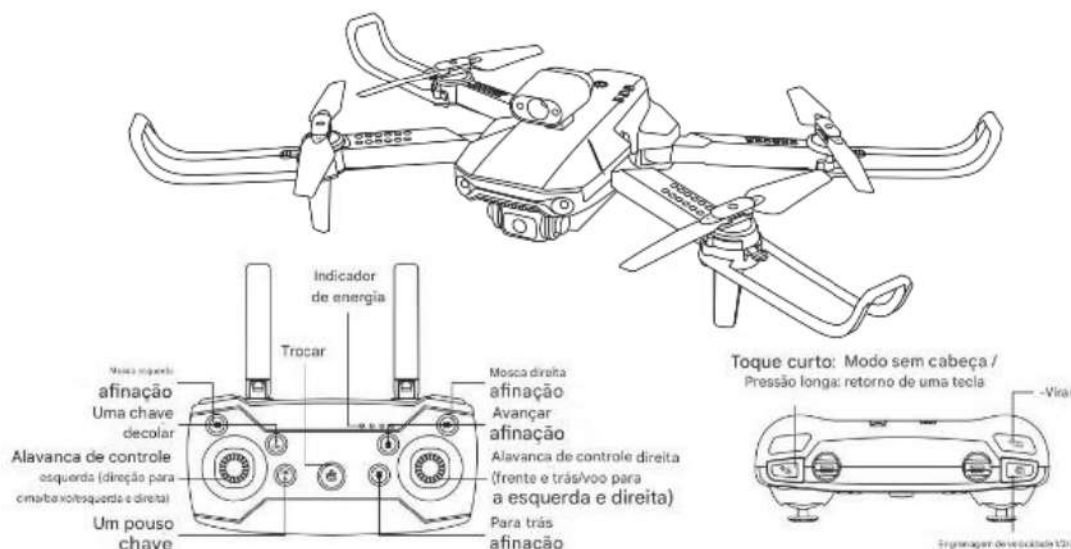


Idade 14+

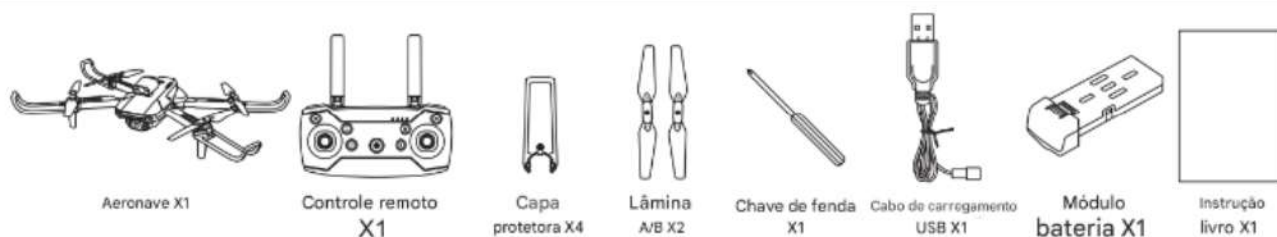
R/C QUADCOPTER

INSTRUCTION FOR USE



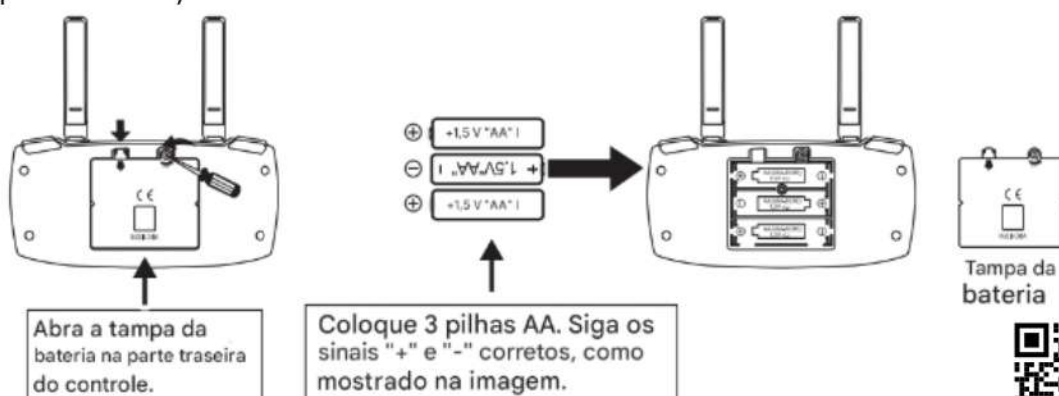
As informações e notas de segurança abaixo são úteis para você no mundo do controle remoto. Por favor, leia este manual cuidadosamente antes de operar este produto e guarde-o para referência futura.

