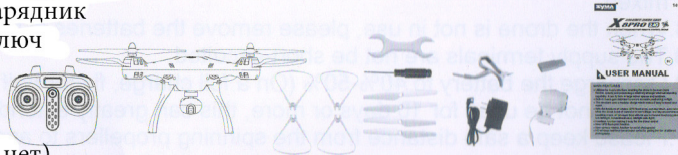


1. Протирайте сухой мягкой тканью.
2. Не нагревайте аппарат
3. Не погружайте в воду
4. Проверяйте визуально все внешние узлы квадрокоптера.

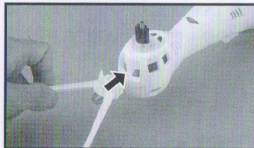
### Комплектация

- Квадрокоптер
- Передачик
- Инструкция
- Ответка
- Картридер
- Винты
- Камера 720p (флешки в комплекте нет)
- Держатель для мобильного
- Защита винтов
- Зарядник
- Ключ



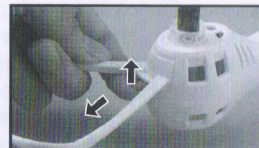
### Установка и снятие защиты винтов

#### Установка



Вставьте защиту в отверстия с торца луча

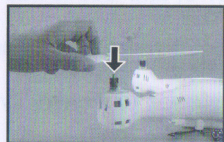
#### Снятие защиты



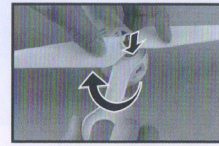
Нажмите на "язычок" под защитой, удерживая его, тяните на себя

### Установка и снятие винтов

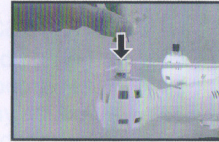
#### Установка винтов



1. Установите винт на двигатель

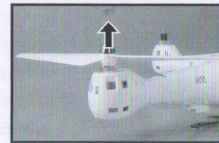


2. Нажмите на винт и проверните для фиксации. Каждый винт имеет обозначение А или В. Если Вы перепутали винты фиксации не произойдет.

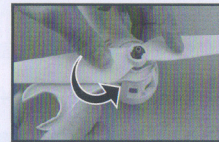


3. Наденьте заглушку винта сверху.

#### Снятие винтов



1. Снимите заглушку



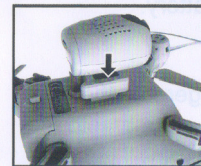
2. Надавите на винт и проверните его в противоположную сторону.



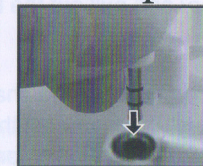
3. Снимите винт

### Установка и снятие камеры

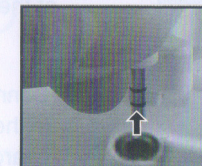
#### Установка камеры



1. Выключите дрон. Вставьте камеру в пазы на днище дрона.



2. Вставьте кабель камеры в разъем рядом.



1. Выключите дрон. Вытащите кабель из разъема.

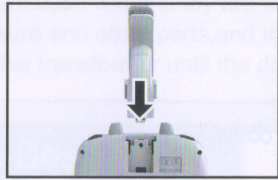


2. Нажмите на кнопку сзади камеры, удерживая ее снимите камеру.

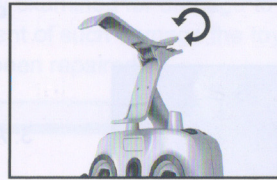


## Установка и снятие держателя мобильного

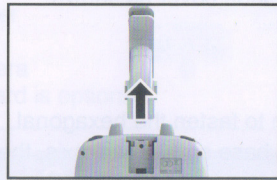
www.pilot-rc.ru



1. Снимите заглушку с задней стороны пульта и установите держатель

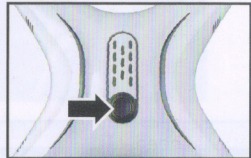


2. Разомкните клипсу и установите телефон

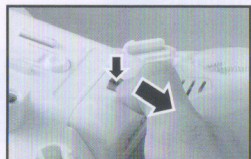


Снимите держатель, нажав и потянув его вверх

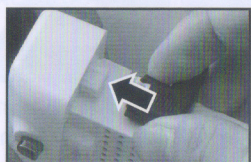
## Правила постановки и заряда аккумулятора



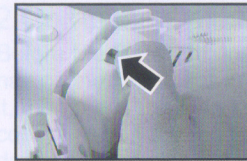
1. Выключите квадрокоптер.



