

X

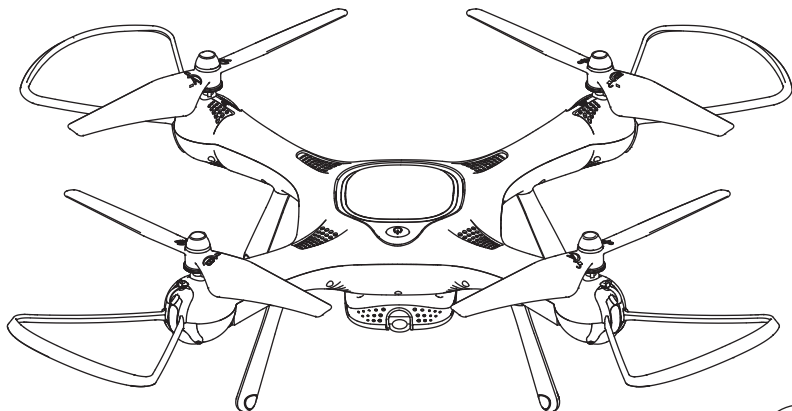
GYRO SERIE DE CONTROL REMOTO

25PRO



2.4G

720P POSICIONAMIENTO CON ANTENA ABEJÓN de cámara ajustable



BC

1 MANUAL DE USUARIO

PRINCIPALES CARACTERÍSTICAS

- Utiliza la estructura de 4 ejes, lo que permite el zumbido a ser incluso más flexible, rápido, y que posee una capacidad de viento-soportar relativamente más fuerte. Es adecuado tanto para amplias zonas interiores y exteriores.
- Incorporado en 6 ejes estabilizador giroscópico para garantizar la exactitud de la posición en vuelo.
- La estructura utiliza un diseño modular que hace que sea más fácil de instalar y reparar.
- Con las funciones de aire libre GPS de punto fijo, una tecla de retorno, el retorno automático cuando el avión no tripulado está fuera de control o en baja tensión una subida clave / descenso, sin cabeza geomagnética, modo flotando posición y 4 canales de función, que son arriba / abajo , aumento / disminución, gire a la izquierda / derecha, adelante / atrás, vuelo lateral izquierda / derecha, sígueme, vuelo círculo.
- transmisión en tiempo real HD wifi para conseguir la diversión de diferentes fotografía.

The material, specifications, or parts within the package are for reference only. All instructions and other collateral documents are subject to change at the sole discretion of SYMA Co.,Ltd. For up-to-date product literature, visit www.symatoys.net.

