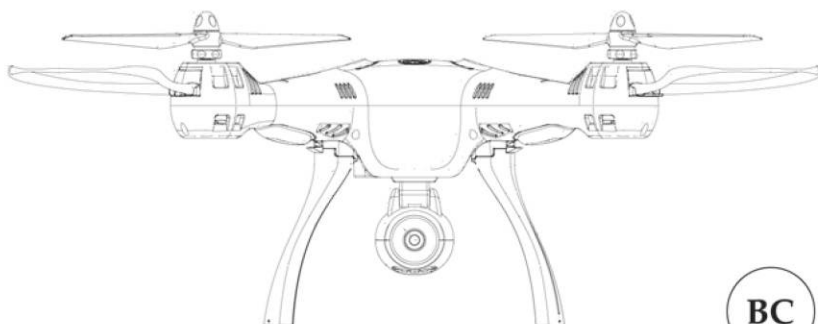


X *GYRO REMOTE CONTROL SERIES* **8SW 2.4G** QUADROCOPTER ZDALNIE STEROWANY 4CH 2,4G



BC

INSTRUKCJA OBSŁUGI

Cechy produktu:

- 4-osiowy konstrukcja zapewniający lepsze sterowanie i kontrolę lotu, zarówno w pomieszczeniach jak i na świeżym powietrzu.
- 6-osiowy system żyroskopowy pomaga w zachowaniu równowagi.
- Modułowa struktura maszyny ułatwia składanie i konserwację.
- Posiada funkcje przewrotki 3D.
- Ponadto wyposażony został w nadajnik WIFI i funkcję headless.
- Transmisja obrazu z kamery w czasie rzeczywistym.

Bezpieczeństwo

1. Małe elementy śmigłowca powinny być przechowywane poza zasięgiem małych dzieci.
2. Siła ciągu śmigieł quadcoptera jest znaczna. Z tego też powodu podczas lotu nie powinno wychylać się drążków sterowania zbyt gwałtownie. Pomoże to uniknąć utraty kontroli nad pojazdem, co może skutkować jego uszkodzeniem.
3. Po locie nadajnik powinien zostać wyłączony, a akumulator odpięty od quadcoptera.
4. Akumulator należy trzymać z dala od otwartego ognia i innych źródeł ciepła.
5. Podczas lotu należy zachować odległość minimum 2-3 metrów od ludzi czy zwierząt, by uniknąć obrażeń, mogących powstać w wyniku uderzenia rozpędzonym modelem.
6. Dzieci powinny bawić się śmigłowcem jedynie pod nadzorem osoby dorosłej. Opiekun powinien pilnować, by quadcopter nie odleciał poza zasięg nadajnika.
7. Nie należy ładować baterii do tego nie przeznaczonych. Wkładając baterie należy zwracać uwagę na ich polaryzację. Nie należy mieszać starych baterii z nowymi. Nie należy mieszać ze sobą różnych rodzajów baterii.
8. Przed odłożeniem modelu na dłuższy czas, należy wyjąć akumulator ze śmigłowca i baterie z nadajnika.
9. Nie należy doprowadzać do zwarcia panelu zasilania.
10. Dron powinien być składowany pod nadzorem osoby dorosłej.
11. Dron nie powinien latać za blisko osób postronnych, innych modeli latających i ponad tłumem (>12 osób).
12. Jeżeli chcesz odłożyć model na dłużej niż 10 dni, postaraj się, aby akumulator był rozładowany do połowy. Znacznie wydłuży to jego żywotność.

Konserwacja

1. Regularnie czyść produkt za pomocą miękkiej, wilgotnej ściereczki.
2. Nie zostawiaj modelu na słońcu/nie wystawiaj na działanie wysokich temperatur
3. Chroń model i nadajnik przed wilgocią.

4. Używanie uszkodzonego kabla do ładowania czy ładowarki jest niebezpieczne. Jeżeli zauważysz, że są uszkodzone, wymień je natychmiast.

Zawartość opakowania

Dron
Pilot
Instrukcja obsługi
Śrubokręt

Czytnik kart
Śmigła
Ładowarka
Osłony śmigieł

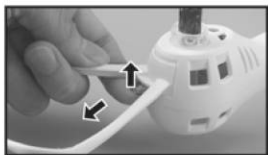
Kamera WIFI 720p
Karta microSD
Klips na telefon
Klucz



Montaż osłony śmigieł



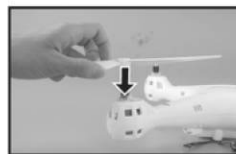
Aby zamontować osłonę śmigieł wystarczy wpiąć ją do ramienia, jak pokazano na obrazku.



