Idade 14+

DRONE DOBRÁVEL

INTRUÇÕES PARA USO

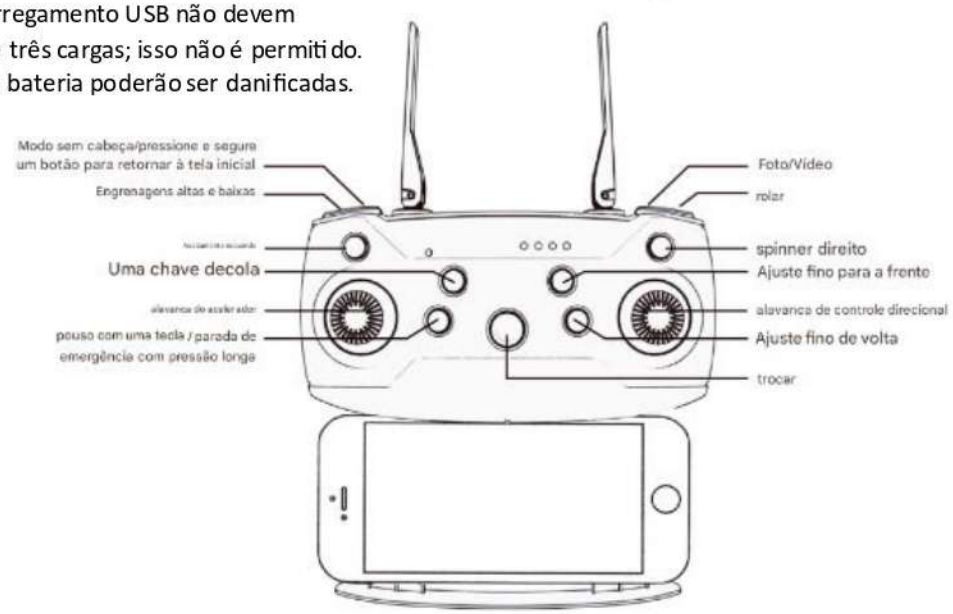
Requisitos de tensão e corrente para linhas de carregamento USB

Tensão de entrada.	DC 4.7-5.3V
Corrente do adaptador.	0.5-2A

Atenção:

A tensão e a corrente de entrada da linha de carregamento USB não devem exceder este padrão. Não utilize adaptadores de três cargas; isso não é permitido. Caso contrário, a linha de carregamento USB e a bateria poderão ser danificadas.

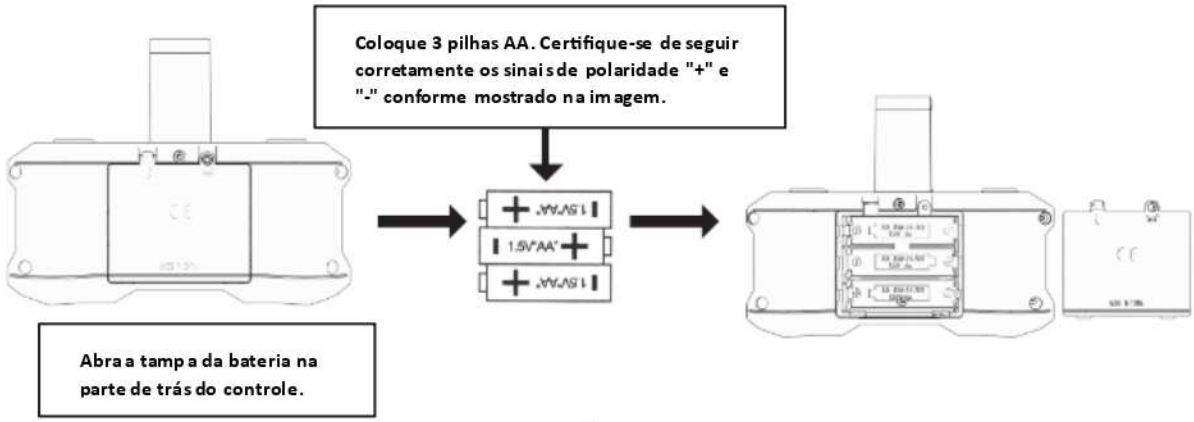
As informações e notas de segurança abaixo são úteis para você no mundo do controle remoto. Por favor, leia este manual cuidadosamente antes de operar este produto e guarde-o para referência futura.