1. please almacenar los accesorios de aviones no tripulados de menor tamaño en lugares que están fuera del alcance de los niños.
2. Este avión no tripulado es muy potente. Para todos los vuelos de primera vez, el joystick hacia la izquierda debe ser empujado lentamente hacia arriba con el fin de evitar que el avión no tripulado de ascendente demasiado rápido para evitar la colisión innecesaria y posibles daños y lesiones.
3. Cuando se terminó el vuelo, primero apague el poder del mando a distancia. A continuación, desconecte la alimentación del avión no tripulado.
4. Evite la colocación de las baterías en lugares con altas temperaturas y la exposición al calor.
5. Tome precauciones adicionales para asegurarse de que el avión está a una distancia mínima de 15 pies del piloto, otras personas y animales con el fin de prevenir lesiones corporales durante la operación de vuelo. Una distancia de separación mínima de 20 cm se debe mantener entre el cuerpo del usuario y el dispositivo en condiciones de uso normal.
6. Este avión no tripulado es para personas edades 12+. Se debe volar siempre dentro de la línea de visión del piloto (o instructor) y volado con seguridad.
7. Las baterías recargables no son recargables; Las baterías deben ser insertadas con la correct polaridad; Los diferentes tipos de baterías o pilas nuevas y usadas no se pueden mezclar.
8. Cuando el avión no tripulado no está en uso, retire las pilas en el mando a distancia.
9. El terminales de suministro no se estén cortocircuitados.
10. Descargue la batería al 40% -50% (Con una carga completa, volar durante la mitad del tiempo total de vuelo) si no va a ser utilizado durante 10 días o más, esto puede prolongar considerablemente la duración de la batería.
11. Please mantener una distancia segura de las hélices giratorias para evitar lesiones.
12. To asegurar el requisito entorno electromagnético de la radio de la aviación (estación), utilizando mandos a distancia en la zona, que está en un radio de aproximadamente zona 5000m desde el centro del círculo de la pista del aeropuerto, está prohibido. Todos los usuarios también deben cumplir con la regulación de la radio establecido por el gobierno y los organismos reguladores, incluyendo la duración y el alcance.
13. Only utiliza el transformador recomendado para el modelo, y el transformador no es un modelo. Desconectar el transformador del modelo que está disponible la limpieza con líquidos antes de la limpieza. Compruebe el cable, el enchufe recinto y otras partes del transformador con regularidad. Si no se ha descubierto ningún daño, por favor, dejar de usar inmediatamente, hasta que fue completamente reparado.
14. **NUNCA** fijar la vista en el rayo láser ya que la radiación láser.
15. **Attention : montaje Drone bajo supervisión de un adulto.**
16. El piloto es responsable de la operación segura y distancia segura de las personas no involucradas y la propiedad sobre la tierra y de otros usuarios del espacio aéreo y nunca volará el avión no tripulado por encima de multitudes (> 12 personas).
17. Open la tapa de la batería del juguete con destornillador.
18. El embalaje tiene que ser mantenido, ya que contiene información importante.

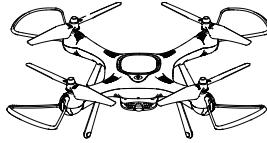
Reparación y mantenimiento

1. Utilice un paño seco y suave para limpiar este producto.
2. Evite exponer este producto a calentar.
3. No sumerja este producto en agua, de lo contrario, se dañarán los componentes electrónicos.
4. Transformadores utilizados con el juguete deben ser examinados periódicamente para comprobar el cable, el enchufe recinto y otras partes, y que, en caso de que tales daños, los juguetes deben ser utilizados con este transformador hasta que el daño ha sido reparado.

Descripción del paquete

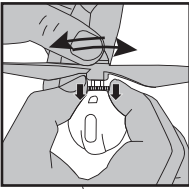
Los siguientes artículos se pueden encontrar en el paquete:

- Zumbido
- Control remoto
- Manual de usuario
- 4 cuchillas
- Cargador usb
- 4 equipo de protección
- Teléfono móvil de la pinza de sujeción



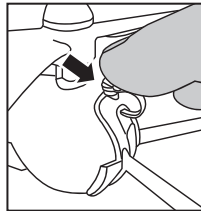
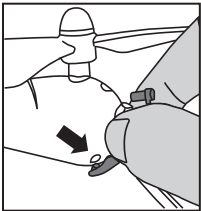
Blade y Métodos de instalación del Equipo de Protección

la instalación de la cuchilla



Pulse LOCK la hoja hacia abajo y, a continuación la hoja de "A" se hace girar en una dirección hacia la derecha para eliminar, y que está bloqueado en una rotación en sentido antihorario; La hoja B se gira en una antihorario a eliminar, y que está encerrado en una rotación en sentido horario .

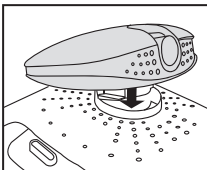
Instalación de equipo de protección



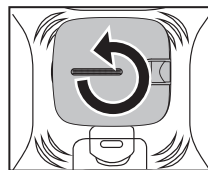
1. Insertar el equipo de protección en los dos conectores jack debajo del cuerpo principal como se muestra en la Figura 1.
2. Insertar el vástago en el equipo de protección en el conector jack en el cuerpo principal como se muestra en la Figura 2 y presionarlo.

Métodos de instalación y desmontaje de la cámara

Pasos para la instalación de la cámara

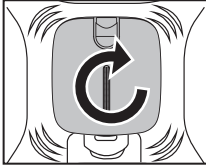


1.Connect conector del cable de la cámara en el avión no tripulado.