1. O conteúdo da embalagem do produto.



2. 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.)

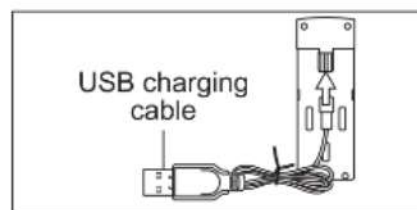
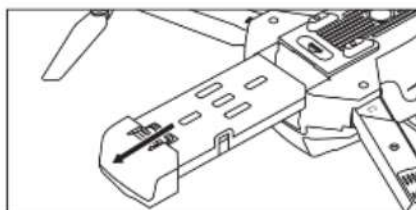


3. O carregamento da bateria do dispositivo de voo.

3.1 Insira o cabo do carregador USB na interface USB do computador ou em outros carregadores e, em seguida, conecte-o; o indicador de luz será aceso.

3.2 Remova a bateria da aeronave e, em seguida, conecte o soquete da bateria ao carregador USB.

3.3 O indicador de luz ficará aceso durante o processo de carregamento da bateria; o indicador de luz se apagará após o carregamento completo.

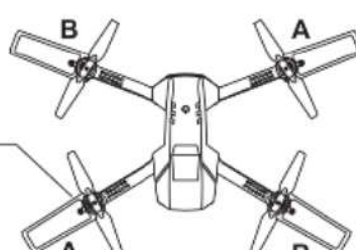
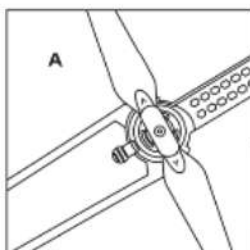
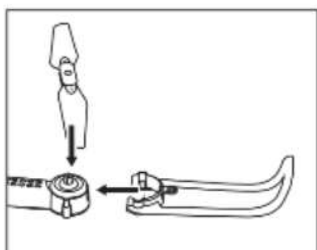


4. Instale a capa protetora e as lâminas.

4.1 Prepare a Chave-de-Fenda, a Capa Protetora e as Lâminas.

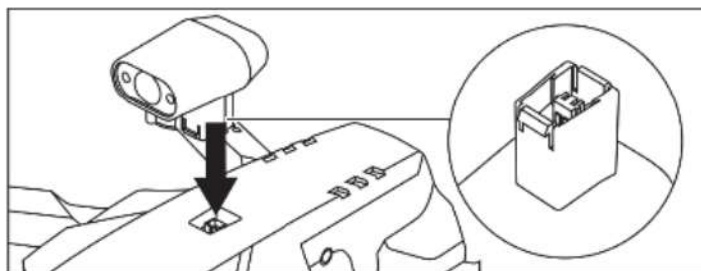
4.2 Insira quatro capas de proteção nos furos da capa protetora, que ficam ao lado das quatro lâminas.

4.3 Cada lâmina do dispositivo de voo é diferente; cada lâmina está marcada com "A" ou "B". Ao instalar a lâmina, execute a instalação corretamente de acordo com os rótulos correspondentes, conforme mostrado na figura abaixo. Quando a lâmina não estiver instalada corretamente, o dispositivo de voo não poderá decolar, virar ou voar adequadamente.



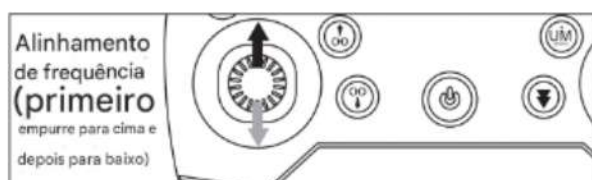
5. Instalação da cabeça de indução de evitação de obstáculos por infravermelho

Conforme mostrado na figura à direita, alinhe a cabeça do sensor de evitação de obstáculos por infravermelho com a ranhura acima da fuselagem, seguindo a direção da seta, e instale a cabeça do sensor de evitação de obstáculos por infravermelho.