Cabo de carga USB X1

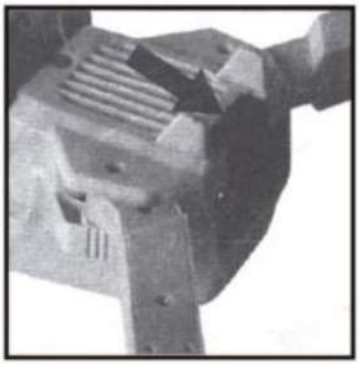
1. A instalação da bateria do dispositivo de controle remoto.

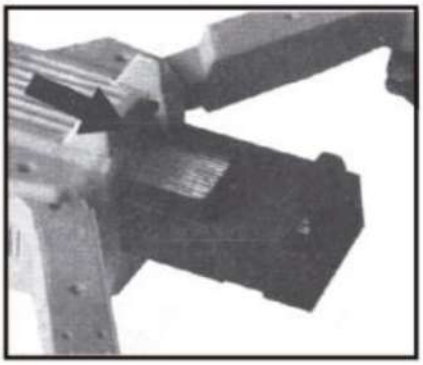
Abra a tampa da bateria na parte de trás do controle remoto. Insira 3 pilhas de 1,5V do tipo "AA" de acordo com as instruções na caixa da bateria. (As pilhas devem ser compradas separadamente; não devem ser misturadas pilhas velhas e novas ou de tipos diferentes.)

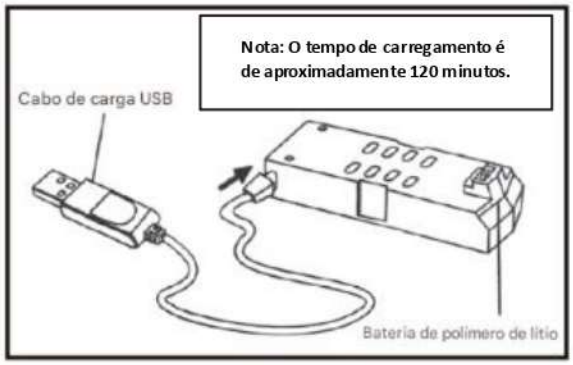


2. O carregamento da bateria do dispositivo de voo.

1. Abra Insira o carregador USB na interface USB do computador ou em outros carregadores e, em seguida, conecte; o indicador de luz ficará aceso.
2. Remova a bateria da aeronave e, em seguida, conecte o plugue da bateria ao soquete do carregador USB para carregar.
3. O indicador de luz ficará aceso durante o processo de carregamento da bateria e se apagará após a carga estar completa.



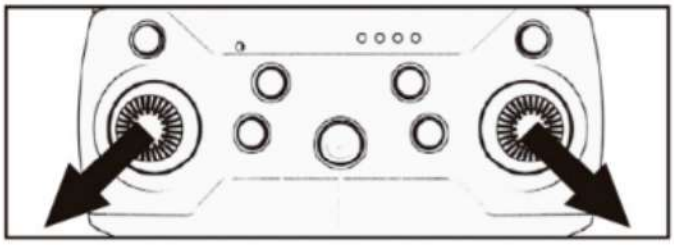


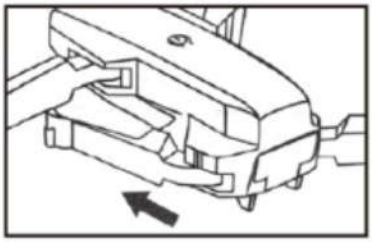


3. A operação e o controle do dispositivo de voo.

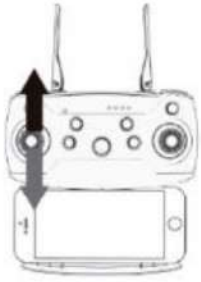
Ligue a aeronave e, em seguida, ligue o controle remoto. Mova a alavanca esquerdo para cima e para baixo e puxe-o para baixo; um som de bip será ouvido e a luz ficará acesa, indicando que o alinhamento de frequência foi bem-sucedido.