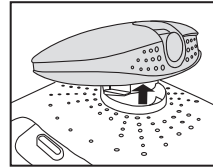


2. Coloque la cámara en el avión no tripulado y gire la cámara hacia la izquierda para bloquear.

pasos de desmontaje para la cámara



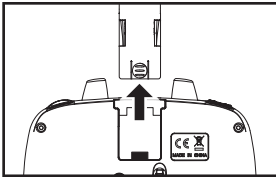
1. Rotate la cámara en la dirección hacia la derecha.



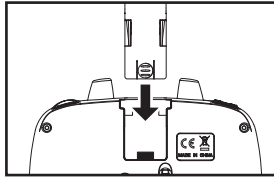
2. Tome la cámara hacia arriba y desconectar el conector del cable desde el avión no tripulado.

La instalación de teléfono móvil clip de retención

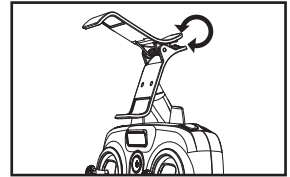
método de fijación del clip de retención teléfono móvil:



1. Saque el clip cubierta del teléfono de detrás del mando a distancia.

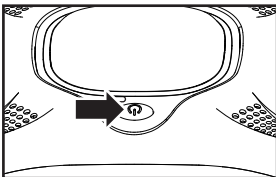


2. Inserte el titular clip de teléfono en el conector en la parte superior del mando a distancia.

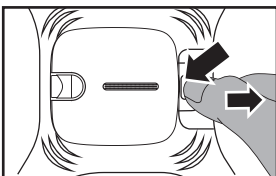


3. Pulse los mangos para ajustar las mandíbulas.

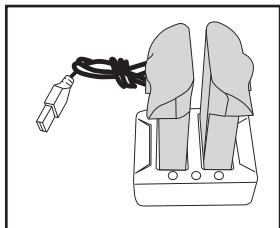
Cambio de la batería y métodos de carga para aviones no tripulados



1. Pulse el botón de encendido en la parte superior del avión no tripulado para asegurarse de que el avión no tripulado está en posición "OFF".

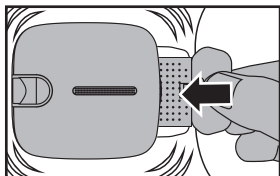


2. Pulse los componentes fijos en la parte inferior de la batería y extraiga la batería.



3. Inserte el puerto USB del cable de alimentación eléctrica y la luz indicadora roja se encenderá de carga USB, mientras que la batería se inserta para la carga de la luz indicadora verde se encenderá y se apagará cuando la carga tarda aproximadamente 150 minutos para cargar completamente la batería.

Nota: la carga de tensión de entrada debe ser 5V (entrada 2A actual será precisa, entrada de tamaño actual afectará directamente a tiempo de carga), prevalecerá el cambio de luz indicadora de carga.



4. Después de cargar terminada, vuelva a colocar la batería en el avión no tripulado.

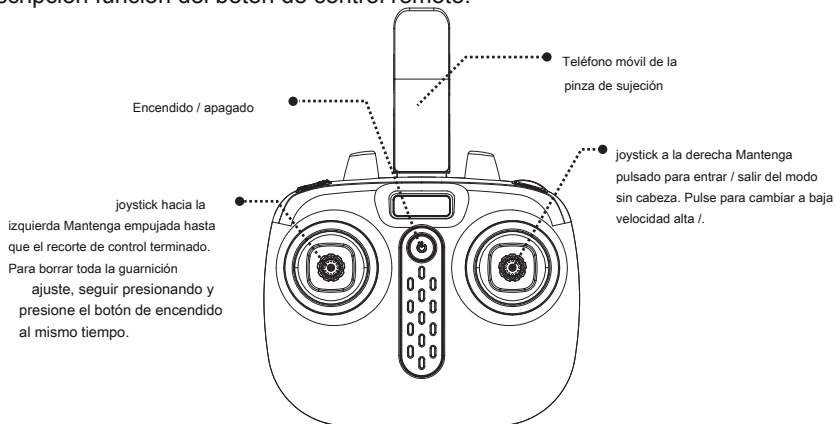
El tiempo de carga es menos de 150 minutos; En condiciones de vuelo estacionario de más de 12 minutos!

