

Spis treści

1.	Instrukcje bezpieczeństwa.....	2
2.	Troska o urządzenie	2
3.	Zawartość opakowania.....	2
4.	Transmitter.....	3
5.	Instalacja płóz quadcoptera i osłonek śmigieł	4
6.	Elementy zestawu do podniebnego rejestrowania zdjęć poprzez WiFi	4
7.	Pobieranie i instalacja oprogramowania	5
7.1	Instalacja oprogramowania.....	5
7.2	Opis Podłączania	5
7.3	Powietrzne zdjęcia w czasie rzeczywistym	5
8.	Tryby kontrolera i instrukcje sterowania.....	6
8.1	Mode 1	6
8.1.1	Korekty lotu przy pomocy trymerów	7
8.2	Mode 2	7
8.2.1	Korekty lotu przy pomocy trymerów	8
9.	Przygotowanie modelu do lotu	9
10.	Wprowadzenie do podstawowych funkcji modelu	9
10.1	Tryb bez głowy	10
10.1.1	Definicja ruchu do przodu	10
10.1.2	Przełączanie pomiędzy trybem bez głowy, a normalnym trybem sterowania.....	10
11.	Metody wymiany baterii i ładowania	11
12.	Instalacja kamery WiFi.....	12
13.	Najczęstsze usterki i metody ich rozwiązania.....	12
14.	Części zapasowe.....	13
15.	Wymiary urządzenia i parametry baterii	14
16.	Kody QR.....	15

1. Instrukcje bezpieczeństwa

1. Trzymaj małe elementy urządzenia w miejscu niedostępnym dla dzieci.
2. Moc urządzenia jest wystarczająca do wykonywania powietrznych manewrów. W trakcie pierwszego użycia unikaj gwałtownych manewrów. Używaj drążków joysticka delikatnie, aby uniknąć wypadków.
3. Po zakończeniu latania, odłącz zasilanie urządzenia, a następnie wyłącz pilot.
4. Nie umieszczaj baterii w miejscach narażonych na wysokie temperatury (żywy ogień, źródła ciepła)
5. W trakcie latania zachowuj odstęp co najmniej 2-3 metrów od urządzenia, aby uniknąć uszkodzeń ciała wynikających z kontaktu z lecącym urządzeniem
6. Dzieci operujące dronem powinny znajdować się pod nadzorem osoby dorosłej. Upewnij się, że dron znajduje się w zasięgu wzroku operatora (i instruktora). Ułatwia to kontrolę
7. Nie należy ładować baterii nie przeznaczonych do wielokrotnego ładowania. Wkładając baterię, zwróć uwagę na ich polaryzację. Nie mieszaj starych i nowych baterii lub baterii różnych typów.
8. Gdy nie używany, odłącz urządzenie z zasilania. Wyjmij baterie z drona i kontrolera.
9. Nie należy skracać przewodów zasilających

2. Troska o urządzenie

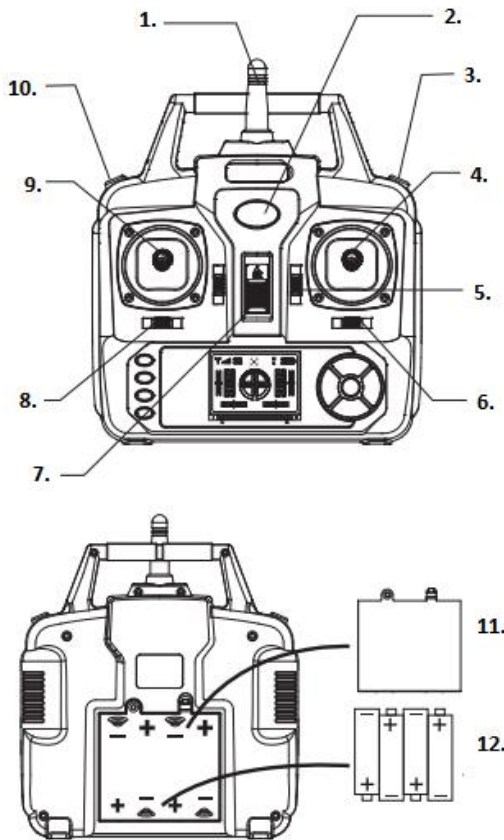
1. Używaj czystej, suchej szmatki aby wyczyścić urządzenie. Czyść je regularnie.
2. Unikaj ekspozycji na działanie źródeł ciepła lub długotrwałego światła słonecznego
3. Trzymaj urządzenie z dala od wody. Uszkodzi to elektryczne elementy urządzenia
4. Sprawdzaj regularnie wtyczki i inne akcesoria. W przypadku wystąpienia jakichkolwiek uszkodzeń należy zaprzestać korzystania z urządzenia, aż do pełnego naprawienia.