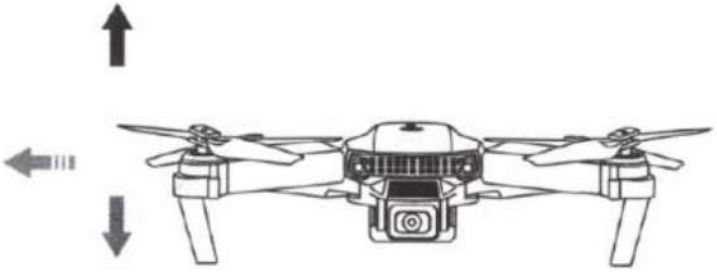
Se ocorrer desvio durante o voo da aeronave, a correção externa pode ser utilizada.



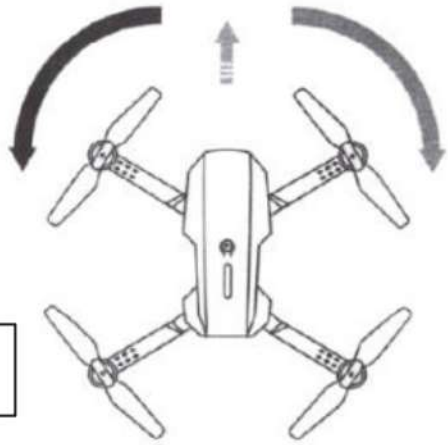


Dobramento Lateral

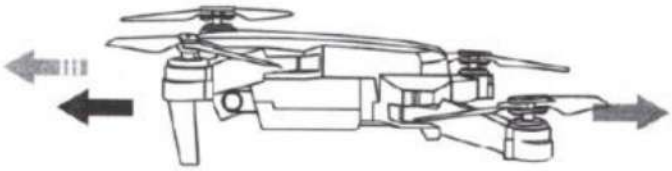




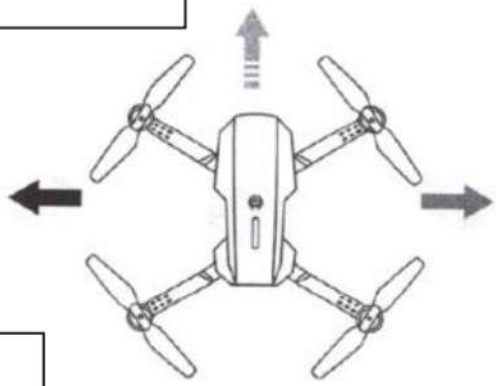
O controle esquerdo controla a subida e descida do dispositivo de voo.



O controle esquerdo também é responsável por virar para a esquerda/direita do dispositivo de voo.



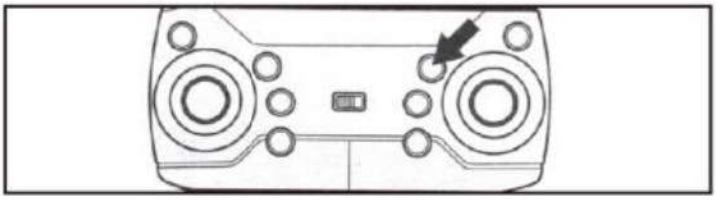
O controle direito controla o movimento para frente (avançar) e para trás (retornar) do dispositivo de voo. direita do dispositivo de voo.



O controle direito também controla o voo lateral para a esquerda e direita da aeronave.