2. Нажмите на кнопку снизу аккумулятора, удерживая ее тяните на себя.



3. Подключите зарядное устройство к белому разъему аккумулятора, поставьте на зарядку. Как только на з\у загорелся зеленый индикатор вытащите з\у из розетки, затем снимите аккумулятор.

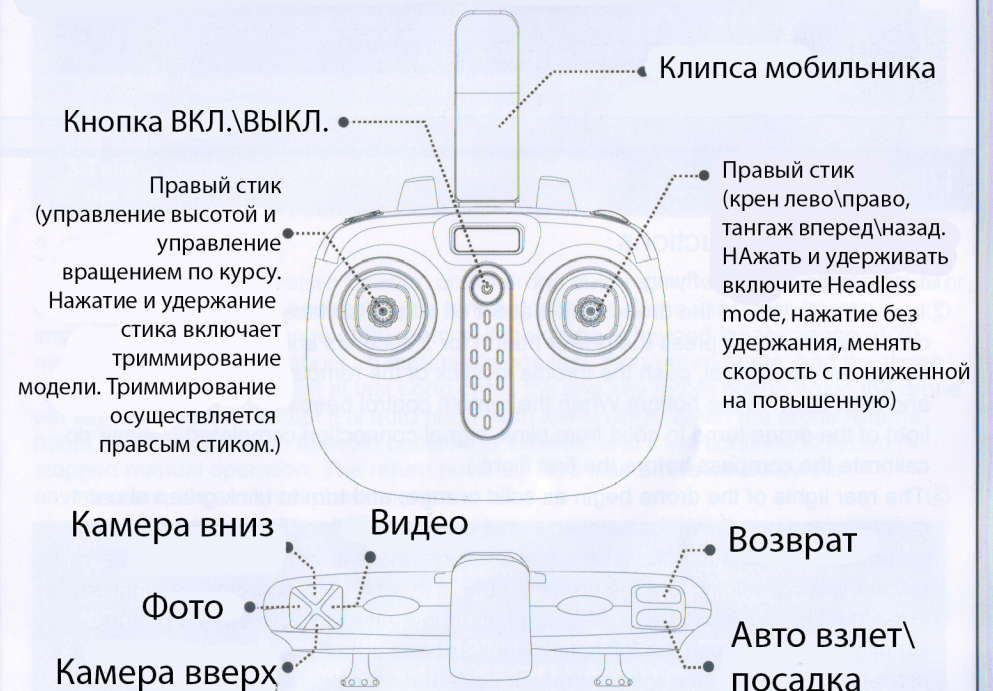


4. Установите аккумулятор на место

Полная зарядка: 150 минут, время полета: 12 минут

1. Не пытайтесь вскрыть аккумулятор.
2. Не оставляйте заряжаться на ночь
3. Подключайте, всегда, зарядку к аккумулятору и только потом в розетку, когда зарядится, снимайте из розетки, потом отключайте аккумулятор.
4. Держите аккумулятор всегда заряженным.

