

**«СТРИМЕР» - 4-канальный радиоуправляемый квадрокоптер.**

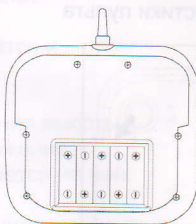
**Питание:**

Квадрокоптер - встроенный аккумулятор.  
Пульт управления - 5 батареек AA (не выходят в комплект)

**ПУЛЬТ УПРАВЛЕНИЯ**

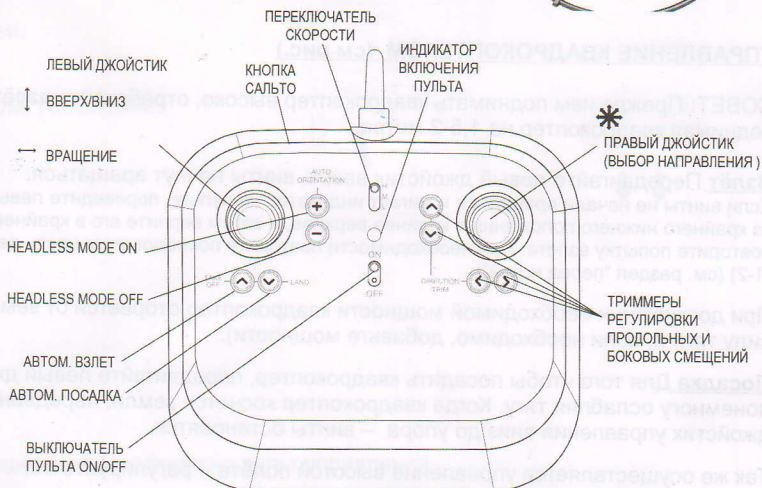
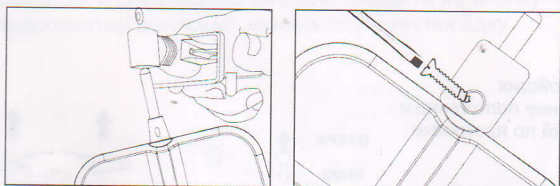
Откройте крышку отсека для батареек и соблюдая полярность установите батарейки

Не используйте одновременно старые и новые батарейки, а также аккумуляторы вместе с батарейками.



**Дальность управления** - до 100 метров.

**Установка держателя смартфона**



**ЗАРЯДКА АККУМУЛЯТОРА производится от USB.**

1. Выключите питание квадрокоптера и откройте батарейный отсек. Отсоедините кабель питания квадрокоптера от кабеля аккумулятора.

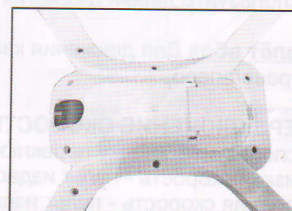
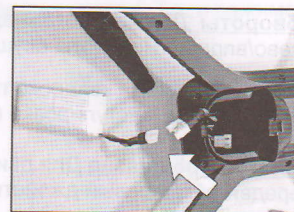
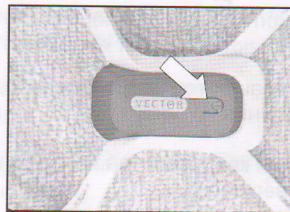
2. Соедините кабель аккумулятора с разъемом USB-кабеля и подключите USB-кабель к разъему USB компьютера.

*При зарядке на USB-кабеле горит световой индикатор; по ее окончании он гаснет.*

3. Отсоедините кабель аккумулятора от USB-кабеля, соедините его с кабелем питания квадрокоптера и закройте отсек.

**Для полной зарядки аккумулятора требуется около 60 минут.**

**Полностью заряженный квадрокоптер летает около 5-7 минут.**



Старайтесь не заряжать аккумулятор дольше положенного времени, когда погас световой индикатор!

Во время игры аккумулятор может нагреться; поэтому перед зарядкой дайте ему остыть 10-15 минут.

**ВНИМАНИЕ!!!**

Убедитесь в безопасности места, выбранного для полета, не упускайте квадрокоптер из виду во время полета.

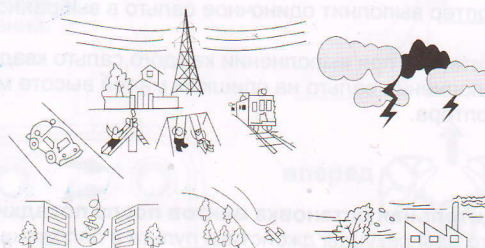
Не разрешайте детям играть без присмотра взрослых!