3. Zawartość opakowania

Po otwarciu upewnij się, czy Twój zestaw składa się z następujących elementów:

Quadrocopter RC	- Uchwyt do zamontowania telefonu	- Bateria
- Pilot 2,4 GHz	- Śrubokręt	- Śrubki
- USB kabel ładowarki	- Podwozie lądowania	- Śmigła
- Instrukcja obsługi	- Kamera WiFi	
- Osłonki na śmigła		

4. Transmitter

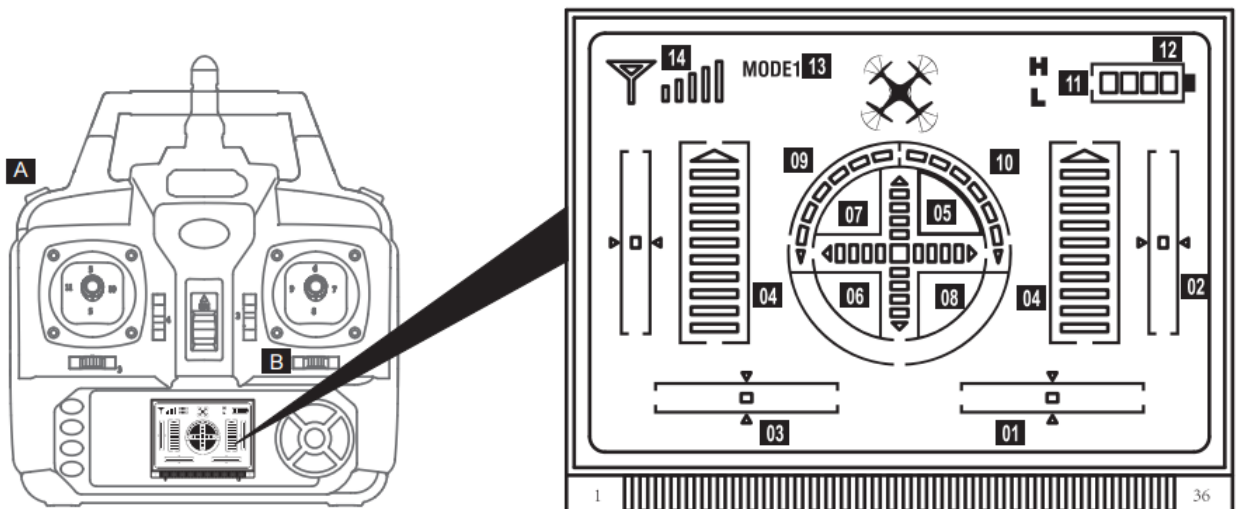


1. Antena
2. Wskaźnik
3. Obrót 3D
4. Prawy drążek kontroli lotu
5. Trymer (przód/tył)
6. Trymer Mode 1- przesuwania w bok; Mode 2 – przesuwania w lewo
7. Przetącznik ON/OFF
8. Trymer Mode 1 – przesuwania w lewo; Mode 2- przesuwania w bok
9. Lewy drążek kontroli lotu
10. Przetącznik niskiej/wysokiej szybkości; tryb „bez głowy”
11. Pokrywa komory baterii
12. Baterie 4xAA (LR06) 1,5V

Metody instalacji baterii: Otwórz pokrywę komory baterii, włóż 4 baterie alkaliczne zgodnie z ich polaryzacją (oznaczenia wewnątrz komory baterii)

Uwagi!