4. Ajuste Fino.

Quando o dispositivo de voo está em operação e apresenta desvios (virando para a esquerda/direita; avançando/recuando; voando para o lado esquerdo/direito), eles podem ser ajustados girando as teclas correspondentes na direção oposta. Por exemplo: se o dispositivo de voo estiver desviado para frente, ajuste girando a tecla de "recuo" conforme mostrado na figura.



5. Configurações de Sensibilidade.

A aeronave pode operar em 2 modos: nível baixo (30%) e nível alto (100%). Utilize o "interruptor de conversão de velocidade" para ajustar:

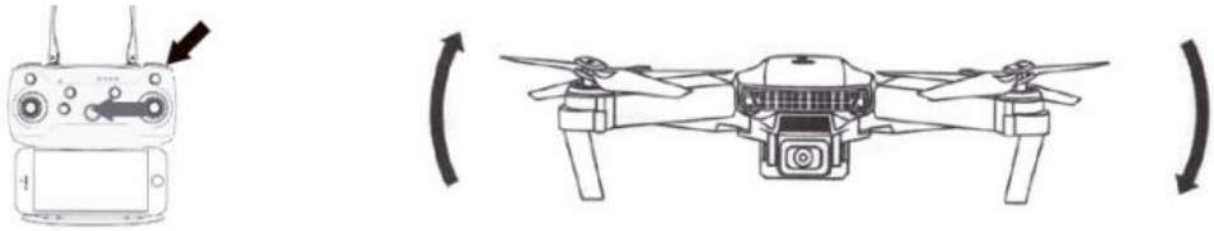
- Deslize para um lado, e o bipe do controle remoto emitirá um sinal uma vez = **A aeronave se moverá a uma velocidade baixa (até 30%);**
- Deslize para o outro lado, e o bipe do controle remoto emitirá dois sinais = **A aeronave se moverá a uma velocidade alta (até 100%).**

Através desta tecla, é possível ajustar a sensibilidade do dispositivo de voo; quanto maior o valor de sensibilidade, mais rápida será a resposta do dispositivo de voo; inversamente, quanto menor o valor, mais lenta será a resposta.

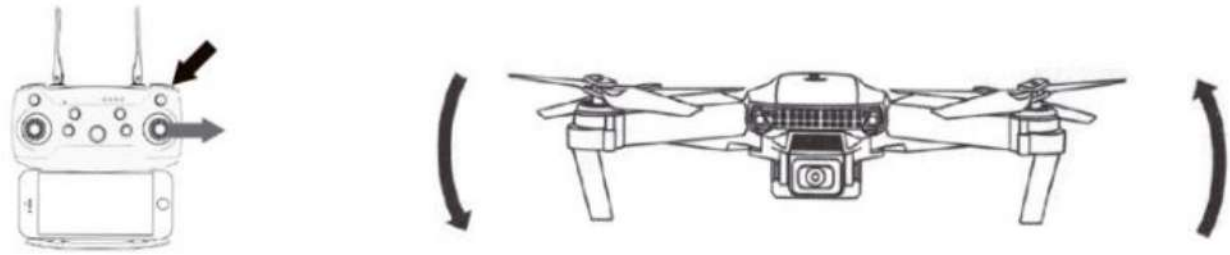
6. Modelo de Rolamento.

O dispositivo de voo pode realizar um voo de rolamento de 360 graus através da seguinte operação. Para melhor implementar a função de rolamento e garantir que o dispositivo de voo permaneça a uma altura de cinco metros acima do solo, é melhor realizar o rolamento durante o processo de subida. Nesse caso, o dispositivo de voo poderá manter a altura após executar a ação de rolamento.

1. Mortal para o lado esquerdo: Clique em "modo de conversão" e, em seguida, empurre o controle direito para a esquerda ao máximo. Após o dispositivo de voo realizar o rolamento, retorne o controle para a posição central.



2. Mortal para o lado direito: Clique em "modo de conversão" e, em seguida, empurre o controle direito para a direita ao máximo. Após o dispositivo de voo realizar o rolamento, retorne o controle para a posição central.