Если Вы начинаете терять управление квадрокоптером, уменьшите скорость вращения винтов и посадите его.

Если квадрокоптер упал, сразу выключите винты, переведя левый джойстик в крайнее нижнее положение!

Остерегайтесь вращающихся винтов - они могут стать причиной травм. Не пытайтесь разобрать квадрокоптер, внести изменения в его конструкцию, или заменить аккумулятор на более мощный. Чтобы предотвратить порчу аккумулятора, используйте для его зарядки только устройства, входящие в комплект.

Не играйте возле людей и домашних животных, избегайте преград.



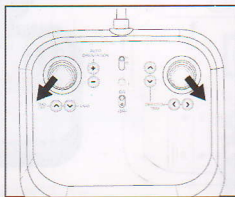
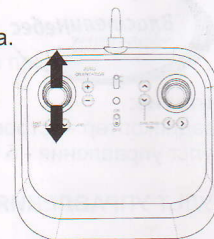


## ПЕРЕД ИГРОЙ

1. Включите квадрокоптер и установите его на ровную горизонтальную поверхность для настройки гироскопа.

2. Включив пульт управления, переведите левый джойстик пульта в крайнее верхнее и затем в крайнее нижнее положение.

Если управление квадрокоптера в результате падения, столкновения (и тп) стало нестабильным, следует обнулить настройки гироскопа. Для этого сдвиньте джойстики пульта в положения как показано на рисунке ниже:



## УПРАВЛЕНИЕ КВАДРОКОПТЕРОМ (см рис.)

СОВЕТ: Прежде чем поднимать квадрокоптер высоко, отработайте взлёт и посадку, поднимая квадрокоптер на 1,5-2 метра.

**Взлёт** Передвигайте левый джойстик вверх, винты начнут вращаться.

Если винты не начали вращаться и мигает индикатор на пульте, переведите левый джойстик из крайнего нижнего положения в крайнее верхнее, и затем верните его в крайнее нижнее положение и повторите попытку взлета. При необходимости повторите последовательность действий по настройке (1-2) (см. раздел "перед игрой").

При достижении необходимой мощности квадрокоптер оторвется от земли (почувствуйте силу тяги и, если необходимо, добавьте мощности).

**Посадка** Для того чтобы посадить квадрокоптер, передвигайте левый джойстик вниз, понемногу ослабляя тягу. Когда квадрокоптер коснется земли, передвиньте левый джойстик управления вниз до упора – винты остановятся.

Так же осуществляется управление высотой полёта – регулируйте её, плавно перемещая левый джойстик вверх и вниз.

**Повороты** Для поворота квадрокоптера плавно переместите левый джойстик влево/вправо. Повороты осуществляются за счёт вращения вокруг своей оси.

Если после взлета квадрокоптер вращается произвольно, отрегулируйте вращение (см. «Регулировка вращения»).

**Полёт вперёд/назад** Для движения квадрокоптера вперёд/назад передвигайте правый джойстик вверх/вниз.

Используйте левый джойстик для переключения скорости (см выше).

**Полёт вбок** Для движения квадрокоптера вбок передвигайте правый джойстик вправо/влево.

## ПЕРЕКЛЮЧЕНИЕ СКОРОСТИ

Используйте кнопку переключения скорости на пульте.

Низкая скорость - пульт издаст одиночный сигнал (бип)

Средняя скорость - пульт издаст двойной сигнал (бип-бип)

Высокая скорость - пульт издаст тройной сигнал (бип-бип-бип)

## САЛЬТО 360° в полете

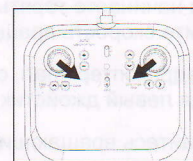
- Поднимите квадрокоптер в воздух на высоту от 2 метров,
  - Нажмите на кнопку сальто.
  - Сдвиньте правый джойстик в одно из крайних положений (вперед, назад, вправо, влево).
- Квадрокоптер выполнит одиночное сальто в выбранном направлении.



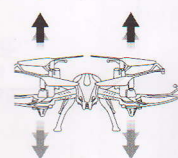
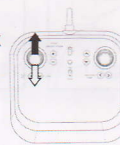
(!) Помните, что при выполнении каждого сальто квадрокоптер теряет высоту прим. на 1м, и выполнение сальто на слишком малой высоте может привести к падению квадрокоптера.

