Режим слежения можно использовать когда сигнал GPS отображается в мобильном приложении.
Не рекомендуется использовать режим слежения, если сигнал GPS в приложении не отображается.
Обязательно обращайте внимание на расстояние коптера до окружающих предметов в полёте.
Нельзя использовать режим слежения, когда приложение определяет сигнал GPS как плохой!

(2) Перед возвратом

Предупреждение: для точного возвращения коптера, пожалуйста, выберите широкое и открытое место без строений в пределах 50 м и барьеров в пределах 10 м, и убедитесь, что сигнал GPS хороший, чтобы функция возврата домой сработала правильно.
Убедитесь, что местоположение телефона определено точно и правильно.

Режим полёта по заданным точкам

Полёт по точкам 1



Полёт по точкам 2

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

(1) Нажмите на карту в левом нижнем углу главного интерфейса приложения, появится всплывающее окно "Карта/путевая точка".
(2) Перед активацией режима убедитесь в достаточном уровне заряда батереи коптера и мобильного телефона. Нажмите "Полёт по путевой точке" или "Планирование маршрута" и прочтите всплывающее уведомление.
(3) Коснитесь на экране путевых точек и установите высоту (по умолчанию 30 метров) в правой части экрана. Затем нажмите "Начать", чтобы начать полёт по путевым точкам. Пользователь увидит, как коптер летит по путевым точкам. Когда коптер прилетит к конечной точке маршрута, он зависнет над этой точкой.
(4) Нажмите "Стоп", чтобы выйти из режима полёта по путевым точкам.

Примечания

● Выбирайте путевые точки в пределах круга (в радиусе 100 метров). Если режим путевых точек выключить - коптер зависнет. Чтобы снова его запустить, пользователь может нажать на новые путевые точки, чтобы снова включить этот режим. Во время возвращения на посадку коптер автоматически выйдет из режима полёта по точкам и вернётся в начальную точку или приземлится на землю.

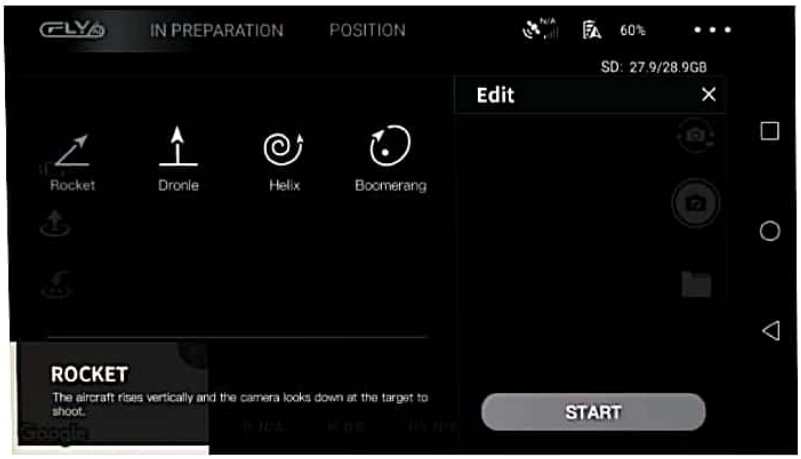
● В целях личной и имущественной безопасности пользователя, пожалуйста, используйте эту функцию осторожно. Для полёта всегда выбирайте открытую и просторную площадку вдали от скопления людей и всегда обращайте внимание на окружающую обстановку и высоту полёта.

Примечания

● Если в коптер установлена карта памяти, то фото и видео будут записаны на карту памяти. В противном случае фото и видео будут сохранены в фотоальбоме мобильного приложения.

● При использовании карты памяти качество сохраняемых видеофайлов лучше. Качество файлов, сохраняемых на мобильный телефон низкое.

Режимы быстрой съёмки



Режимы быстрой съёмки - это режимы "ракета", "дронни", "спираль" и режим "бумеранг". В этих режимах коптер может автоматически летать и непрерывно записывать видео всего полёта, а в конце автоматически создавать короткие видеоролики.