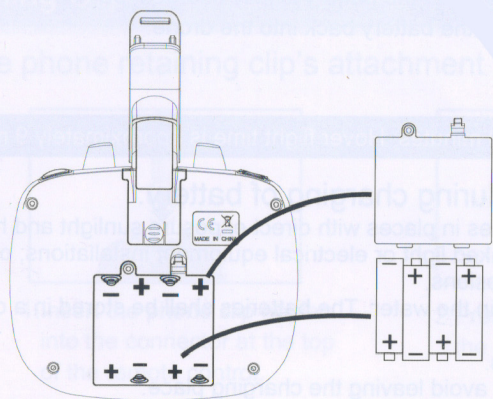
## Функции пульта управления





## Установка батареи в пульт управления

www.pilot-rc.ru



Крышка бокса

4AA батарейки

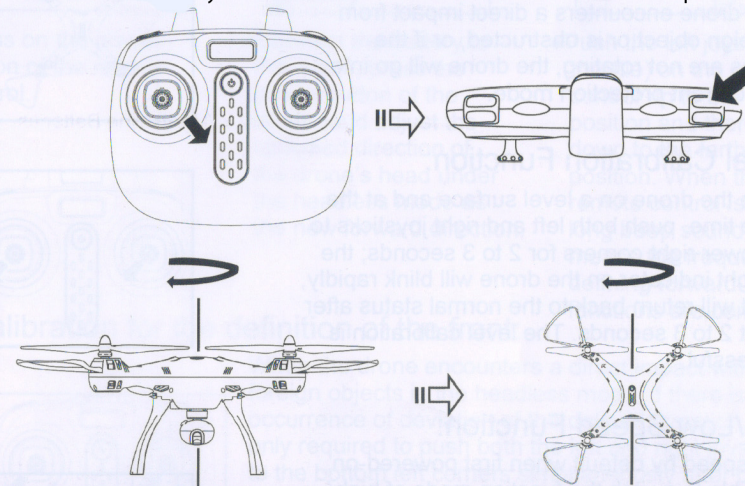
1. Используйте только новые батарейки.

⚠ 2. Не вставляйте батарейки разного типа

3. Не вставляйте старые и новые батарейки

1. Найти широкое и ровное место для полетов.
2. Установите батарею в батарейный бокс, соедините разъемы, поставьте квадрокоптер на ровную поверхность. В течении 2 секунд держите кнопку питания для включения квадрокоптера. Встаньте сзади квадрокоптера и включите пульт. Для синхронизации квадрокоптера и пульта необходимо левый стик поднять и опустить 1 раз, моргание прекращается, а пульт издаст звуковой сигнал. Не взлетайте с не откалиброванным компасом.
3. Огни квадрокоптера горят оранжевым. После калибровки компаса, в течении нескольких минут идет поиск спутникового сигнала (время зависит от места взлета и окружения), в это время мигает зеленый цвет. Когда количество спутников достаточное для записи точки взлета, индикация «моргание» прекращается и огни горят стабильно зеленым цветом, это значит, что точка возврата записана.
4. Для включения двигателей, необходимо одновременно левый стик привести в положение вниз/право, а правый стик - вниз/лево. Квадрокоптер начнет раскручивание двигателей, в это время плавно поднимайте левый стик, чтобы оторвать квадрокоптер от земли. Не забывайте, что правым стиком вы производите управление вперед\назад, лево\право соответственно, чтобы избежать столкновения перемещайте правый стик, левым стиком вы управляете высотой (движение стика вверх\вниз) и вращение вокруг оси (движение стика влево\вправо).

Калибровка компаса производится каждый раз перед началом полета. Включите квадрокоптер, включите пульт. Переведите левый стик в положение вниз\вправо и одновременно нажмите кнопку возврата домой. Когда красный индикатор начнет медленно мигать, отпустите стик с кнопкой и начните вращать квадрокоптер по-горизонтали, против часовой стрелки, пока красные индикаторы не начнут часто моргать. Затем, поверните красными индикаторами вверх и начните вращать квадрокоптер по-вертикали, пока индикация не сменится с частой, в стабильное свечение. Как только желтая индикация сменилась на зеленую, это значит, что поймано достаточное количество спутников и точка взлета запыленгована. Калибровка закончена.



### ВНИМАНИЕ:

1. Компас подвержен магнитной интерференции, поэтому, НЕЛЬЗЯ калибровать компас возле большого скопления металла и подземными сооружениями.
2. Не держите телефон или планшет возле квадрокоптера во время калибровки.
3. НЕЛЬЗЯ включать калибровку во время полета.
4. Если вы взлетели не дождавшись зеленой индикации стабильная работа возврата в точку взлета не гарантируется.

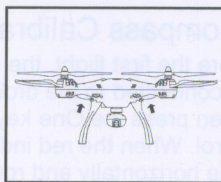
Возврат в точку взлета.