## Принудительная остановка винтов после посадки

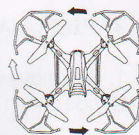
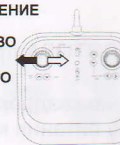
Сдвиньте на 4 секунды джойстики пульта в положения как показано на рисунке справа.



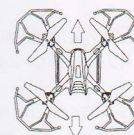
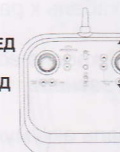
ВВЕРХ  
ВНИЗ



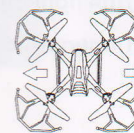
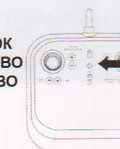
ВРАЩЕНИЕ  
ВПРАВО  
ВЛЕВО



ВПЕРЕД  
НАЗАД



ВБОК  
ВПРАВО  
ВЛЕВО





## РЕЖИМ УДЕРЖАНИЯ ВЫСОТЫ ПОЛЕТА

Квадрокоптер имеет функцию игры в режиме "Altitude Hold"- режиме автоматического удержания высоты полета с функцией автоматических взлета и посадки.

### 1. Автоматический взлет.

Когда левый/правый джойстик находится в среднем положении, нажмите на кнопку "АВТОМ. ВЗЛЕТ".

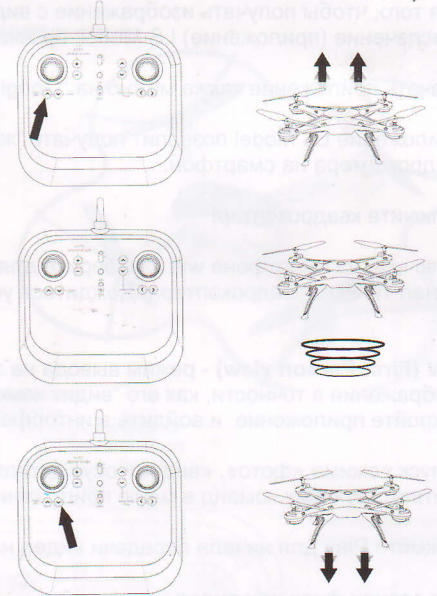
Тогда квадрокоптер выполнит автоматический взлет.

Достигнув определенной высоты, взлет прекратится и квадрокоптер зависнет на этой высоте.

2. Сдвиньте **левый** джойстик вверх для увеличения высоты полета. Когда джойстик вернется в среднее положение, квадрокоптер зафиксирует новую высоту и останется на ней.

3. Сдвиньте **левый** джойстик вниз для уменьшения высоты полета. Когда джойстик вернется в среднее положение, квадрокоптер зафиксирует новую высоту и останется на ней.

4. **Автоматическая посадка.** Когда левый джойстик находится в среднем положении, нажмите на кнопку "АВТОМ. ПОСАДКА". Квадрокоптер выполнит автоматическую посадку.



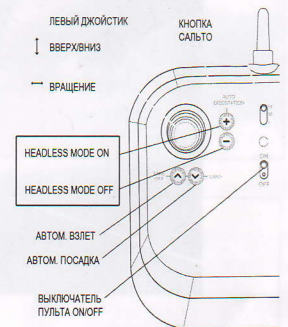
**Режим "Headless Mode"** - режим автоматической ориентации квадрокоптера на пульт управления.

В этом режиме независимо от того, какой стороной квадрокоптер направлен к игроющему, он полетит от игроющего (вперед) при движении правого джойстика вперед(вверх), и к игроющему - при движении правого джойстика в любую из сторон. Т.о. в режиме "Headless Mode" самая дальняя от игроющего сторона квадрокоптера станет "передом" и т.д.

Режим "Headless Mode" пригодится, если квадрокоптер улетит далеко и будет трудно понять, как квадрокоптер соориентирован в пространстве (где у него перед и зад).