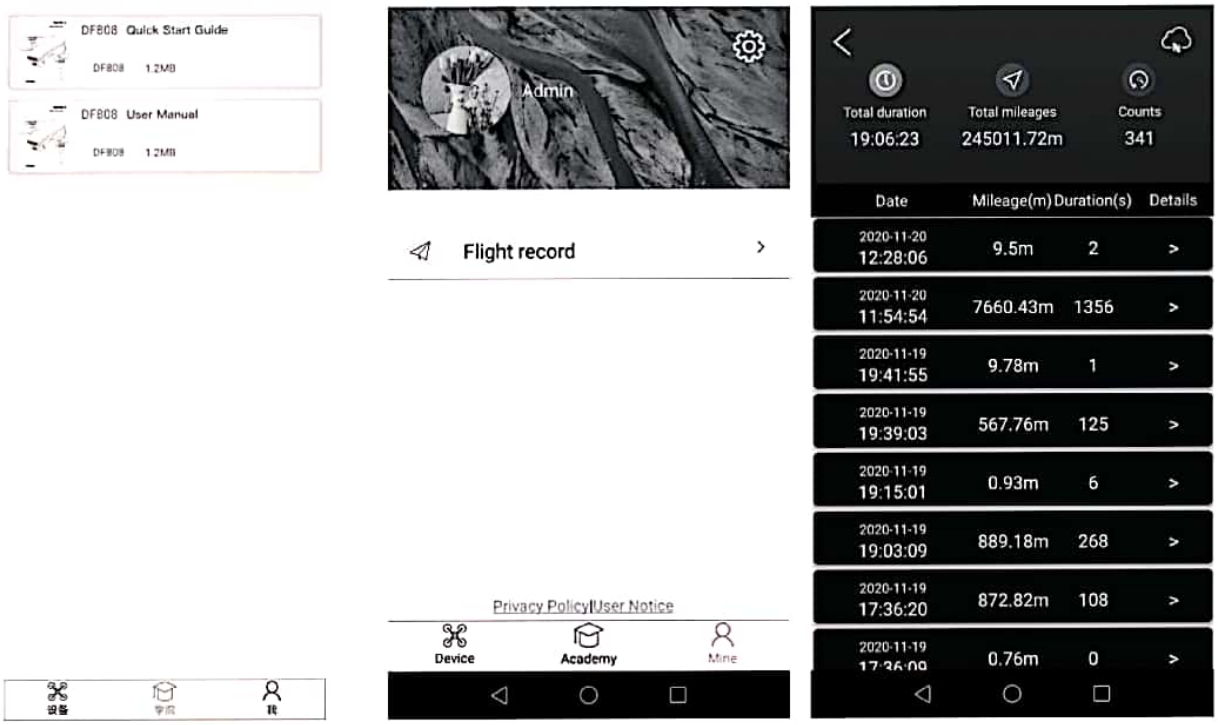
Rocket: ("Ракета") - коптер поднимается вертикально вверх, а камера снимает цель внизу.
Dronie: ("Дронни") - коптер отлетает назад, взлетая, а камера следит за целью.
Helix: ("Спираль") - коптер принимает телефон оператора за центр и поднимается вверх по спирали, снимая на камеру.
Boomerang: ("Бумеранг") - Коптер принимает своё текущее положение за отправную точку и облетает цель по эллиптической траектории и затем возвращается в исходную точку съёмки. Обеспечьте достаточное пространство вокруг для коптера (в радиусе 30 м вокруг).

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

Others



a. Check the instructions for all models

b. Me

c. Flight record

Other

a	**Check the instructions for all models.**	Посмотреть описания (инструкции) моделей
b	**Me**	Настройка учётной записи, Настройка системы
c	**Flight record**	Запись журнала полётов

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Приложение

В этом разделе представлены состав системы, комплектация, технические характеристики, правила безопасности и меры предосторожности при эксплуатации квадрокоптера.

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

Specification of Faith 2

Aircraft

Size(Unfold)	182 X 255 X 74 mm (L*W*H)
Size(Fold)	170 X 108 X 74 mm (L*W*H)
Wheelbase	280 mm
Weight	515g
Max Ascent Speed	5m/s(sport mode) 、2m/s(Normal mode) 、2m/s(Calm mode)
Max Descent Speed	2m/s(sport mode) 、1.5m/s(Normal mode) 、1.5m/s(Calm mode)
Max Speed	20m/s(sport mode) 、10m/s(Normal mode) 、5m/s(Calm mode)
Max Service Ceiling Above Sea	5000m
Max Flight Time	35min
Operating Temperature Range	0°C~40°C
Satellite Positioning Systems	GPS/GLONASS
Hover Accuracy Range	vertical +/- 0.5 m± 0.2 m (ultrasonic system,optical flow system works)
	horizonal +/- 1.5m± 0.3 m (ultrasonic system,optical flow system works)
Operating Frequency	5.8GHz/2.4GHz
Maximum flight height	120m, maximum 500m (need to change setting on app)

Optical flow system

Optical flow system	yes
Operating Environment	Surface with clear pattern and adequate lighting (lux > 15)
Velocity Range	≤1.5 m/s at 6.6 ft (2 m) above ground
Altitude Range	0.5~5m