Функция работает в следующих случаях: в случае автоматического возврата, потери сигнала с пульта, в случае низкого заряда батареи. При активации данной функции, огни квадрокоптера загораются красным цветом и квадрокоптер немедленно возвращается домой если он находился на расстоянии не больше 20 метров. Если он находится дальше 20 метров, при активации, квадрокоптер поднимается (или снижается) на 25 метров и только потом возвращается на место взлета. Когда квадрокоптер подлетел к Вам нажмите снова на кнопку возврата и квадрокоптер перейдет под ваше управление, за исключением низкого заряда батареи. Когда дрон возвращается, допускается ручное управление для облета препятствий. При возврате допускается погрешность несколько метров.

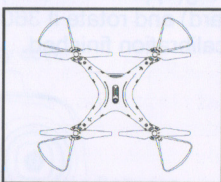
**Когда сигнал GPS слабый, на квадрокоптере загораются желтые огни. Это значит, что автовозврат не сработает и нужно возвращать квадрокоптер вручную.**



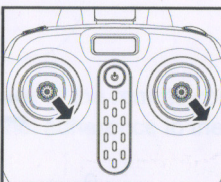
1. Когда четыре лампы расположенные внизу на квадрокоптере начинают моргать, это показывает низкий заряд батареи



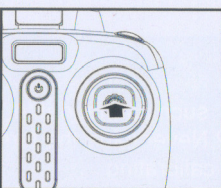
2. Устанавливайте защиту винтов если летаете в помещении. Это поможет вам сохранить винты в случае столкновения.



3. Если ваш квадрокоптер упал, прежде чем взлетать нужно провести полную калибровку датчиков. Включите пульт и дрон и одновременно оба стика переведите в положение вниз и влево. Квадрокоптер начнет мигать верхними огнями, как только моргание прекратилось, перестаньте удерживать стики. Калибровка завершена.



4. Квадрокоптер оснащен двумя режимами скорости. Автоматически при включении на квадрокоптере всегда выставляется низкая скорость (для помещения). Чтобы включить режим повышенной скорости (для улицы), необходимо однократно нажать на правый стик. Пульт издаст звуковой сигнал о том, что режим сменен. Чтобы опять вернуться на низкую скорость, снова нажмите на правый стик.

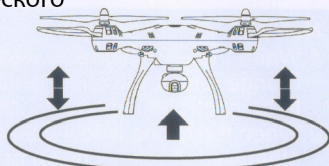


5. После фиксации точки возврата, в полете можно управлять камерой и опускать камеру от 0-90 градусов.

[www.pilot-rc.ru](http://www.pilot-rc.ru)

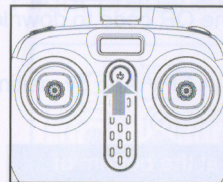
Максимальная дальность 150 метров, максимальная высота 100 метров

6. Квадрокоптер оснащен датчиком автоматического удержания высоты. Левый стик отвечает за регулировку высоты. Поднимите квадрокоптер на необходимую высоту и отпустите стик. Стик вернется на центральное положение, а высота будет зафиксирована.

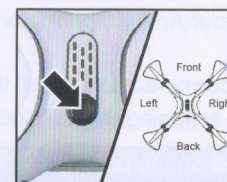


## 7. Функция Headless mode

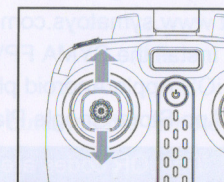
Определение направления движения вперед.



Включите пульт

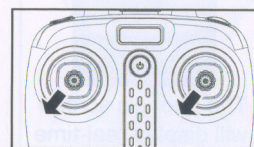


Вставьте аккумулятор в квадрокоптер включите его и поставьте так, где вы хотите, чтобы было движение вперед



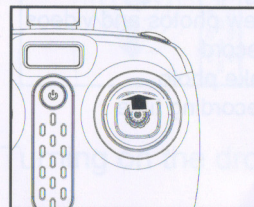
Синхронизируйте дрон и пульт движением левого стика вверх\вниз. Таким образом Вы зафиксируете направление вперед.

## 8. Калибровка для определения направления вперед.

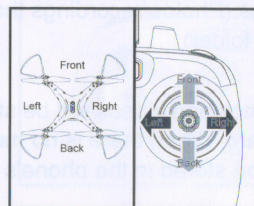


Если, при управлении присутствуют отклонения в определенном направлении, необходимо оба стика привести в положение как указано на картинке. Дрон проморгает и когда индикация начнет стабильно гореть красным, калибровка направления произведена.

