

X-SERIES

Квадрокоптер с 6-осевым гироскопом
и FPV - видом от первого лица



ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ

Технические параметры модели

Длина фюзеляжа: 77мм

Вес брутто: около 31г

Общая высота: 36мм

Аккумулятор: Литий-полимер (Li-Po)

Диаметр главного ротора: 37мм

3,7В 250мАч

Двигатель: бесколлекторный

Время зарядки: около 40 минут

Введение

- Конструкция с четырьмя роторами обеспечивает большую стабильность и высокую производительность и позволяет легче выполнять все виды 3D-манёвров.
- Доступны режимы "без головы" и возврат одной кнопкой.
- Принятие технологии автоматического соединения 2.4G позволяет одновременно использовать десятки коптеров.
- Новейшая система управления гироскопом с 6 осями обеспечивает характеристики стабильного полета и простоту в эксплуатации.
- Для выполнения функции режима удержания высоты используется продвинутый барометр.
- Полностью заряженная батарея может поддерживать устойчивый полет в течение 4,5 минут.
- Дистанционное управление через приложение на смартфоне.
- Внедрена функция визуальных 3D эффектов, которая должна работать вместе с 3D-очками VR (не входят в комплект).

Продукт/запасные части, входящие в комплект поставки

Описание	Кол-во(шт)	Описание	Кол-во(шт)
Модель	1	Пропеллер	4
Руководство	1	Защитные рамки	4
USB зарядка	1		

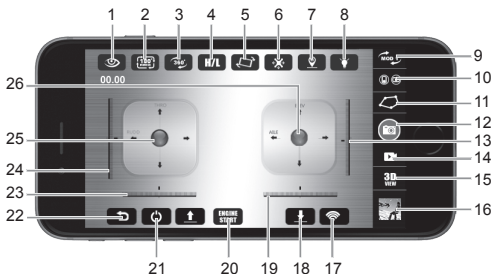
Благодарим вас за покупку этого продукта. Пожалуйста, внимательно прочитайте это руководство перед эксплуатацией изделия и сохраните его для возможного обращения в будущем.

Рекомендации по безопасности

- Этот продукт не является игрушкой. Он не предназначен для детей в возрасте до 14 лет.
- Пожалуйста, внимательно прочитайте это руководство, прежде чем играть и управлять изделием в соответствии с руководством.
- Пользователи несут полную ответственность при работе с квадрокоптером. Производитель и дилеры отказываются от ответственности за ущерб, вызванный неправильным использованием.
- Храните маленькие аксессуары вдали от детей, чтобы избежать несчастного случая.
- Храните батареи вдали от источников огня или высокой температуры.
- При полете квадрокоптера держите его на расстоянии 1 ~ 2 м от себя или других лиц, чтобы избежать травм из-за столкновения.
- Не разбирайте и не изменяйте продукт, это может привести к неисправности или аварии.
- Полёт квадрокоптера держите в пределах видимости для легкого и безопасного управления.
- Требуется наблюдение со стороны взрослых, когда этим квадрокоптером играют дети.
- Перед зарядкой аккумуляторные батареи должны быть вынуты из модели.
- Аккумуляторные батареи должны заряжаться только под наблюдением взрослых.
- Из модели должны быть извлечены посаженные батареи.
- Клеммы питания не должны быть закорочены.

- Кабель USB, который должен использоваться с продуктом, нужно регулярно проверять на предмет возможной опасности, например, на повреждение кабеля или шнура, штепселя, корпуса и других частей и в случае такого повреждения продукт не должен использоваться до тех пор, пока не будет удалено повреждение надлежащим образом.

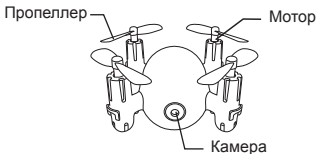
Назначение функций управления мобильным приложением «MJX H»



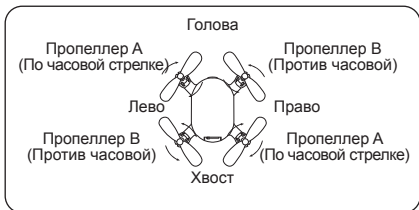
- | | | |
|--|---------------------------|---------------------------------|
| 1. Скрыть интерфейс | 11. Путь полёта | 20. Разблокировка одной кнопкой |
| 2. 180° разворот экрана | 12. Фото | 21. Выход |
| 3. 360° Переворот | 13. Триммер D | 22. Шаг назад |
| 4. Высокая/Низкая скорость | 14. Видео | 23. Триммер B |
| 5. Режим контроля гравитации | 15. 3D визуальные эффекты | 24. Триммер A |
| 6. Режим "Без головы" | 16. Запуск файла | 25. Левый стик |
| 7. Возврат одной кнопкой | 17. WIFI сигнал дрона | 26. Правый стик |
| 8. Включатель света | 18. Посадка одной кнопкой | |
| 9. Переключение режимов | 19. Триммер C | |
| 10. Переключатель дросселя на Низкий уровень/Средний уровень | | |