1. Wkładaj baterie zgodnie z ich polaryzacją
2. Nie mieszaj nowych i starych baterii
3. Nie mieszaj baterii różnych typów



1. Wskaźnik trymera przesuwania w bok. Domyślnie w pozycji neutralnej. (Mode 2 – trymer przesuwania w prawo/lewo)
2. Wskaźnik trymera przesuwania do przodu/ w tył. Domyślnie w pozycji neutralnej.
3. Wskaźnik trymera przesuwania w prawo/lewo. Domyślnie w pozycji neutralnej. (Mode 2-trymer przesuwania w bok)
4. Wskaźnik poruszania do przodu: Po włączeniu w najniższym poziomie. (centralny kwadrat)
5. Wskaźnik poruszania w tył: Po włączeniu w najniższym poziomie. (centralny kwadrat)
6. Wskaźnik poruszania w prawo. Po włączeniu w najniższym poziomie. (centralny kwadrat)
7. Wskaźnik poruszania w lewo. Po włączeniu w najniższym poziomie. (centralny kwadrat)
8. Skręt w lewo. Przesuń drążek w lewo, im mocniej wychylish drążek tym szybciej dron przemieści się w lewo.
9. Skręt w prawo. Przesuń drążek w prawo, im mocniej wychylish drążek tym szybciej dron przemieści się w prawo.
10. Wysoka/niska prędkość: Naciśnij przycisk „A” aby przełączyć pomiędzy trybem wysokiej a niskiej prędkości. H – Wysoka szybkość L – Niska szybkość.
11. Wskaźnik zasilania – informuje o stanie naładowania baterii kontrolera
12. MODE 1 – domyślny po włączeniu. Po zmianie do MODE 2 – trzymaj wciśnięty w prawo przycisk B, aby powrócić do trybu zasilania transmittera. Informacja o trybie MODE na wyświetlaczu LCD zmieni się. Aby powrócić do trybu 1, trzymaj wciśnięty w lewo przycisk B
13. Wskaźnik siły sygnału

5. Instalacja płóz quadrocoptera i osłonek śmigieł



Figure 1



Figure 2



Figure 3

1. Włóż podstawki drona w odpowiednie miejsce w dolnej części drona (rysunek 1)
2. Umieść osłonkę śmigieł przy każdym śmigle, a następnie użyj śrubokręta, by zabezpieczyć ją. (rysunek 2-3)

6. Elementy zestawu do podniebnego rejestrowania zdjęć poprzez WiFi



Figure 1



Figure 2



Figure 3

1. Włóż klamrę do montażu telefonu na antenę transmitera (rysunek 1)
2. Ściśnij klamrę, aby rozszerzyła się (rysunek 2)
3. Trzymaj uchwyt i wyciągnij klamrę używając siły, aby rozebrać klamrę do montażu telefonu.

7. Pobieranie i instalacja oprogramowania

7.1 Instalacja oprogramowania

Telefony z androidem: pobierz oprogramowanie ze strony www.symatoys.com lub zeskanuj kod QR, aby zainstalować oprogramowanie SYMA FPV. Kod QR znajduje się na opakowaniu i ostatniej stronie instrukcji obsługi.

7.2 Opis Podłączania

W trakcie podłączania wskaźnik FPV zaświeci się na zielono. Czerwony wskaźnik zamiga powoli po 20 sekundach, zaczekaj na podłączenie telefonu. Wybierz opcje WiFi w telefonie. Odszukaj: „FPV WIFI ****” w liście połączeń bezprzewodowych i wybierz opcję połącz. Zaczekaj na potwierdzenie pomyślnego nawiązania połączenia z urządzeniem. Otwórz oprogramowanie SYMA FPV i wybierz przycisk „Start”. Wejść do trybu kontroli. Obraz z kamery wyświetlany będzie na ekranie Twojego smartphone.



1. Otwórz oprogramowanie SYMA FPV
2. Wybierz przycisk START
3. Obraz wyświetlany na ekranie urządzenia
4. Opis ikon wyświetlanych w czasie rzeczywistym:



1. Powrót
2. Siła zasięgu WiFi
3. Sprawdzenie telefonu i nagrania video
4. Nagrywanie video
5. Zdjęcia
6. Wyświetlanie czasu

7.3 Powietrzne zdjęcia w czasie rzeczywistym

Zdjęcia i nagrania: Gdy siła zasięgu WiFi będzie w normalnym trybie. Naciśnij ikonę zdjęcia lub nagrywania video aby wykonać zdjęcie/ rozpocząć nagrywanie. (Pliki te można sprawdzić wybierając folder: Sprawdzenie telefonu i nagrania video)

