

4-канальный радиоуправляемый квадрокоптер.

Питание:

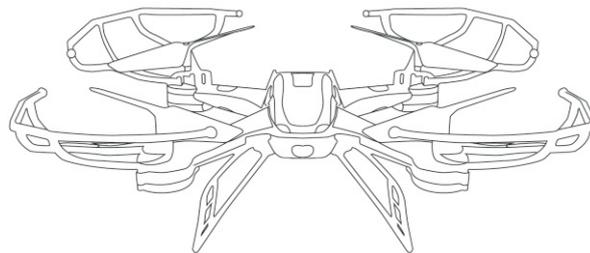
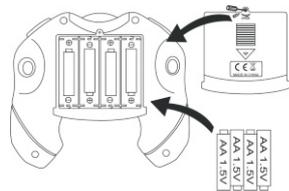
Квадрокоптер - встроенный аккумулятор.

Пульт управления – 4 батарейки АА (в комплект не входят)

ПУЛЬТ УПРАВЛЕНИЯ

Откройте крышку отсека для батареек и соблюдая полярность установите батарейки

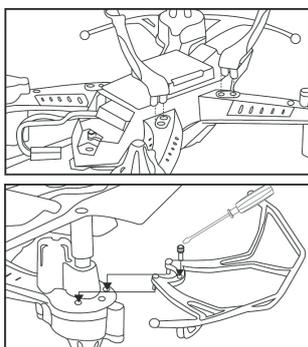
(!) Не используйте одновременно старые и новые батарейки, а также аккумуляторы вместе с батарейками.



Дальность управления - более 50 метров.

КВАДРОКОПТЕР

Установите шасси и защитные дуги



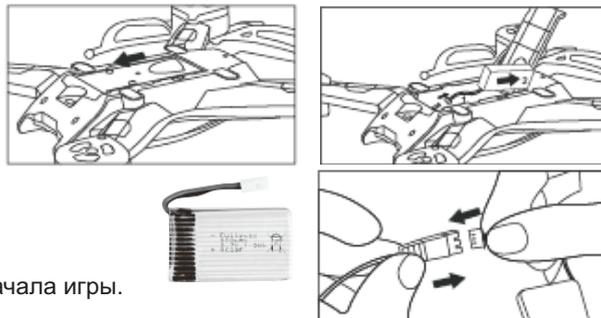
ЗАРЯДКА АККУМУЛЯТОРА производится от USB.

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 начала игры.



Для полной зарядки аккумулятора требуется около 65 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.

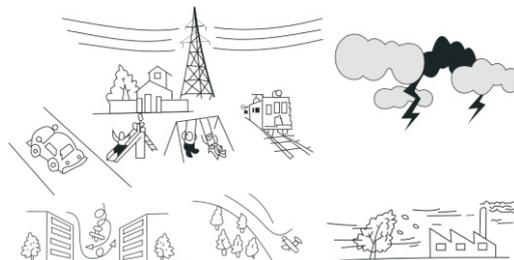
Не разрешайте детям играть без присмотра взрослых!

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.

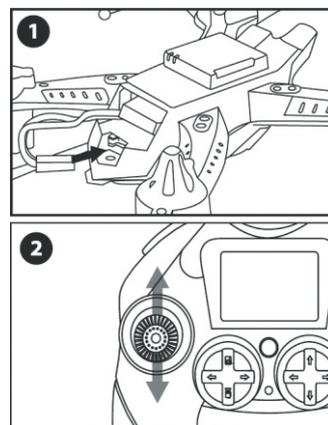
Не играйте возле людей и домашних животных, избегайте преград.



ПЕРЕД ИГРОЙ

1. Соедините кабель аккумулятора с разъемом питания квадрокоптера и установите квадрокоптер на ровную горизонтальную площадку для настройки гироскопа.
2. Включив пульт управления, переведите левый джойстик пульта в крайнее верхнее и затем в крайнее нижнее положение. Одиночный сигнал “бип” покажет готовность квадрокоптера к игре.