Модель

Основные узлы



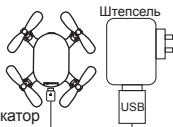
Подтверждение ориентации



Включите модель и убедитесь, что пропеллер установлен в правильном положении. Пропеллеры А на левом переднем и правом заднем углах должны вращаться по часовой стрелке; пропеллеры В справа вверху и слева внизу должны вращаться против часовой стрелки.

Как зарядить аккумулятор для модели

Отсоедините штепсельную вилку батареи от вилки кабеля питания; затем подключите вилку кабеля питания с помощью штекера USB-кабеля для зарядки и вставьте USB-интерфейс в любую розетку USB для зарядки. Индикатор USB горит, когда происходит зарядка и выключается после полной зарядки аккумулятора. Время полной зарядки составляет около 40 минут.



ПРИМЕЧАНИЕ. Перед хранением аккумулятор должен быть заряжен полностью.

Установка и снятие защитной рамки



1. Вставьте основание модели в основание защитной рамки и подтолкните до фиксации защелками.



2. Слегка разожмите защелки и тяните основание рамки, пока рамка не будет вынута из основания модели.

Подготовка к полёту

Загрузка приложения на смартфон

- Для системы Android, пожалуйста, посетите наш веб-сайт www.mjxrc.com для загрузки программного обеспечения «MJX H».
- Для системы Apple IOS перейдите в магазин APP, чтобы загрузить программное обеспечение «MJX H» (или загрузите приложение, отсканировав QR-код ниже).



QR Code (система IOS)



QR Code(система Android)

Инструкция по WIFI соединению

1. Включите модель, световой индикатор модели быстро мигает. Модель находится в режиме обнаружения гироскопа. Поставьте модель на землю.
2. Войдите в настройки смартфона, откройте WIFI, найдите сигнал WIFI «MJX H ****» и подключите его. После успешного подключения выйдите из настроек.
3. Откройте программное обеспечение «MJX H» на смартфоне и щелкните логотип «MONITOR», чтобы войти в интерфейс управления и смотреть видео в реальном времени. Или нажмите «CONTROL», чтобы войти в интерфейс управления и управлять полетом. Прикоснитесь к значку «». Если он красного цвета, это означает, что мобильный телефон успешно подключен к модели. В это время световой индикатор модели будет светиться не мигая. Нажмите «», лопасти ротора начнут медленно вращаться; затем, нажмите вверх джойстик управления дросселем (левый стик) и модель начнет взлетать.

Вход в интерфейс приложения



1. Запустите приложение «MJX H»



2. Нажмите кнопку "CONTROL".



3. Активируйте интерфейс управления.

Калибровка модели

Выполняйте калибровку перед первым полетом или в случае ухудшения характеристик полета, потому что плохая летная характеристика (за исключением вибрации, создаваемой примонтированной камерой) или полный отказ полета могут возникнуть в результате устаревшей калибровки. Метод калибровки:

1. Установите модель на землю или любую плоскую и неподвижную поверхность.
2. Потяните оба стика управления в правый нижний угол и удерживайте в течение 2 секунд (рис.1). Световой индикатор дрона часто мигает, а затем будет светиться постоянно. Это означает, что калибровка завершена.

Важно: Убедитесь, что модель установлена на земле или на любой плоской и неподвижной поверхности. Если модель была наклонена, это приведет к нарушениям при удержании высоты после того, как модель взлетит.



Рис.1

Посадка одной кнопкой

1. Пока модель летит, коснитесь “”, модель автоматически и аккуратно приземлится.


Аварийная остановка

Что делать, когда модель летит, и нужно быстро избежать аварийной ситуации. Необходимо срочно остановить полет. Поверните левый стик управления пульта дистанционного управления в левый нижний угол, а правый стик управления в правый нижний угол. Это прекратит полет дрона (рис.2).



Рис.2

Управление сенсором гравитации (G-sensor)

Коснитесь “” один раз, значок станет красным, модель перешла в режим управления G-сенсором. Теперь движения модели (повернуть налево, повернуть направо, лететь влево, лететь вправо, вперед и назад) будут контролироваться акселерометром мобильного телефона.