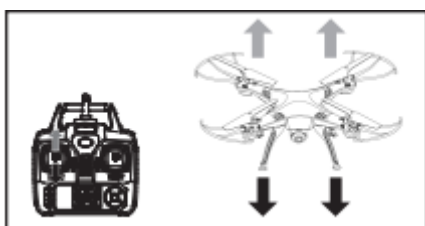
8. Tryby kontrolera i instrukcje sterowania

Transmitter wyposażony jest w dwa tryby sterowania. Mode1 i Mode2 – oznaczają one inne wzory sterowania. Trzymaj wciśnięty przycisk B, a następnie włącz zasilanie, aby zmienić Mode1 albo Mode2



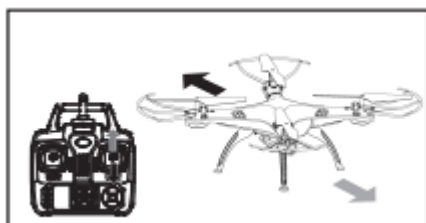
8.1 Mode 1

Wnoszenie się i opadanie:



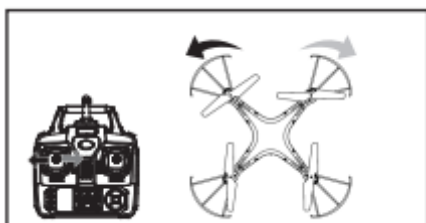
Użyj lewego drążka, aby wzbić się w powietrze lub opaść niżej

Poruszanie się do przodu i w tył:



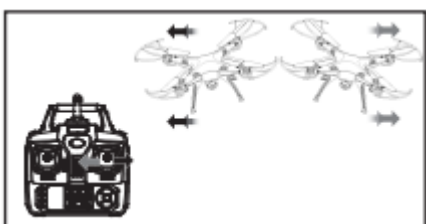
Użyj prawego drążka, aby przemieścić się do przodu lub w tył.

Obrót w lewo i w prawo:



Użyj lewego drążka, a dron obróci się zgodnie z Twoją komendą.

Lot bokiem



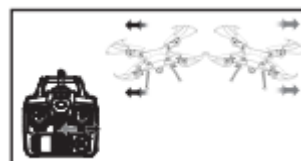
Użyj prawego drążka, dron poleci bokiem w prawo lub w lewo

8.1.1 Korekty lotu przy pomocy trymerów



Gdy dron samoistnie przesuwa się w przód lub w tył, możesz skorygować to naciskając odpowiedni trymer w górę lub w dół. Informacje o aktualnym statusie trymerów znajdziesz na wyświetlaczu pod przyciskami sterującymi.

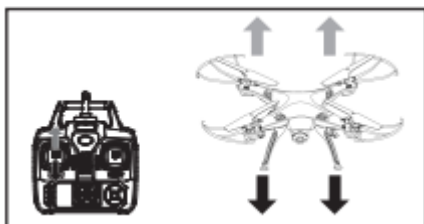
Gdy dron samoistnie przesuwa się lewo lub w prawo, możesz skorygować to naciskając odpowiedni trymer w lewo lub prawo. Informacje o aktualnym statusie trymerów znajdziesz na wyświetlaczu pod przyciskami sterującymi



Gdy dron samoistnie obraca się lewo lub w prawo, możesz skorygować to naciskając odpowiedni trymer w lewo lub prawo. Informacje o aktualnym statusie trymerów znajdziesz na wyświetlaczu pod przyciskami sterującymi.

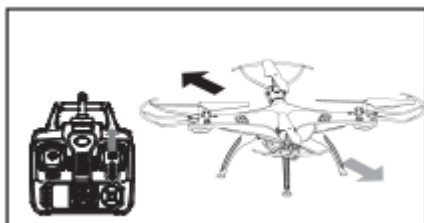
8.2 Mode 2

Wnoszenie się i opadanie:



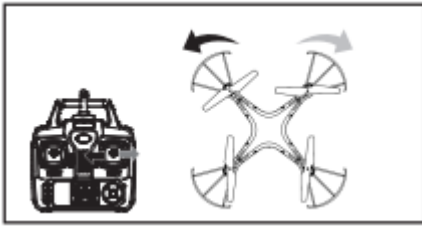
Użyj lewego drążka, aby wzbić się w powietrze lub opaść niżej

Poruszanie się do przodu i w tył:



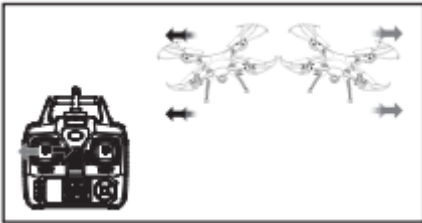
Użyj prawego drążka, aby przemieścić się do przodu lub w tył.