Demontaż jest równie prosty, wystarczy bowiem stanowczo pociągnąć za osłonę do zewnątrz.

Montaż/demontaż śmigieł

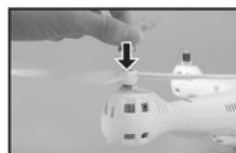
Montaż:



1. Wkładając śmigło, upewnij się, że montujesz odpowiednie śmigło na odpowiednie ramię.



2. Za pomocą dołączonego klucza dokręć nakrętkę znajdującą się pod śmigłem. Po wszystkim przekręć śmigło odwrotnie do ruchu wskazówek zegara (w przypadku śmigła A) lub zgodnie z ruchem wskazówek zegara (w przypadku śmigła B).

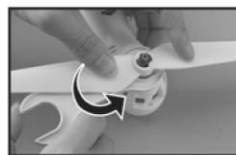


3. Umieść nasadkę, jak pokazano na obrazku.

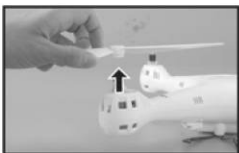
Demontaż:



1. Zdejmij nasadkę.



2. Kluczem odkręć nakrętkę znajdującą się pod śmigłem, następnie dociśnij śmigło. Polucuj śmigło obracając je zgodnie z ruchem wskazówek zegara (w przypadku śmigła A) lub w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara (w przypadku śmigła B).

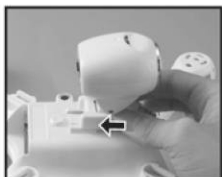


3. Zdejmij śmigło

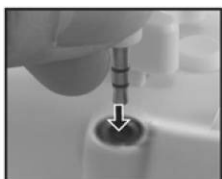
Uwaga: Śmigła oznaczone literą „A” powinny być montowane na ramionach oznaczonych literą „A” i vice versa.

Montaż kamery

Montaż:

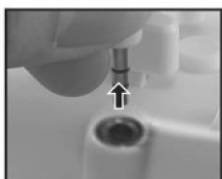


1. Umieść kamerę na miejscu

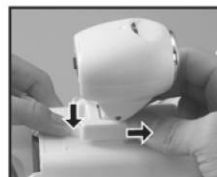


2. Podłącz kabel kamery do quadcoptera

Demontaż:



1. Odłącz kabel kamery od quadcoptera



2. Dociśnij zatrzask i wysuń kamerkę.

Uwaga: Kamerkę można podpiąć/odpiąć jedynie od WYŁĄCZONEGO quadcoptera.

Montaż/demontaż uchwytu na telefon

Montaż:



1. Przyczep klips wsuwając go do rynienki znajdującej się u góry, na odwrocie pilota.



2. Rozwarcie klipsa można z łatwością dostosować do wielkości telefonu.

Demontaż:



1. Delikatnie dociśnij i wysuń klips z rynienki w pilocie.

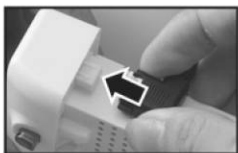
Wymiana i ładowanie akumulatora



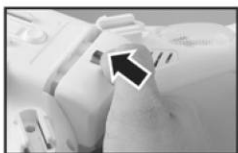
1. Wyłącz quadcopter przyciskiem na górze modelu.



2. Wciśnij zatrzask osłony akumulatora i trzymając go pociągnij.



3. Podłącz ładowarkę do akumulatora, a następnie do źródła prądu. Dioda zapali się na czas ładowania i zgaśnie po jego zakończeniu. Całkowite ładowanie trwa ~150min.