При необходимости вернуть заводские настройки пульта управления, сдвиньте джойстики пульта в положения как показано на рисунке:



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

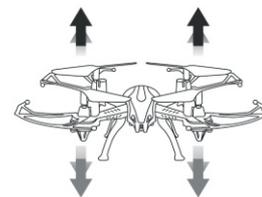
Используйте короткие нажатия на левую верхнюю кнопку.
Низкая скорость - пульт издаст одиночный сигнал (бип)
Средняя скорость - пульт издаст двойной сигнал (бип-бип)
Высокая скорость - пульт издаст тройной сигнал (бип-бип-бип)

САЛЬТО 360° в полете

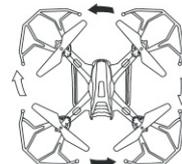
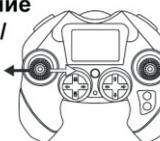
- Поднимите квадрокоптер в воздух на высоту от 2 метров,
- Нажмите на правую верхнюю кнопку (кнопка сальто).
- Сдвиньте правый джойстик в одно из крайних положений (вперед, назад, вправо, влево). Квадрокоптер выполнит одиночное сальто в выбранном направлении.

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

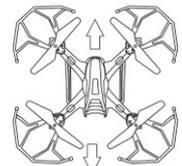
вверх/вниз



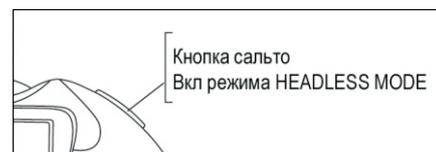
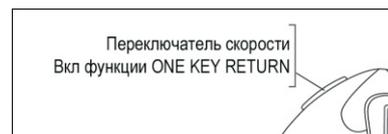
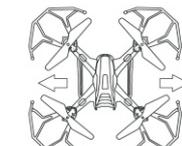
вращение
вправо/
влево



вперед/
назад



вбок
вправо/
влево



Режим “Headless Mode”

Квадрокоптер имеет функцию игры в режиме “Headless Mode”- режиме 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 вниз (назад) и, аналогично, влево и вправо. Т.е. при включении режима “Headless Mode” самая дальняя от игроющего сторона квадрокоптера станет “передом” и т.д.

Режим “Headless Mode” пригодится, если квадрокоптер улетит далеко и трудно понять, как квадрокоптер ориентирован в пространстве (где у него перед и зад).

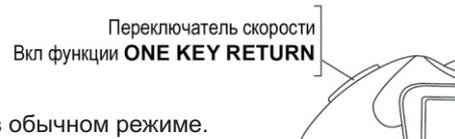
При игре в режиме “Headless Mode” игроющему не нужно следить за ориентацией квадрокоптера в пространстве: дальняя от игроющего сторона квадрокоптера будет “передом”, а ближняя к нему - “задом”.

Для включения режима “Headless Mode” нажмите и удерживайте 3 секунды правую верхнюю кнопку пульта. Для выхода из режима нажмите на эту кнопку повторно.



Функция “One Key Return”

Если играющий затрудняется вернуть улетевший квадрокоптер к себе, кратковременно нажмите на кнопку “Вкл функции One Key Return” на пульте. Тогда квадрокоптер начнет движение в направлении игроющего.



Когда квадрокоптер приблизится к игроющему, можно будет возобновить управление в обычном режиме. (!) Во время возвращения квадрокоптера игроющему необходимо контролировать высоту полета.

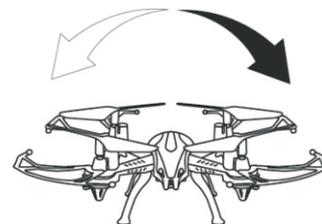


РЕГУЛИРОВКА ВРАЩЕНИЯ Если после взлета на 1,5 метра квадрокоптер непроизвольно вращается вокруг своей оси, такое вращение необходимо устранить при помощи **прерывистых** нажатий на триммер регулировки вращения (рис.”вращение”):

- если квадрокоптер вращается влево (против часовой стрелки), прерывисто нажимайте на триммер вправо (на правую стрелку) до полного устранения такого вращения;

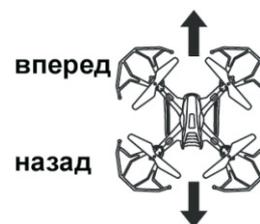
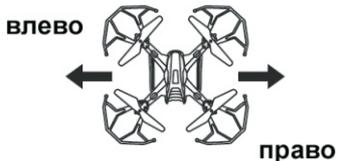
- если квадрокоптер вращается вправо (по часовой стрелке), прерывисто нажимайте на триммер влево (на левую стрелку) до полного устранения такого вращения.