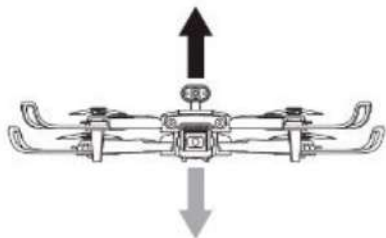
6. Operação e o controle do dispositivo de voo.

Nota: Antes da decolagem, a aeronave deve primeiro corrigir a frequência. As luzes da aeronave piscarão durante a correção, e a correção será concluída quando as luzes estiverem acesas. Para evitar problemas de controle, ao movimentar o dispositivo de voo, é sempre necessário prestar atenção ao nível de operação com cuidado. Durante o processo de operação, o dispositivo de voo pode perder um pouco de energia, portanto, é necessário monitorar o nível de carga da bateria.

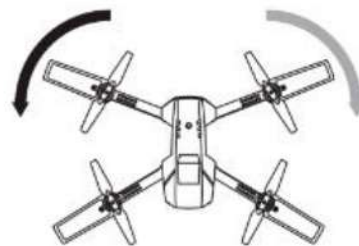




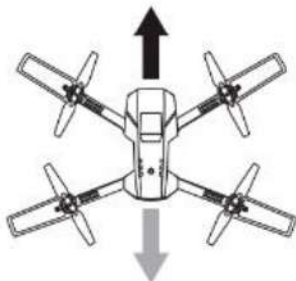
O controle esquerdo controla a ascensão e descensão da aeronave.



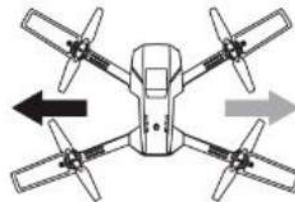
O controle esquerdo também controla a virada para a esquerda/direita da aeronave.



O controle direito controla o movimento para frente e para trás da aeronave.



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



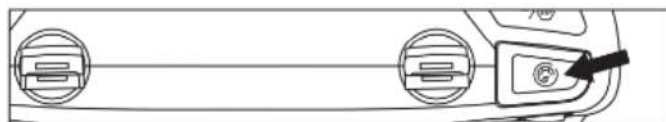
7. Ajuste Fino.

Se a aeronave desviar da direção (virando para a esquerda/direita, avançando/recuando, voando para o lado esquerdo/direito), pressione a tecla de ajuste fino na direção oposta. Por exemplo, conforme mostrado na figura, pressione para a direita quando houver desvio para a esquerda.



8. Função de marchas de velocidade 1/2/3

A inicialização padrão é na marcha 1, com a função de evitação de obstáculos automática. As marchas 2 e 3 voam a uma velocidade normal. Após a inicialização, pressione a tecla 1/2/3 para mudar para a marcha 2, e depois pressione a tecla de marcha para alternar para a marcha 3, clicando em ordem. (A posição da tecla de marcha 1/2/3 é mostrada na figura.)

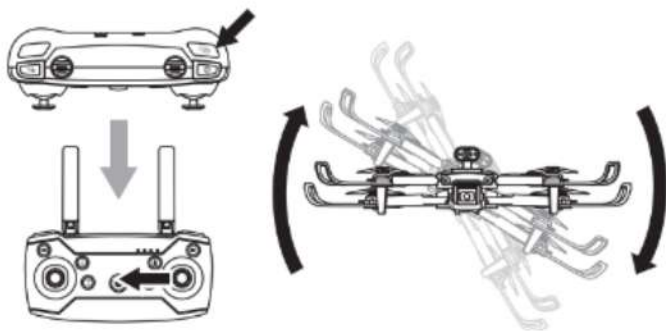


A velocidade da aeronave pode ser ajustada através deste botão. Quanto maior a marcha da aeronave, mais rápida será a velocidade.

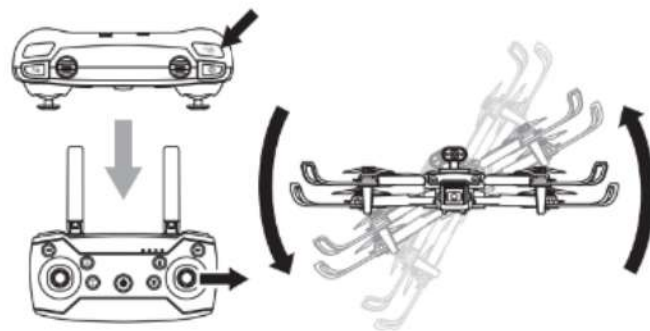
9. O Modelo de Rolamento.