4. Po całkowitym naładowaniu z powrotem podepnij akumulator do drona.

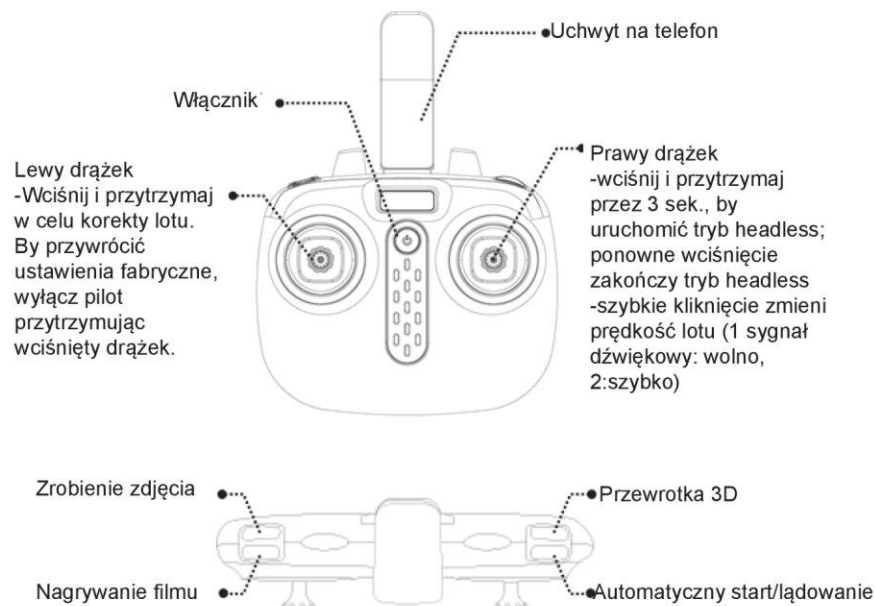
Czas ładowania: ~150min.
Czas lotu: ~9min.

Bezpieczne ładowanie:

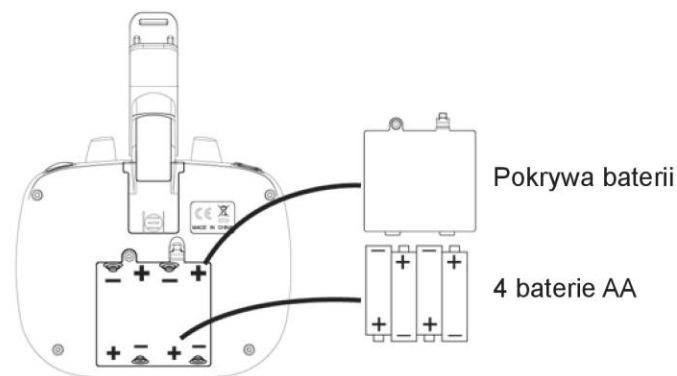
1. Podczas ładowania produkt należy umieścić na suchym podłożu w wentylowanym pomieszczeniu z dala od źródeł ciepła i wybuchowych substancji.
2. Przed ładowaniem należy wyjąć baterie z quadcoptera. Ładować należy pod nadzorem osoby dorosłej.
3. Po locie, poczekaj aż bateria ostygnie, zanim zaczniesz ją ładować, w innym wypadku może napęcznieć lub zająć się ogniem.
4. Używaj tylko załączonego kabla USB. Jeżeli bateria była używana przez długi czas, lub wygląda na napęczniałą, należy ją wymienić.
5. Nieużywana bateria sama zacznie się rozładowywać. Zbyt częste ładowanie i rozładowywanie baterii może skrócić jej żywotność.

Obsługa pilota

Opis funkcji przycisków na pilocie:



Wkładanie baterii do pilota:



Otwórz pokrywę baterii znajdującą się na odwrocie pilota i włóż do środka 4 alkaliczne baterie AA, zwracając uwagę na ich polaryzację.



1. Wkładaj baterie zgodnie z ich polaryzacją.
2. Nie mieszaj nowych baterii ze starymi.
3. Nie mieszaj różnych rodzajów baterii.
4. Nie ładuj baterii nie będących akumulatorkami.

Specjalne funkcje

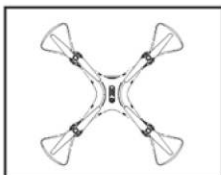
1. Zabezpieczenie przed spadkiem mocy:

Gdy światła na spodzie śmigłowca zaczynają migać, oznacza to, że akumulator jest na wyczerpaniu. Wyląduj maszyną i naładuj akumulator.