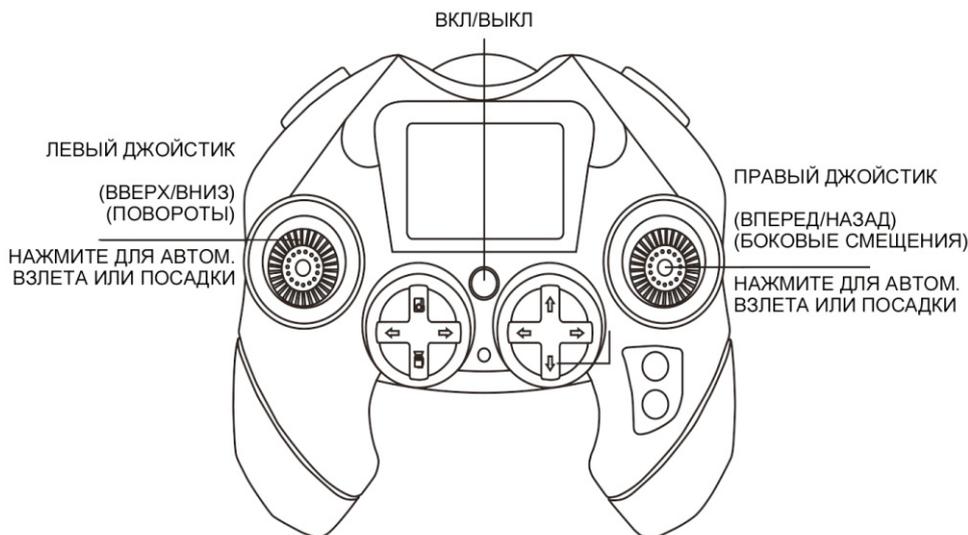
Используйте этот триммер также если квадрокоптер в полете непроизвольно отклоняется в сторону от прямолинейного курса.



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 в сторону, противоположную направлению непроизвольного смещения.

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





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.

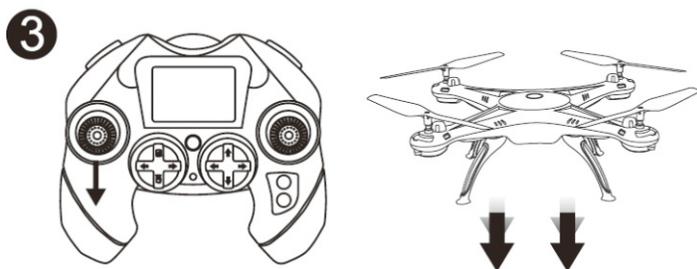
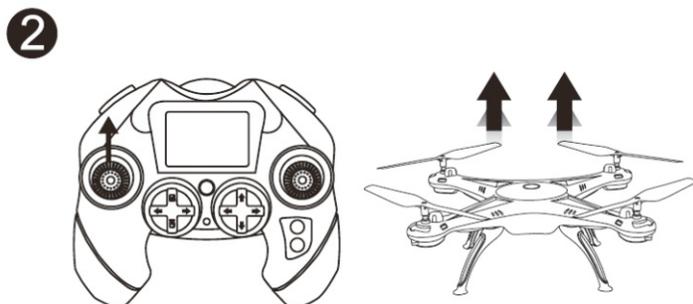
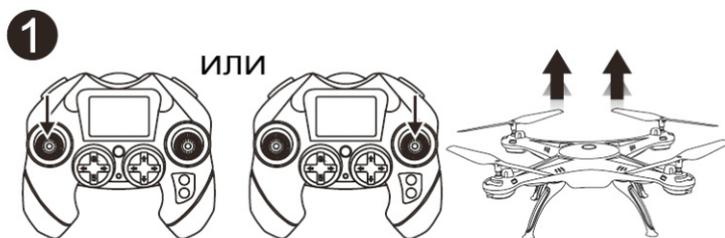
Когда левый/правый джойстик находится в среднем положении, нажмите на джойстик сверху вниз (как на кнопку). Тогда квадрокоптер выполнит автоматический взлет.

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/правый джойстик находится в среднем положении, снова нажмите на джойстик сверху вниз. Квадрокоптер выполнит автоматическую посадку.



ХРАНЕНИЕ КВАДРОКОПТЕРА Храните квадрокоптер в выключенном состоянии с полностью заряженным аккумулятором.

МАСТЕРСКИЕ "ВЛАСТИЛИН 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
www.bestradiotoys.ru