Obrót w lewo i w prawo:



Użyj prawego drążka, a dron obróci się zgodnie z Twoją komendą.

Lot bokiem



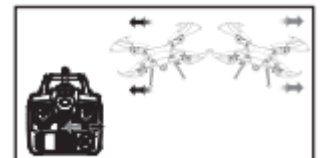
Użyj lewego drążka, dron będzie leciał bokiem w prawo lub w lewo

8.2.1 Korekty lotu przy pomocy trymerów



Gdy dron samoistnie przesuwa się w przód lub w tył, możesz skorygować to naciskając odpowiedni trymer w górę lub w dół. Informacje o aktualnym statusie trymerów znajdziesz na wyświetlaczu pod przyciskami sterującymi.

Gdy dron samoistnie przesuwa się lewo lub w prawo, możesz skorygować to naciskając odpowiedni trymer w lewo lub prawo. Informacje o aktualnym statusie trymerów znajdziesz na wyświetlaczu pod przyciskami sterującymi



Gdy dron samoistnie obraca się lewo lub w prawo, możesz skorygować to naciskając odpowiedni trymer w lewo lub prawo. Informacje o aktualnym statusie trymerów znajdziesz na wyświetlaczu pod przyciskami sterującymi.

9. Przygotowanie modelu do lotu



1. Przesuń przełącznik zasilania ON/OFF w pilocie w pozycję ON.
2. Otwórz komory baterii w modelu, połącz baterię z odbiornikiem
3. Umieść baterię w komorze baterii. Po zamknięciu komory baterii włącz model przełącznikiem w dolnej jego części.
4. Przesuń lewy drążek w najwyższą pozycję, a następnie powróć do najniższej pozycji. Usłyszysz sygnał dźwiękowy z transmitera, oznaczający przejście we wczesną fazę lotu

10. Wprowadzenie do podstawowych funkcji modelu

Ochrona przed niskim napięciem.



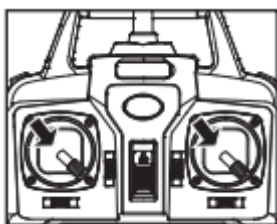
Jeśli cztery wskaźniki w dolnej części modelu zaczną migać, oznacza to że bateria w modelu wkrótce zostanie rozładowana, a sterujący straci kontrolę nad modelem. Konieczny jest niezwłoczny powrót na ziemię.

Zabezpieczenie przed przepięciem



Na wypadek uszkodzenia lub wypadku obracających się śmigieł modelu, zostanie przeprowadzona procedura zabezpieczenia przed nadnapięciem

Kalibracja żyroskopów



Umieść model w pozycji horyzontalnej. Następnie przesuń oba drążki najpierw w lewy górny koniec zakresu, a następnie w prawy dolny kraniec zakresu. Przytrzymaj drążki w każdym z tych miejsc przez około 2-3 sekundy, wskaźnik statusu zmieni się ciągłego trybu świecenia, na tryb szybko migający. Po 2-3 sekundach wskaźnik statusu powróci do trybu ciągłego świecenia. Oznacza to pomyślne zresetowanie ustawień.

Obroty 3D



Jeśli zaznajomiłeś się już z podstawowymi manewrami, możesz spróbować jednego z najbardziej efektownych trików – 360. Wznies model na wysokość ponad 3 metrów, naciśnij przełącznik 3D z prawej stronie transmitera, a następnie przesun prawy drążek w którąkolwiek stronę, aby wykonać obrót o 360 stopni

Wskazówka: Uzyskasz lepszy efekt wykonując tę sztuczkę przy pełnej baterii.

Alternatywny sposób startu

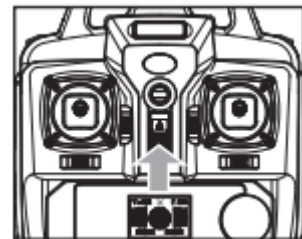


Dzięki 6- osiowemu żyroskopowi możesz rozpocząć lot wyrzucając drona do góry, jednocześnie przesuwając lewy drążek w górę. Model automatycznie wyprostuje się i wzniesie w górę zgodnie z komendą.