Ultrasonic altitude system

Ultrasonic altitude system	yes
Operating Environment	except for surface of water or ground of absorbing material(such as thick carpet)
Velocity Range	≤3m/s
Altitude Range	0.2~4.5m

3-axis gimbal

Stabilization	3-axis (pitch:+30/-120°, roll:± 35°,course:±30°)
Controllable Range	pitch: -90°~0°

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Camera

Sensor	Ambarella A12,SONY CMOS
Image Size	5120×3840(20MP)
Video Recording Resolution	3840×2160
Maximum Video Bit	60 Mbps
Supported File Systems	FAT32(<=32GB) /exFAT(>32GB)
Photo	JPEG /JPEG+DNG
Video	MP4
Supported SD Cards	Micro SD™ Max capacity:128GB. UHS-I Speed Grade 3 rating required
Operating Temperature Range	0°C~40°C

Battery

Capacity	3100mAh
Voltage	11.4V
Battery Type	LiPo 3S
Energy	35.34Wh
Net Weight	196 g
Charging Temperature Range	0°C~40°C
Max charging power	35 W
charge time	<5h(with 5V 2A adapter)

APP

Mobile App	C-Fly 2/Enjoy Fly 2
Live View Quality	720p
FPV transmission distance	5000m
Aerial photography mode	dronie,rocket,circle,helix
Required Operating Systems	Andrio 6.0 above,IOS 9.0above

Charger

Input	5 V 2A(recommend)
Output	4.35V 0.7A*3

WI-FI

Operating Frequency	5G
Max Transmission Distance	horizonal:200m,vertical:120m
Max Speed	6m/s
Max Ascent Speed	2m/s
Max Descent Speed	1.5m/s

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

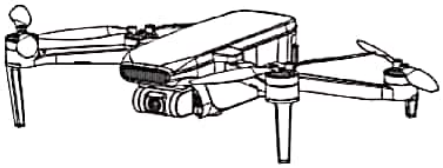
Сканировано с CamScanner

Remote Controller	
Operating Frequency	5.8 GHz / 2.4GHz
Max Transmission Distance	5000m
Operating Temperature Range	0°C~40°C
Transmitter Power (EIRP)	FCC: ≤26 dBm CE: ≤14 dBm SRRC : <=20dBm
Operating Current/Voltage	500ma @ 3.7V
Supported Mobile Device Size	Thickness Supported: 6.5-8.5mm
Battery capacity(built-in)	3.7v 2600 mAh
Battery type	LiPo 18650
Battery power	9.62 Wh
Charge	USB
Maximum charge power	5W
charge time	< 3h(with 5V 2A adapter)

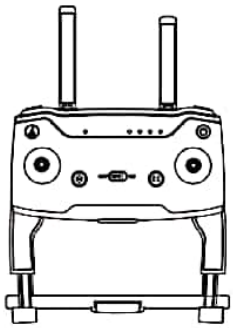
Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

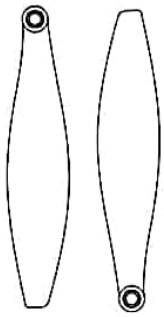
Packing list



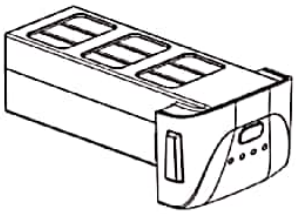
Aircraft



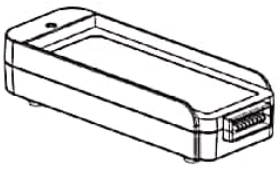
Remote controller



Propellers

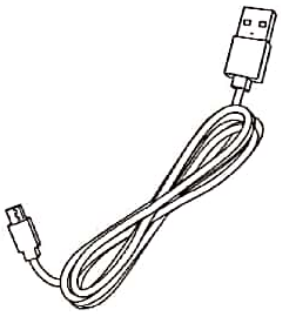


Aircraft Battery

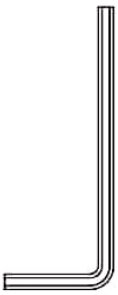


Balance Charger

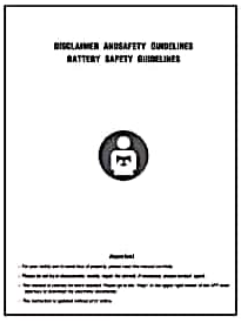
Phone Holder



USB wire



Screwdriver



Operation Manual

Note

Before using this product, please check whether the product package contains all the following items. If something is missing, please contact our company or authorized dealers.