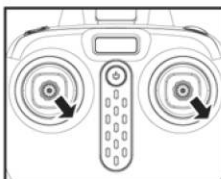
2. Zabezpieczenie przed snięciem:

Jeżeli śmigło się zaklinuje, zasilanie zostanie odłączone. By kontynuować lot, należy ponownie zsynchronizować pojazd.



3. Korekcja wznoszenia:

Ułóż quadcopter poziomo i wychyl oba drążki nadajnika w prawy, dolny róg na 2-3 sekundy. Lampka quadcoptera powinna ponownie zacząć szybko migać, po 2-3 sekundach lampka znowu powinna palić się stałym światłem. Oznacza to, że operacja się powiodła.



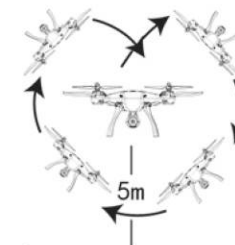
4. Przełączenie prędkości:

Wyjściową prędkością drona jest prędkość „wolna”, możemy jednak przełączyć się na wyższą prędkość krótko wciskając prawy drążek. Przełączenie pomiędzy prędkościami oznajmiane jest sygnałem dźwiękowym (1 dla prędkości niskiej i 2 dla wysokiej).



5. Przewrotka 3D:

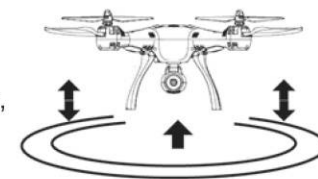
Gdy opanujesz już podstawy, możesz spróbować wykonać ekscytujące powietrzne akrobacje. Najpierw wzbij się na wysokość ponad 3 metrów, wciśnij Przewrotki 3D po prawej stronie nadajnika, a następnie wychyl prawy drążek w dowolnym kierunku, by wykonać fikołka o 360 stopni.



Porada: Przewrotka 3D wychodzi najlepiej z w pełni naładowaną baterią.

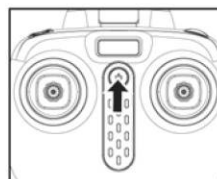
6. Utrzymywanie pułapu:

Jeżeli po wzniesieniu się na zadowalającą nas wysokość puścimy lewy drążek, dron automatycznie będzie utrzymywał stały pułap lotu, dzięki wbudowanemu barometrowi.

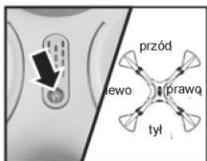


7. Funkcja headless:

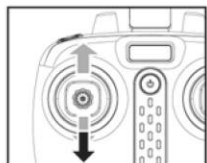
a) Definiowanie frontu:



1. Włącz pilot.

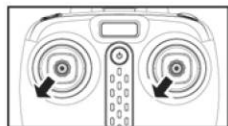


2. Następnie włącz quadcopter i ułóż go na płaskiej, równej powierzchni, tak by był zwrócony w tę samą stronę co Ty.



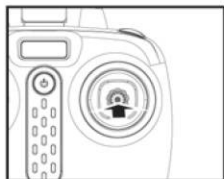
3. Upewnij się, że lewy drążek jest w najniższej, możliwej pozycji. Następnie przesun do maksymalnie do góry i maksymalnie w dół. Długi sygnał dźwiękowy zasygnalizuje powodzenie synchronizacji sygnału.

b) Skorygowanie definicji frontu:

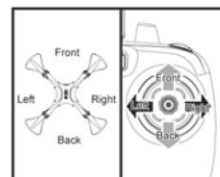


1. Jeżeli śmigłowiec rozbija się w trybie headless, definicja frontu może ulec wypaczeniu i musi zostać skorygowana. Aby ponownie zdefiniować front, należy wychylić oba drążki jednocześnie w lewy, dolny róg. Gdy diody na quadcopterze zaczną powoli migać przez 3 sekundy, oznacza to, że korekta została przeprowadzona pomyślnie.

c) Przełączanie pomiędzy trybem headless, a trybem domyślnym.



1. Tryb headless nie jest trybem domyślnym. Można go uruchomić wciskając i przytrzymując prawy drążek przez 3 sekundy, po których usłyszymy 3 sygnały dźwiękowe oznaczające wejście w tryb headless. Ponowne wciśnięcie prawego drążka w trybie headless zaowocuje wyjściem z trybu, któremu towarzyszyć będzie długi, pojedynczy sygnał dźwiękowy. (W trybie headless diody drona migają raz na 4 sekundy).