10.1 Tryb bez głowy

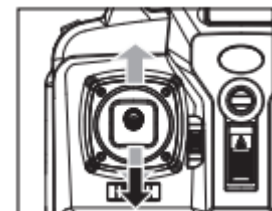
10.1.1 Definicja ruchu do przodu

1. Ustaw przełącznik ON/OFF w pozycji ON.



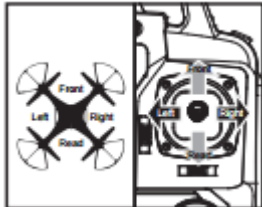
2. Po podłączeniu modelu z baterią włącz model i ustaw go w sposób wskazany na ilustracji obok.

3. Przesun lewy drążek maksymalnie w górę, a następnie maksymalnie w dół. Gdy kontrolka pilota zaświeci się, oznacza to, że modulacja częstotliwości i definicja przodu modelu została zakończona



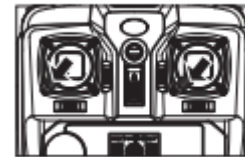
10.1.2 Przełączanie pomiędzy trybem bez głowy, a normalnym trybem sterowania

1. Po zakończeniu procedury modulacji częstotliwości, model powróci do trybu ogólnego. Wskaźnik statusu będzie świecił się stałym ciągłym światłem. Po uruchomieniu funkcji bez głowy z lewej strony odbiornika, usłyszysz komunikat „DDD...”. Oznacza to przejście w tryb jeźdźca bez głowy. Przytrzymanie przycisku przez 2 sekundy i ponowne usłyszenie komunikatu „D” oznacza wyjście z trybu bez głowy. (w trybie bez głowy 4 wskaźniki modelu migają powoli raz na 4 sekundy)



2. W trybie bez głowy operator nie musi rozpoznawać pozycji urządzenia. Sterowanie urządzeniem odbywa się zgodnie z kierunkiem wskazanym na prawym drążku kontroli.

3. Poprawianie kierunku na wprost. W trybie bez głowy, w przypadku gdy występuje jakiegokolwiek zakłócenie w obranym kierunku, należy ponownie zdefiniować prawidłowe ułożenie modelu. W tym celu przesunąć oba drążki w lewy dolny kraniec zakresu sterowania. Długie zaświecenie się wskaźnika światła modelu po 3 sekundowym miganiu oznacza, że dostosowanie ustawień zakończyło się.



11. Metody wymiany baterii i ładowania



1. Przełącznik zasilania modelu staw w pozycji OFF, otwórz komorę baterii
2. Odłącz kabe l zasilający
3. Aby naładować baterię, podłącz ładowarkę usb z gniazdkiem sieciowym (niezbędny będzie adapter) lub z portem USB Twojego komputera. Wskaźnik LED na ładowarce zaświeci się w trakcie ładowania i zgaśnie na znak, że ładowanie zakończyło się.
Uwaga. Jeśli używasz komputera do ładowania baterii, odłącz kabel zasilania zanim wyłączysz komputer.
4. Umieść baterię w quadcopterze, podłącz kabel zasilania do urządzenia i zamknij pokrywę komory baterii

Czas ładowania: około 130 minut

Czas lotu: około 5,5 minuty

Uwagi dotyczące ładowania:

1. Ładuj baterie wyłącznie w suchym i dobrze wentylowanym pomieszczeniu. Trzymaj baterie z dala od źródeł ciepła i materiałów wybuchowych
2. W trakcie ładowania wyciągnij baterie z modelu. Proces ładowania powinien odbywać się pod nadzorem osoby dorosłej.
3. Po zakończeniu latania, nie ładuj baterii. Zaczekaj, aż powierzchnia baterii ostygnie, w przeciwnym razie może spowodować to napuchnięcie baterii lub nawet pożar.
4. Upewnij się, że używasz oryginalnych kabli ładujących i ładowarek USB. Wymień baterię, jeśli jest nieużywana przez dłuższy czas lub napuchła
5. Bateria traci moc, gdy jest nieużywana. Nadmierne użytkowanie może spowodować skrócenie długości życia baterii

12. Instalacja kamery WiFi



Figure 1



Figure 2

Metody demontażu kamery:

1. Wyciągnij kabel zasilający z kamery (Figure 1)
2. Naciśnij blokadę zabezpieczającą w głównej części modelu i jednocześnie wyciągnij kamerę