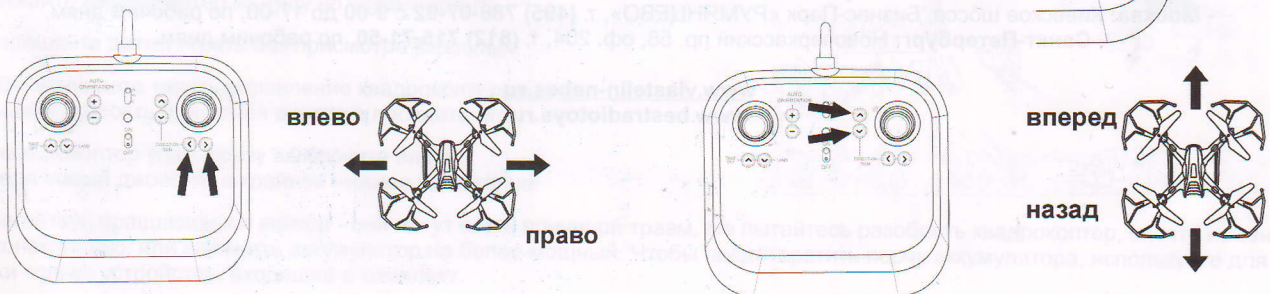
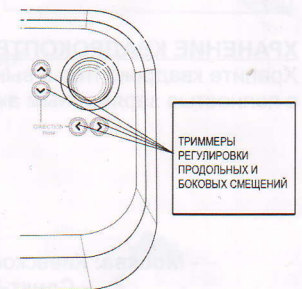
При игре в режиме "Headless Mode" игроющему не нужно следить за ориентацией квадрокоптера в пространстве: дальняя от игроющего сторона квадрокоптера будет "передом", а ближняя к нему - "задом".

Для включения режима "Headless Mode" используйте кнопку "HEADLESS MODE ON". Для выхода из режима используйте кнопку "HEADLESS MODE OFF".



**РЕГУЛИРОВКА СМЕЩЕНИЙ** Если после взлета на 1,5 метра квадрокоптер непроизвольно смещается вбок в одну из сторон (вправо/ влево), такое смещение необходимо устранить при помощи **прерывистых** нажатий на триммер регулировки боковых смещений со стрелкой, направленной в сторону, противоположную направлению непроизвольного смещения.

Аналогичным образом, непроизвольные **продольные** (вперед/назад) смещения квадрокоптера можно устранить при помощи триммеров продольных смещений.





## Установка WiFi-ПО для смартфона и подключение по Wifi

Для того, чтобы получать изображение с видеокamеры квадрокоптера на смартфон, скачайте и установите программное обеспечение (приложение) LS Model, просканировав смартфоном соответствующий QR-код.

Скачать приложение также можно на "Google Play" (для Android) и в "APP Store" (для iOS).

Приложение LS Model позволит получать "живое" видео с камеры квадрокоптера на смартфон.

Включите квадрокоптер!

Включите на смартфоне wifi и выберите для подключения сигнал Wi-Fi от квадрокоптера. Дождитесь установки соединения.

**FPV (First Person view)** - режим вывода на экран смартфона изображения в точности, как его "видит камера". Откройте приложение и войдите в интерфейс управления.

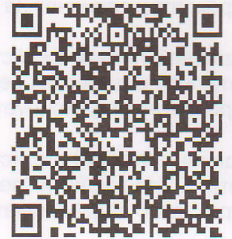
Запуск режима «фото», «видео» осуществляется выбором соответствующих команд в меню приложения

Нажмите Play для начала передачи видео на смартфон.

Для записи фото или видео используйте экранное меню приложения LS Model.



IOS APP



GooglePlay APP

## Управление со смартфона

Прикрепите смартфон к пульту.

Для управления квадрокоптером со смартфона, переключите кнопку "Off" на экране в режим "On". Обратное переключение - нажатие на кнопку "On".



## ХРАНЕНИЕ КВАДРОКОПТЕРА

Храните квадрокоптер в выключенном состоянии с полностью заряженным аккумулятором.

## МАСТЕРСКИЕ "ВЛАСТЕЛИН НЕБЕС"

- **Москва:** Киевское шоссе, Бизнес-Парк «РУМЯНЦЕВО», т. (495) 788-07-92 с 9-00 до 17-00, по рабочим дням.
- **Санкт-Петербург:** Новочеркасский пр. 58, оф. 204, т. (812) 715-71-50, по рабочим дням.

[www.vlastelin-nebes.ru](http://www.vlastelin-nebes.ru)  
[www.bestradiotoys.ru](http://www.bestradiotoys.ru)