Режим “Без головы”

Вход в режим “без головы”:

Коснитесь значка “✖”; один раз, он станет красным и световой индикатор модели начнет мигать, это означает, что модель перешла в режим “без головы”.

Выход из режима:

Пока модель летает в режиме “без головы”, коснитесь “✖” снова. Значок станет черным, световой индикатор модели перестанет мигать и будет светиться постоянно, это значит, что модель вышла из режима “без головы”.

Управление направлением полета в режиме “без головы”:

- При проверке направления полета модели установите нос модели прямо перед собой, а хвост, соответственно, будет обращен к пилоту. В этот момент нос модели указывает вперед, это направление будет постоянно рассматриваться как «вперед», в то время, когда сигнал передается с пульта дистанционного управления, независимо от того, куда указывает нос модели. То есть, передняя сторона игрока определяется как «вперед»; задняя сторона игрока определяется как «назад», левая сторона игрока определяется как левая; правая сторона игрока определяется как правая.
- Когда модель летает в безголовом режиме, игрок должен оставаться в прямом направлении. В противном случае модель будет неконтролируемой. Управление моделью показано ниже:

Нажмите вверх стик вперед/назад, модель будет лететь вперед, удаляясь от игрока.		Нажмите вправо правый стик, модель полетит вправо по правую сторону от игрока.
Нажмите вниз стик вперед/назад, модель будет лететь назад, в направлении игрока.		Нажмите вправо левый стик, модель повернет в левую сторону от игрока.
Нажмите влево правый стик, модель полетит влево по левую сторону от игрока.		Нажмите влево левый стик, модель повернет в правую сторону от игрока.

Заметки:

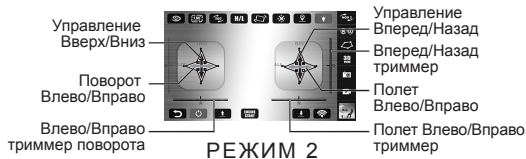
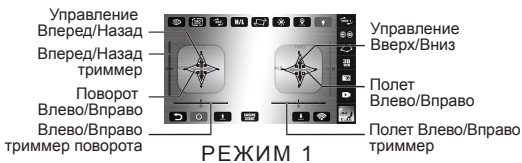
- При движении модели в режиме “без головы” требуется подтверждение направления полета. Когда вы проверяете направление полета, модель должна быть установлена прямо вперед, а хвост обращен к игроку. Игрок должен стоять в одном направлении при пилотировании модели.
- Когда модель летает в режиме “без головы” и направление полета не соответствует направлению игрока или есть другие отклонения направления, пожалуйста, прекратите играть и снова выполните действие, подтверждающее направление полета.

Возврат одной кнопкой

Пока модель в режиме “без головы”, коснитесь “📍”, и модель полетит в сторону пилота. Коснитесь этой кнопки опять или нажмите на стик управления Вперед/Назад для выхода из режима Возврата.

Переключение режимов

Коснитесь “MODE” для выбора режима управления.





Переключатель дросселя на Низкий/Средний уровень

1. Коснитесь “” для изменения режима управления дросселем.
2. Когда “” отобразится, управление дросселем используется для модели, которая имеет функцию удержания высоты.
3. Когда “”, отобразится, управление дросселем используется для модели, у которой нет функции удержания высоты.

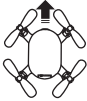







План полёта

Коснитесь “” для входа в интерфейс планирования полета (Рис.3). Коснитесь “” для выбора масштаба. Максимальный масштаб это 1:5, минимальный - 1:1. Пилот может выбирать различные пропорции для настройки дальности маршрута.



Рис.3

В интерфейсе плана полета маршруты вперед, назад и в стороны можно выполнять по рисунку, сделанного пилотом. Для получения дополнительной информации, пожалуйста, обратитесь к приведенным ниже фотографиям для справки.

Вперёд		Нарисуйте путь вверх. Модель полетит вверх.	
Назад		Нарисуйте путь вниз. Модель полетит вниз.	
Полет влево		Нарисуйте путь влево. Модель полетит влево.	
Полет вправо		Нарисуйте путь вправо. Модель полетит вправо.	

Функции триммера

1. Если модель продолжает двигаться вперед/назад, даже если нет сигнала управления, пользователи могут настроить триммер вперед/назад в интерфейсе управления приложения, чтобы сбалансировать модель.





2. Если модель продолжает двигаться влево/вправо, даже если нет сигнала управления, пользователи могут настроить триммер полёта влево/вправо в интерфейсе управления приложения, чтобы сбалансировать модель.