3. Mortal para frente: Clique em "modo de conversão" e, em seguida, empurre o controle direito para frente ao máximo. Após o dispositivo de voo realizar o rolamento, retorne o controle para a posição central.

4. Mortal para trás: Clique em "modo de conversão" e, em seguida, empurre o controle direito para trás ao máximo. Após o dispositivo de voo realizar o rolamento, retorne o controle para a posição central.

7. Modo Sem-Cabeça com um Botão.

Durante o voo, não importa em que posição a aeronave esteja ou qual seja sua atitude, desde que você clique no botão do modo sem cabeça, a direção da decolagem da aeronave será automaticamente bloqueada. Quando perceber que a aeronave se afastou muito de você e não consegue identificar a direção, clique no botão do modo sem cabeça, e você poderá controlar a aeronave para retornar, mesmo sem reconhecer a direção; ao clicar na tecla de retorno, a aeronave retornará automaticamente na direção de decolagem.

1. O código da aeronave deve estar voltado para frente (ou para trás; o modo sem cabeça e o modo automático com a direção aberta resultarão em desordem).
2. Quando precisar usar o modo sem cabeça, clique na tecla do modo sem cabeça, e a aeronave bloqueará automaticamente a direção de decolagem.
3. Quando você não quiser usar o modo sem cabeça, clique no botão do modo sem cabeça para sair do modo sem cabeça.
4. Quando quiser que a aeronave retorne automaticamente, clique no botão de retorno automático e a aeronave retornará na direção de decolagem.
5. O processo de retorno automático pode ser controlado manualmente; ao empurrar o joystick para frente, você pode cancelar a função de retorno automático.

Aviso: Tente escolher lugares com pouca visibilidade e sem pedestres ao operar esta aeronave, para evitar perdas desnecessárias!

8. Soluções de problemas durante o voo.

Situação	Causa	Solução
O LED de status do receptor pisca continuamente por mais de 4 segundos após a inserção da bateria do veículo de voo, e não responde aos comandos de controle.	Impossível emparelhar com o transmissor.	Repita o processo de inicialização ao ligar.

Sem resposta após a bateria ser conectada ao veículo de voo.	**1.** Verifique a energia do transmissor e do receptor. **2.** Verifique a voltagem do transmissor e do receptor. **3.** Verifique o contato nos terminais da bateria.	**1.** Ligue o transmissor e certifique-se de que a bateria do veículo de voo esteja inserida corretamente. **2.** Use baterias totalmente carregadas. **3.** Reinstale a bateria e assegure um bom contato entre os terminais da bateria.
O motor não responde a alavanca de aceleração, e o LED do receptor pisca.	A bateria do veículo de voo está descarregada.	Carregue a bateria completamente ou substitua-a por uma bateria totalmente carregada.
Os rotores principais giram, mas não conseguem decolar.	**1.** Lâminas principais deformadas. **2.** A bateria do veículo de voo está descarregada.	**1.** Substitua as lâminas principais. **2.** Carregue ou substitua-a por uma bateria totalmente carregada.
Vibração forte do veículo de voo.	Lâminas principais deformadas.	Substitua as lâminas principais.
A cauda ainda está desajustada após o ajuste da aba, ou a velocidade é inconsistente durante o pião para a esquerda/direita.	**1.** Rotores de cauda danificados. **2.** Motor de acionamento da cauda danificado.	**1.** Substitua os rotores principais. **2.** Substitua o motor principal.
O veículo de voo ainda se move para frente após o ajuste de trim durante a flutuação.	O ponto central do giroscópio não está correto.	O sistema irá calibrar o ponto neutro normalizado. Reinicie o veículo.
O veículo de voo ainda se move para a esquerda/direita após o ajuste de trim durante a flutuação.	**1.** Motor desligado. **2.** Cone solto.	**1.** Substitua o motor. **2.** Instale o cone firmemente.

Caso tenha outra dúvida...

Acesse o nosso site.

Entre em contato conosco.