2. W trybie headless dron zawsze będzie leciał do przodu/tyłu/w lewo/prawo w odniesieniu do pilotującego. Kąt obrotu drona wokół własnej osi nie ma znaczenia.

8. Przesył obrazu z kamery w czasie rzeczywistym.

1. Pobranie oprogramowania.

Aplikację SYMA GO na telefony z systemem Android można pobrać ze strony www.symatoys.com lub zeskanować kod QR z instrukcji.

Aplikację SYMA GO na telefony z systemem IOS można pobrać z App Store lub zeskanować kod QR.

Kody QR znajdują się w niniejszej instrukcji i na pudełku. Po najnowszej wersji aplikacji SYMA GO udaj się do App Store lub stronę www.symatoys.com.

2. Nawiązanie połączenia

- a) Włącz quadcopter, dioda kamery powinna zaświecić się na zielono. W ciągu 10 sekund dioda kamery zacznie migać i kamera będzie gotowa do połączenia ze smartfonem.
- b) Po nawiązaniu połączenia znajdź w telefonie sieć WIFI o nazwie FPV-WIFI-**** i połącz się z nią.
- c) Włącz program SYMA GO i wciśnij przycisk START, transmisja obrazu na żywo z kamery śmigłowca zostanie zainicjowana.



1. Włącz program SYMA GO.



2. Kliknij ikonkę START



3. Na ekranie pojawi się obraz z kamery, wyświetlany w czasie rzeczywistym.

3. Interfejs aplikacji



1. Powrót
2. Sygnał WiFi
3. Przeglądaj zdjęcia i filmy
4. Rozpocznij nagrywanie
5. Zrób zdjęcie
6. Czas nagrania

4. Przesyłanie obrazu z kamery w czasie rzeczywistym:

Robienie zdjęć i nagrywanie filmów: Wciśnij ikonkę odpowiadającą za robienie zdjęć, by zrobić zdjęcie lub filmowanie, by rozpocząć nagrywanie, na interfejsie aplikacji. Gotowe zdjęcia i filmy można znaleźć odpowiednio w katalogach ze zdjęciami i filmami.

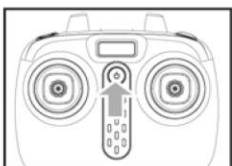
Uwaga: Podczas podglądu obrazu z kamery na żywo, zasięg zmniejszony jest o połowę.
Nadajnik WIFI działa najlepiej na otwartej przestrzeni.

5. Zapisywanie materiałów na karcie pamięci.

Kamera quadcoptera ma miejsce na kartę pamięci i na niej to będą zapisywane zdjęcia i filmy przy jednoczesnym ich zapisywaniu w pamięci telefonu. W przypadku braku karty pamięci, wszelkie zdjęcia i nagrania wideo będą zapisywane wyłącznie w pamięci telefonu.

Przygotowanie do lotu Włączanie/wyłączanie drona

1. Przygotowanie do lotu



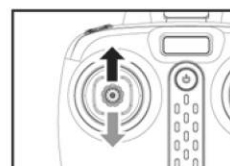
1. Włącz pilot.



Krok 2: Podłącz akumulator do drona.

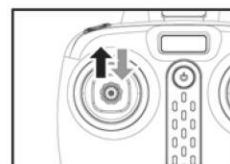


Krok 3: Włącz drona, wciskając guzik na górze modelu.

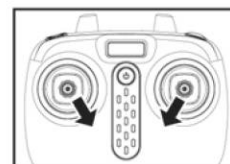


3. Upewnij się, że lewy drążek jest w najniższej, możliwej pozycji. Następnie przesun do maksymalnie do góry i maksymalnie w dół. Długi sygnał dźwiękowy zasygnalizuje powodzenie synchronizacji sygnału.

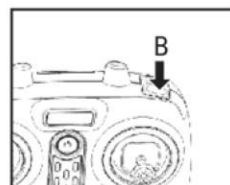
2. Włączanie drona



Metoda 1: Wychyl lewy drążek do najwyższej pozycji, a następnie z powrotem na środek. Śmigła zaczną się powoli obracać.