3. Если модель продолжает вертеться, даже если нет сигнала управления, пользователи могут настроить триммер поворота влево/вправо в интерфейсе управления приложения, чтобы сбалансировать модель.

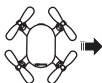


Управление моделью

Вверх		Нажмите вверх стик управления дросселем, скорость вращения роторов увеличится и модель соответственно взлетает.	
-------	---	---	---

Вниз		<p>Нажмите вниз стик управления дросселем, скорость вращения роторов уменьшится и модель соответственно опускается.</p>	
Поворот влево		<p>Нажмите влево стик поворота Влево/Вправо и модель повернет влево</p>	
Поворот вправо		<p>Нажмите вправо стик поворота Влево/Вправо и модель повернет вправо</p>	
Вперед		<p>Когда модель летит, нажмите вверх стик Вперед/Назад и модель будет двигаться вперед.</p>	
Назад		<p>Когда модель летит, нажмите вниз стик Вперед/Назад и модель будет двигаться назад.</p>	
Полет влево		<p>Нажмите влево стик управления боковым полетом и модель полетит влево.</p>	

Полет
вправо



Нажмите вправо
стик управления
боковым полетом
и модель полетит
вправо.



Аксессуары (опционально)



909T01

Верхняя / нижняя
крышка (Белая)



909T02

Верхняя / нижняя
крышка (Черная)



909T03

Батарейный отсек
(Белый)



909T04

Батарейный отсек
(Черный)



909T05

Защитная рамка
(Белая)



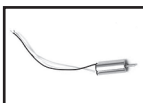
909T06

Защитная рамка
(Черная)



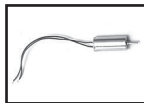
909T07

Пропеллер А/В
(Белый)



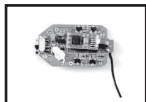
909H08

Мотор по часовой
стрелке



909H09

Мотор против
часовой стрелки



919H01
Плата приемника



909T11
Батарея



909T12
USB кабель
зарядки



903005
Пропеллер A/B
(Черный)



906T08
Плата камеры



909T13
Набор винтов



919H50
Руководство



919H51
Упаковка



919H53
Держатель внутри
упаковки

Исправление проблем

	ПРОБЛЕМА	ПРИЧИНА	РЕШЕНИЕ
1	Модель включена и индикаторы быстро мигают.	1. Модель в процессе обнаружения гироскопа. 2. Гироскоп поврежден.	1. Установите модель на землю или другую плоскую поверхн. 2. Замените гироскоп.

	ПРОБЛЕМА	ПРИЧИНА	РЕШЕНИЕ
2	Индикаторы модели мигают очень медленно.	Модель разряжена.	Зарядите батареи или замените на новые.
3	Индикаторы мигают сериями по два раза. Модель не активируется	Не подключена связь между моделью и смартфоном.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Запустите приложение "MJX H" и включите кнопку ДУ. 2. Выйдете из приложения "MJX H"; закройте запущенную программу и запустите "MJX H" снова. 3. Модуль FPV поврежден. Замените FPV модуль на новый.
4	Неуверенное поддержание заданной высоты.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Модель не была установлена на плоскую поверхность во время настройки гироскопа. 2. Модель во время полета получила повреждение, результатом чего стала деформация пропеллеров и сильная вибрация. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Установите модель на плоскую и неподвижную поверхность и откалибруйте. 2. Замените поврежденные пропеллеры.

Заметка:

а) Изменения или модификации, не одобренные ответственной стороной, могут лишить пользователя права на эксплуатацию оборудования.

б) Данное оборудование было протестировано и признано соответствующим требованиям для цифрового устройства класса В в соответствии с частью 15 правил FCC. Эти ограничения предназначены для обеспечения разумной защиты от вредных помех при установке в жилых помещениях. Это оборудование генерирует, использует и может излучать радиочастотную энергию и, если оно не установлено и не используется в соответствии с инструкциями, может создавать вредные помехи для радиосвязи. Тем не менее, нет гарантии, что помехи не возникнут в конкретной установке. Если это оборудование создает вредные помехи для приема радио- или телевизионных сигналов, что может быть определено путем включения и выключения оборудования, пользователю рекомендуется попытаться устранить помехи одним или несколькими из следующих способов:

- Изменить ориентацию или местоположение приемной антенны.
- Увеличить расстояние между оборудованием и приемником.
- Подключить оборудование в розетку в цепи, отличной от той, к которой подключен приемник.
- Обратиться к дилеру или опытному радио/телевизионному технику за помощью.