## 9. Переключение между Headless mode и Normal mode



После включения, квадрокоптер находится в режиме normal mode. Чтобы включить Headless mode, необходимо держать нажатой правый стик в течении 2-3 секунд, пока вы не услышите 3 звуковых сигнала, это значит, что квадрокоптер вошел в режим Headless mode. Чтобы выйти из режима Headless, необходимо снова нажать и держать правый стик в течении 2-3 секунд, раздастся длинный звуковой сигнал, что означает, что квадрокоптер вновь в режиме Normal.



Управляя квадрокоптером в этом режиме, пилоту не нужно дифференцировать направление вперед. Нужно лишь управлять квадрокоптером влево\вправо\вперед\назад

[www.pilot-rc.ru](http://www.pilot-rc.ru)



### 1. Скачивание программы SYMA FPV.

Чтобы скачать программу нужно зайти в AppStore или Google Play, ввести название SYMA FPV и скачать. Так же, вы можете скачать программу с компьютера, для этого зайдите на сайт [www.syma.com](http://www.syma.com), или сосканировав штрих-код для своего телефона на оборотной стороне англоязычной инструкции.

### 2. Подключение

Включите квадрокоптер и пульт. Камера начинает раздавать соединение Wi-Fi В своем телефоне, зайдите в настройки подключения к Wi-Fi и подождите пока там отобразится надпись «FPV-WIFI-...». Выберите это соединение. После, скачивайте приложение, открывайте приложение и нажимайте старт. Запись производится на телефон или на флешку. Иногда изображение не появляется сразу, тогда закройте и вновь откройте приложение SYMA FPV или переподключитесь к Wi-Fi камеры



Откройте приложение

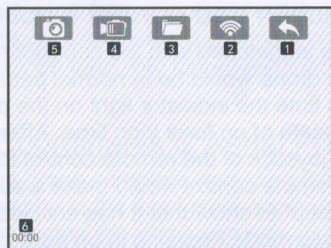


Нажмите СТАРТ



Наслаждайтесь видео и фото съемкой

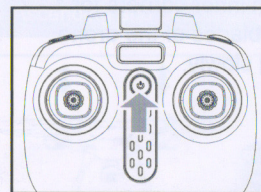
### 3. Иконки приложения:



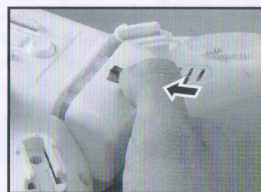
1. Назад
2. Сила сигнала
3. Папка с сохраненными видео и фотографиями
4. Вкл\выкл. видеозапись
5. Сделать фотографию

[www.pilot-rc.ru](http://www.pilot-rc.ru)

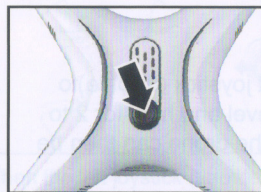
## Правила запуска квадрокоптера



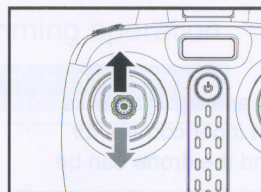
Шаг 1. Включите пульт



Шаг 2. Установите аккумулятор

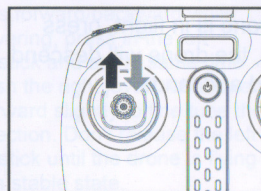


Шаг 3. Удерживайте кнопку на дроне в течении двух секунд.



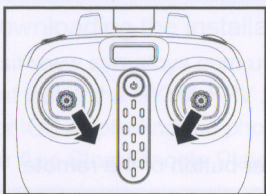
Шаг 4. Пока моргает пульт и дрон, нужно левый стик поднять и опустить 1 раз для синхронизации

### Запуск квадрокоптера:

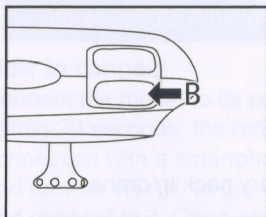


Метод 1: Поднимите левый стик в крайнее верхнее положение и отпустите стик. Винты начнут вращение, плавно отклоняя левый стик вверх, поднимите квадрокоптер на 1 метр.