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

Важное заявление

● Этот продукт - не игрушка, а прецизионное устройство, которое объединяет профессиональные знания, такие как механика, электроника, аэродинамика и высокочастнотное излучение. Несчастных случаев можно избежать путём правильной сборки и настройки. Владелец изделия должен использовать безопасный способ эксплуатации и управления для избежания серьёзных травм и ущёрба.

● Этот продукт подходит для людей, котоые имеют опыт эксплуатации моделей летательных аппаратов и которым не менее 14 лет.

● Если у пользователя возникнут проблемы с эксплуатацией, техническим обслуживанием и т.д., пожалуйста, свяжитесь с местным дилером или соответствующим персоналом нашей компании. Наша компания и продавец не несут ответственности за любые убытки при неправильной эксплуатации.

● Этот продукт содержит мелкие детали. Пожалуйста, нержите его в недоступном для детей месте, чтобы избежать риска проглатывания или удушья.

Информация о постпродажной гарантии

Пожалуйста, просмотрите официальный веб-сайт для получения актуальной информации о послепродажной гарантии.

Меры предосторожности

Модель самолёта с дистанционным управлением является очень опасным товаром, поэтому пользователь должен держаться подальше от скопления людей во время полёта. Неправильная сборка или повреждение корпуса, неисправное электронное управление и нерегламентированные операции могут привести к непредсказуемым несчастным случаям, таким как повреждение коптера или травма. Пожалуйста, будьте осторожны при полёте. Чтобы быть в безопасности, пользователь должен понимать ответственность за несчастные случаи, вызванные своей халатностью.

Держитесь подальше от препятствий и скопления людей

Летательный аппарат с дистанционным управлением имеет определённую скорость полёта и состояние во время полёта, и это потенциально опасно. Во время полёта держитесь подальше от скопления людей и высотных зданий при одновременном полёте, избегайте полётов в плохую погоду, такую как ветер, дождь и гроза. Настройка и установка коптера должны строго следовать инструкциям по эксплуатации. При взлёте обращайте внимание на то, чтобы коптер находился на расстоянии 1-2 метра от пользователя и других людей. При посадке избегайте столкновения коптера с головой, лицом и телом людей, чтобы избежать получения травм.

Держитесь подальше от влажной среды

Внутрення часть коптера состоит из множества сложных электронных компонентов и механических деталей. Поэтому необходимо предотвратить попадание влаги или водяного пара в корпус коптера. Избегайте несчастных случаев, вызванных отказом механических и электронных компонентов. Во время технического обслуживания протирайте поверхность модели чистой тканью.

Избегайте управления в одиночку

Навыки управления летательными аппаратами с дистанционным управлением трудно освоить на ранней стадии. Необходимо как можно дольше избегать полётов в одиночку, прибегая к помощи и руководству опытных пользователей.

Copyright © C-Fly all rights reserved

Сканировано с CamScanner

Используйте продукт правильно

Для модификации или ремонта для обеспечения безопасности полёта используйте только оригинальные детали. Эксплуатируйте и используйте в пределах разрешённых функций продукта. Не используйте в незаконных целях и в нарушение законов безопасности.

Безопасная эксплуатация

(1) Управляйте коптером в соответствии с вашими собственными умениями и лётными навыками. Усталость, плохое настроение или неправильная эксплуатация увеличат вероятность несчастных случаев.
(2) Не используйте коптер вблизи ушей! Неправильное использование может привести к повреждению слуха.

Держитесь подальше от высокоскоростных вращающихся частей

Когда моторы коптера вращаются с высокой скоростью, держитесь сами и держите окружающих людей и предметы подальше от вращающихся частей, чтобы избежать опасности получения травм.

Храните вдали от тепла

Летательный аппарат с дистанционным управлением состоит из металла, волокна, пластика, электронных компонентов и других материалов. Поэтому необходимо подальше держаться от источников тепла, избегать прямого солнечного света, избегать разогревания или, конечно, повреждения из-за воздействия высокой температуры.

Экологические требования

При необходимости, утилизируйте продукт в соответствии с требованиями регионального законодательства в области оборота ТБ отходов.

Copyright © C-Fly all rights reserved

CS Сканировано с CamScanner

Сканировано с CamScanner

Important

○ Please read this manual carefully before using this product, and operate strictly in accordance with the manual

○ Please do not try to disassemble, modify or repair the aircraft by yourself, please contact authorized agent if necessary

○ Users can enter the "Help" in the upper right corner of the APP main interface to download the electronic document of this manual.

○ This instruction is updated without prior notice

This content may change later.

Please download the latest instructions from the official website
http://www.cfly-cn.com

FAITH 2 is a trademark of C-FLY.
Shenzhen c-fly intelligent technology reserves all rights of interpretation

Сканировано с CamScanner