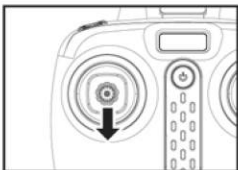


Metoda 2: Wychyl oba drążki w dół i do środka. Następnie zacznij zakreślać drążkami koła do wewnątrz, dopóki śmigła nie zaczną się obracać.

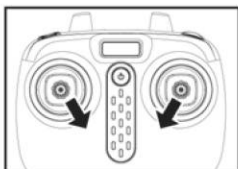


Metoda 3: Gdy dron znajduje się na ziemi wciśnij guzik „B”, dron samoczynnie wystartuje i będzie unosił się w powietrzu na stałej wysokości.

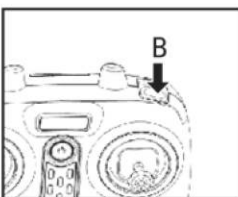
3. Wyłączenie drona.



Metoda 1: Wychyl lewy drążek do najniższej pozycji i przytrzymaj do tam przez 2-3 sekundy. Dron się wyłączy.



Metoda 2: Wychyl oba drążki w dół i do środka. Następnie zacznij zakreślać drążkami koła do wewnątrz, dopóki śmigła nie zaczną się obracać.

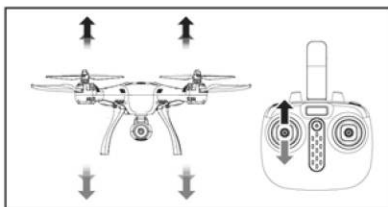


Metoda 3: Gdy dron znajduje się w powietrzu, wciśnij przycisk „B”. Dron samoczynnie wyląduje na ziemi.

Sterowanie dronem

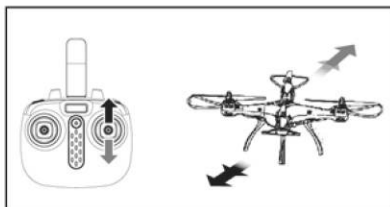
Kontrola kierunku lotu

Wznoszenie i opadanie



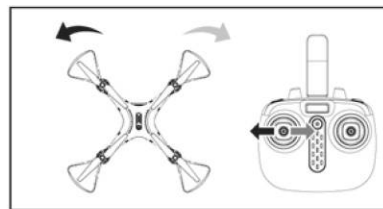
Wychyl lewy drążek w górę lub w dół, by wznieść lub obniżyć śmigłowiec.

Lot do przodu i do tyłu



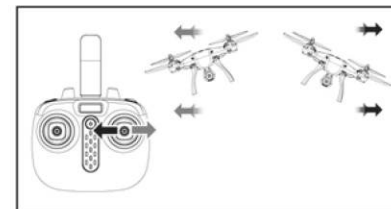
Wychyl prawy drążek w górę lub w dół, by polecieć do przodu lub do tyłu.

Skręcanie w lewo i w prawo



Wychyl lewy drążek w prawo lub w lewo, by skrócić w prawo lub w lewo.

Lot w lewo i w prawo



Wychyl prawy drążek w prawo lub w lewo, by polecieć w prawo lub w lewo.

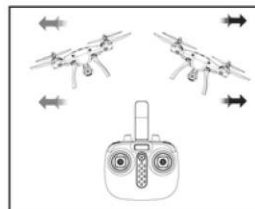
Korekta lotu

Korekta lotu w przód i w tył



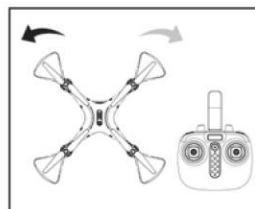
Jeżeli quadcopter sam leci do przodu lub do tyłu, możesz to skorygować poprzez wciśnięcie i przytrzymanie lewego drążka przy jednoczesnym wychyleniu prawego drążka w górę lub w dół. Nie puszczaj drążka, dopóki śmigłowiec nie wyrówna lotu.

Korekta lotu na boki



Jeżeli quadcopter sam leci w lewo lub w prawo, możesz to skorygować poprzez wciśnięcie i przytrzymanie lewego drążka przy jednoczesnym wychyleniu prawego drążka w lewo lub w prawo. Nie puszczaj drążka, dopóki śmigłowiec nie wyrówna lotu.

Korekta skreću



Jeżeli quadcopter sam skręca w lewo lub w prawo, możesz to skorygować poprzez wciśnięcie i przytrzymanie lewego drążka przy jednoczesnym jego (lewego drążka) wychyleniu w lewo lub w prawo. Nie puszczaj drążka, dopóki śmigłowiec nie wyrówna lotu.