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.

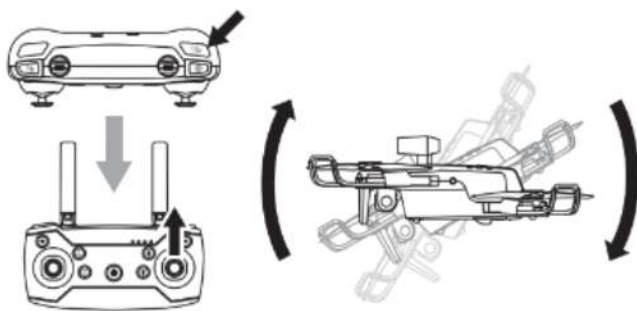




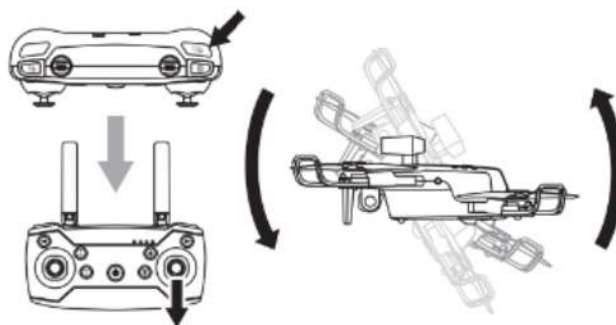
9.1 Mortal para o lado esquerdo: Clique em "Flip" e, em seguida, empurre o controle direito para a esquerda ao máximo. Após o dispositivo de voo realizar o rolamento, retorne o controle para a posição central.



9.2 Mortal para o lado direito: Clique em "Flip" 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.



9.3 Mortal para frente: Clique em "Flip" 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.



9.4 Mortal para trás: Clique em "Flip" 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.

Após entrar no "modo de rolamento", se não houver necessidade das funções de rolamento, clique na tecla "Flip".

10. 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 conseguir 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.

10.1 O código da aeronave deve estar voltado para frente (ou para trás; o modo sem cabeça e o modo automático com a direção aberta retornará de forma desordenada).

10.2 Quando precisar usar o modo sem cabeça, clique na tecla do modo sem cabeça, e a aeronave bloqueará automaticamente a direção de decolagem.

10.3 Quando você não quiser usar o modo sem cabeça, clique no botão do modo sem cabeça para sair do modo sem cabeça.

10.4 Quando quiser que a aeronave retorne automaticamente, clique no botão de retorno automático e a aeronave irá voltar na direção de decolagem.

10.5 O processo de retorno automático pode ser controlado manualmente; ao empurrar o joystick para frente, você pode sair da função de retorno automático.

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



11. Soluções de problemas durante o voo.

Situação	Causa	Solução
A luz indicadora do receptor da bateria da aeronave pisca continuamente, e a operação não responde	O controle remoto e o receptor não conseguiram emparelhar a frequência com sucesso.	Por favor, execute novamente a ação de emparelhamento de frequência entre o controle remoto e a placa do receptor.
Sem resposta após a bateria ser conectada ao veículo de voo:	1. Verifique a energia do transmissor e receptor 2. Verifique a voltagem do transmissor e receptor. 3. Verifique a conexão 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. Bateria do veículo de voo descarregada.	1. Substitua as lâminas principais. 2. Carregue ou substitua 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 pïão para esquerda/direita.	1. Rotores de cauda danificados. 2. Motor de acionamento da cauda danificado.	1. Substitua os rotores de cauda. 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.

12. Acessórios.



A tampa superior do corpo da máquina



A tampa inferior do corpo da máquina



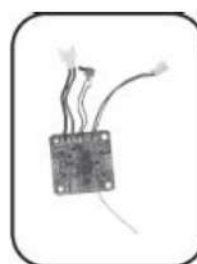
Lâmina A/B



Capa protetora



Bateria do módulo



Placa receptora



Motor principal A/B



Cabo de carregamento USB



Controle remoto



Cabeça do sensor infravermelho para evitar obstáculos



Câmera (opcional)



Chave de fenda



O rolo principal

Caso tenha outra dúvida...

Acesse o nosso site.



Entre em contato conosco.