Figure 1



Figure 2

Metody instalacji kamery:

1. Wciśnij kamerę na miejsce (Figure 1)
2. Podłącz kabel kamery z wtyczką zasilającą kamerę (Figure 2)

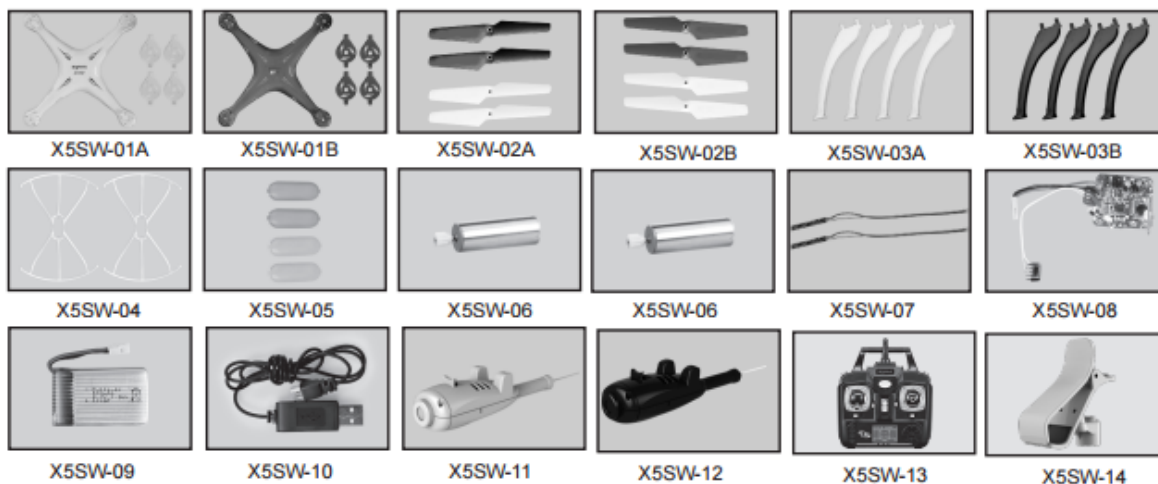
13. Najczęstsze usterki i metody ich rozwiązania

Problem	Powód	Rozwiązanie
Model nie odpowiada	<ol style="list-style-type: none"> 1. Model wszedł w tryb ochrony przed niskim napięciem. 2. Bateria w transmierze jest bliska rozładowaniu, wskaźnik zasilania będzie migał. 3. Kanał wybrany w transmierze nie odpowiada kanałowi modelu 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Naładuj baterię modelu 2. Wymień baterię w transmierze 3. Zmień ustawienia częstotliwości transmitera i modelu na odpowiadające sobie
Sterowanie modelu jest niepoprawne	<ol style="list-style-type: none"> 1. Niski stan naładowania lub niska jakość baterii 2. Transmisja sygnału z pilota jest zakłócona 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zmień baterie. Rozważ zakup wysokiej jakości baterii alkalicznych 2. Zmień miejsce lotu, by uniknąć zakłóceń
Model znosi się w trakcie swobodnego unoszenia	<ol style="list-style-type: none"> 1. Brak wytrzymałości w położeniu horyzontalnym 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Przeprowadź korekty przy pomocy odpowiedniego trymera

W trybie bez głowy występują zakłócenia	<ol style="list-style-type: none"> 1. Wykrycie przodu modelu zostało zakłócone przez wypadki 2. Długi czas użytkowania w trybie bez głowy 	1. Zdefiniuj ponownie przód modelu
---	---	------------------------------------

14. Części zapasowe

Producent dostarcza pełen zakres części zamiennych. Części zamienne dostępne są u dystrybutorów Symba. W trakcie zamawiania proszę doprecyzować kolor części zamiennych.