UWAGA: Wszelkie modyfikacje wprowadzone przez użytkownika mogą mieć wpływ na uprawnienia do sterowania modelem.

Model spełnia wymagania sprzętu elektronicznego klasy B, o których mowa w części 15 zasad FCC. Ograniczenia te zostały narzucone w celu ochrony przed potencjalnymi szkodami na terenach zamieszkałych. Sprzęt, o którym mowa w instrukcji, generuje i wykorzystuje fale radiowe które mogą zakłócać komunikację radiową, jeżeli z modelu nie korzystamy przestrzegając zasad zawartych w niniejszej instrukcji.

Nie ma jednak 100% gwarancji, że używanie modelu w pobliżu odbiorników radiowych lub telewizyjnych nie zakłóci sygnału, nawet jeżeli wszystkie instrukcje będą przestrzegane. W takim przypadku można spróbować temu zaradzić wykorzystując jeden z podanych poniżej sposobów:

- Przenieś antenę odbiornika
- Zwiększ odległość pomiędzy sprzętem, a odbiornikiem
- Podłącz sprzęt do innego gniazda niż odbiornik
- Skontaktuj się z dostawcą sygnału lub fachowcem

Model ten mieści się w regulacjach emisji sygnału radiowego na użytek prywatny, opisanych w FCC. Model ten nie powinien być używany w połączeniu z zewnętrznymi antenami bądź nadajnikami.

Deklaracja producenta:

GuangDong Syma model aircraft Industrial co.,ltd, deklaruje, że opisany w niniejszej instrukcji dron spełnia rygory opisane w dyrektywie 1999/5/EC.

Lista części



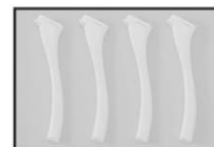
Upper body



Lower body



Rotor Blade



Base Stand



Protective Frame



Motor



Lampshade



Wrench



Charge



Camera



Gear



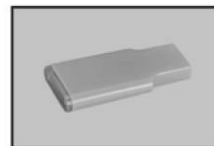
LED Light Bar
(Red)



LED Light Bar
(Green)