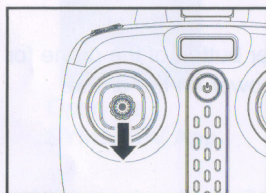


Метод 2. Соедините стики как показано на рисунке, квадрокоптер начнет раскручивать винты, плавно начинайте поднимать.

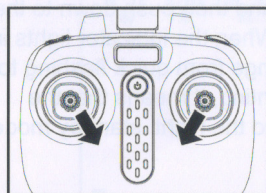


Метод 3. Нажмите правую верхнюю кнопку и квадрокоптер автоматически подлетит на 1 метр и будет удерживать высоту

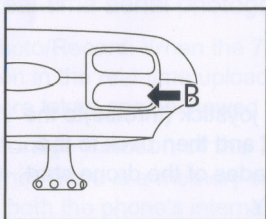
### 3. Способы выключения квадрокоптера:



Метод 1. Плавно опустите квадрик на поверхность и держите стик в крайне нижнем положении пока не выключатся двигатели.

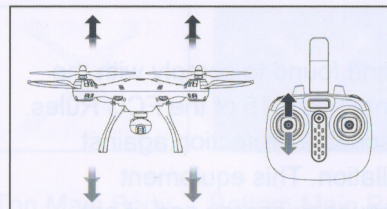


Метод 2. Плавно опустите квадрокоптер на землю и приведите оба стика в положение как показано на картинке, двигатели отключатся.



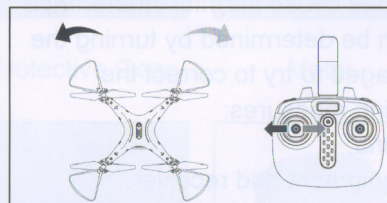
Метод 3. Нажмите верхнюю правую кнопку и квадрокоптер автоматически начнет снижение, сядет и выключит двигатели.

### Управление высотой



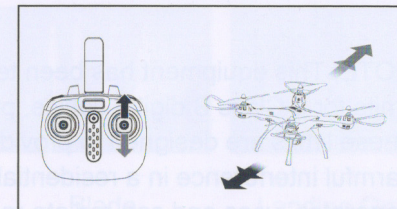
Отклоняя левый стик вверх\вниз вы регулируете высоту.

### Управление вращением по оси



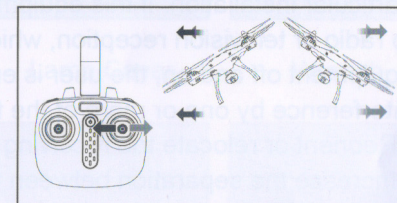
Отклоняя левый стик вправо\влево вы управляете вращением вокруг оси.

### Управление тангажом



Отклоняя правый стик вверх\вниз вы управляете движением вперед\назад.

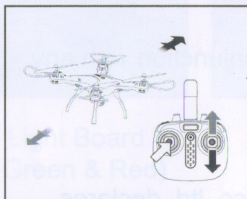
### Управление креном



Отклоняя правый стик вправо\влево, вы управляете движением вправо\влево.

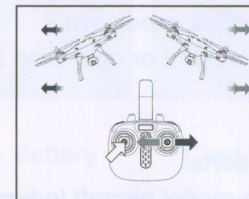
### Триммирование модели

#### По тангажу



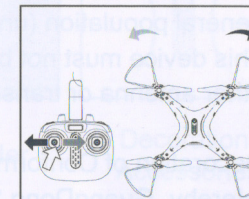
Если вы взлетели, и видите, что дрон тянет вперед или назад, необходимо, удерживая нажатым левый стик, правым стиком триммировать дрон отклоняя стик в противоположную от тяги сторону

#### По крену



Если дрон тянет вправо или влево, то необходимо удерживая левый стик, триммировать дрон правым стиком отклоняя в противоположную сторону стик как показано на рисунке.

#### По оси



Если дрон сам по себе вращается вокруг оси, необходимо удерживая левый стик нажатым, левым стиком триммировать модель влево или вправо в противоположную от вращения сторону.