X5SW-01A – Obudowa biała

X5SW-01B – Obudowa czarna

X5SW-02A – Śmigła A białe/czarne

X5SW-02B – Śmigła B białe/czarne

X5SW-03A – Płozy lądowania białe

X5SW-03B – Płozy lądowania czarne

X5SW-04 – Osłonki śmigieł

X5SW-05 – Klosze lamp

X5SW-06 – Silnik A

X5SW-06 – Silnik B

X5SW-07 – Płytki świateł

X5SW-08 – Odbiornik

X5SW-09 – Bateria

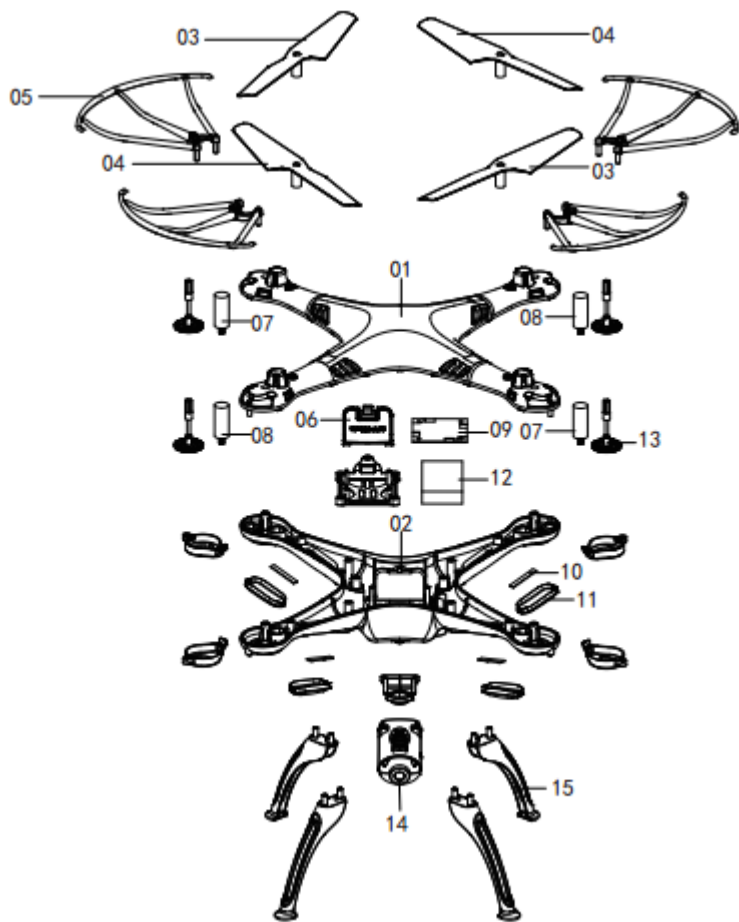
X5SW-10 – kabel USB

X5SW-11 – Kamera (biała)

X5SW-12 – Kamera (czarna)

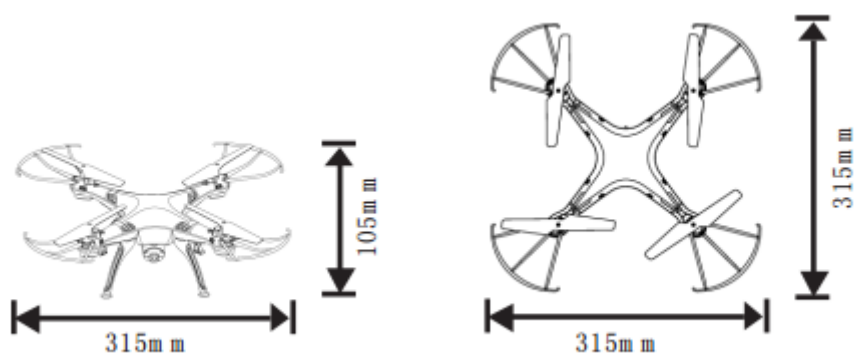
X5SW-13 – Transmitter

X5SW-14 – Uchwyt na telefon



1. Górna część obudowy 1szt.
2. Dolna część obudowy 1szt.
3. Śmigła A 2 szt.
4. Śmigła B 2 szt.
5. Osłonki na śmigła 4szt.
6. Osłona baterii 1szt.
7. Silniki A 2szt.
8. Silniki B 2szt.
9. Płyta sterująca 1szt.
10. Klosze lamp 4szt.
11. Płyty świateł 4szt.
12. Bateria 1szt.
13. Przekładnia 4szt.
14. Kamera WIFI
15. Płozy lądowania 4szt.

15. Wymiary urządzenia i parametry baterii



Wymiary Modelu: 315x315x105 mm

Kod silnika: 8

Bateria: 3,7V 500mAh

16. Kody QR



Kod QR dla systemu
Android



Kod QR dla systemu iOS