LiPo Battery



Card Reader



Plating Fitting



Blade cover



Main stand



Blade lockstitch A



Blade lockstitch B



Receiver Board

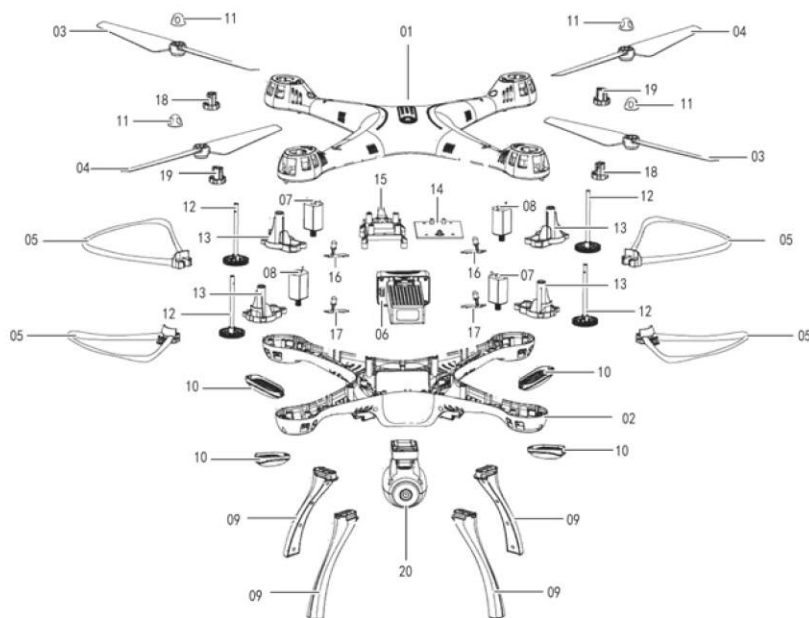


Mobile Phone
Retaining Clip



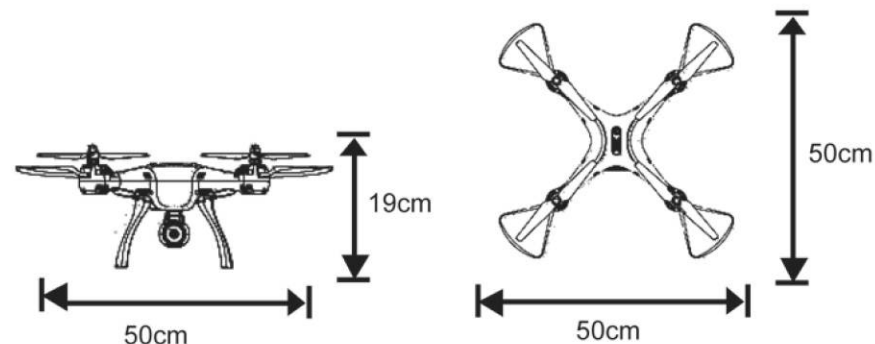
Remote Control

Diagram



NO.	Product Name	Qty.	NO.	Product Name	Qty.
01	Top Main Body	1	12	Cears	4
02	Bottom Main Body	1	13	Main stand	4
03	Blade(Clockwise Direction)	2	14	Circuit Board	1
04	Blade(Counter Clockwise Direction)	2	15	Base of dash	1
05	Protective frame	4	16	LED Light Bar(green)	2
06	Battery	1	17	LED Light Bar(red)	2
07	Motor(Clockwise Direction)	2	18	Blade lockstitch A	2
08	Motor(Counter-clockwise Direction)	2	19	Blade lockstitch B	2
09	Landing frame	4	20	Camera	1
10	Lampshade	4			
11	Blade cover	4			

Specyfikacje techniczne



Długość: 50cm

Wysokość: 19cm

Akumulator: 7,4V 2000mAh litowy

Szerokość: 50cm

Model silnika: 132

Problemy i rozwiązania

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Quadrocopter nie reaguje	1. Bateria śmigłowca jest rozładowana. 2. Bateria nadajnika jest rozładowana. 3. Sygnał nadajnika nie jest poprawnie dekodowany przez quadrocopter.	1. Naładuj śmigłowca. 2. Naładuj lub wymień. 3. Ustaw antenę nadajnika i spróbuj ponownie.
Quadrocopter reaguje z opóźnieniem.	1. Niski poziom mocy baterii nadajnika. 2. Ktoś w pobliżu używa nadajnika o takiej samej częstotliwości.	1. Wymień baterię. 2. Wyjdź poza zasięg innego nadajnika.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Quadrocopter się przechyla podczas zawisu.	1. Poziom został błędnie zdefiniowany.	1. Należy dokonać korekty lotu zgodnie z instrukcjami ze s. 8.
Nie leci do przodu w trybie headless.	1. Definicja frontu uległa wypaczeniu po kraksie śmigłowca.	1. Ponownie zdefiniuj front zgodnie z instrukcjami ze s. 9
Dron nie zachowuje stałego pułapu lotu.	1.Synchronizacja sygnału odbywała się na nierównej powierzchni. 2.Zmienne ciśnienie atmosferyczne spowodowane złą pogodą. 3.Kolizja rozstroiła żyroskop.	1.Dokonaj ponownej synchronizacji sygnału, tym razem na płaskiej i równej powierzchni. 2.Unikaj lotów w złą pogodę. 3.Dokonaj korekty wznoszenia opisanej na s.8

Gwarancja:

- Produkt objęty jest 24-miesięczną gwarancją
- Gwarancja nie obejmuje części eksploatacyjnych, ulegających naturalnemu zużyciu, np. śmigła, zębatki, bateria itp.
- Gwarancja nie obejmuje uszkodzeń mechanicznych spowodowanych winą użytkownika, niewłaściwym lub nieumiejętnym posługiwania się modelem
- W przypadku uszkodzenia modelu, należy go odesłać we własnym zakresie do miejsca zakupu, wraz z dołączonym dowodem zakupu
- Reklamacje bez ważnego dowodu zakupu nie będą rozpatrywane

Dystrybucja

KIK SP. Z O.O. SP.K.
Ul. Hetmańska 10, 15-727 Białystok
NIP: 5423089180
Email: hurt@kontext.pl



Kod QR dla użytkowników telefonów z systemem Android.



Kod QR dla użytkowników telefonów z systemem IOS.