Precauciones de la siguiente manera durante la carga de la batería:

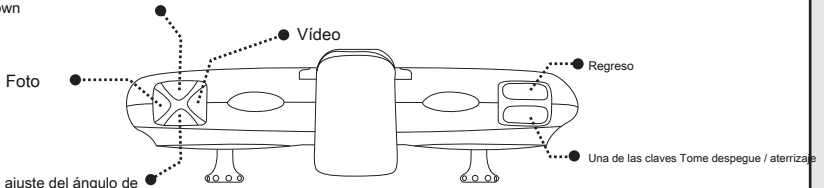
- Evitar la colocación de las baterías activas en lugares con exposición directa, la luz del sol y las altas temperaturas. Por ejemplo, la luz o equipos eléctricos desnudos instalaciones; de lo contrario puede causar daños o explosiones.
- Evitar la inmersión de las pilas en el agua. Las baterías deben almacenarse en un lugar fresco y seco.
- Evitar el desmontaje de las baterías.
- Durante la carga de la batería, evite dejar el lugar de carga.
- Las baterías recargables deben retirarse del juguete antes de ser cargadas.
- Las pilas recargables deben ser cargadas bajo supervisión de un adulto.
- Las baterías agotadas deben ser retirados del juguete.
- **Precaución : Existe riesgo de explosión si se reemplaza la batería por un tipo incorrecto, deseché las baterías usadas de acuerdo con las instrucciones.**

La comprensión de su mando a distancia

Descripción función del botón de control remoto:

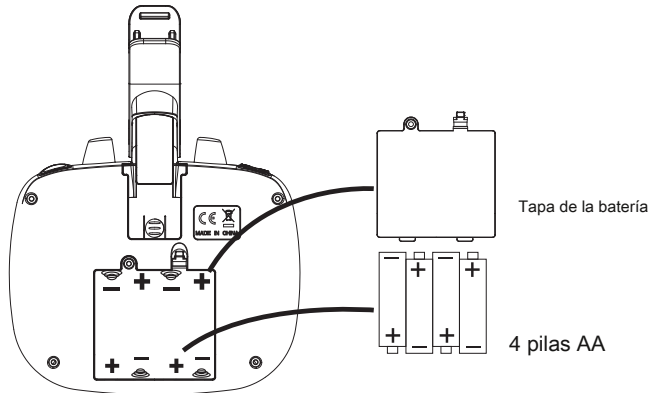


cámara de ajuste de Down



Alto ángulo de la cámara ajuste del ángulo de

Instalación de las pilas del mando a distancia:



Método de instalación de la batería: Abra la tapa de la batería en la parte posterior del mando a distancia. Correctamente colocar pilas alcalinas AA 4 x en la caja de la batería en la adhesión estricta a las instrucciones de polaridad (pilas no están incluidas).

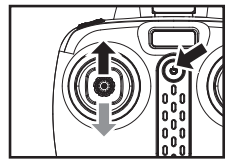
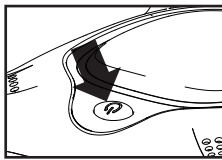
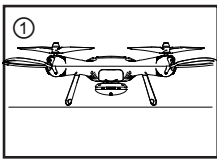


1. Durante la instalación de la batería, hay que asegurarse de que las polaridades de las baterías se hacen coincidir con el de la caja de la batería. Ninguna de las baterías será instalada con la polaridad opuesta.
2. Por favor, no utilice pilas nuevas y viejas.
3. No utilice diferentes tipos de pilas.
4. No utilice baterías recargables.

Preparación del vuelo y girando el zángano de encendido y apagado

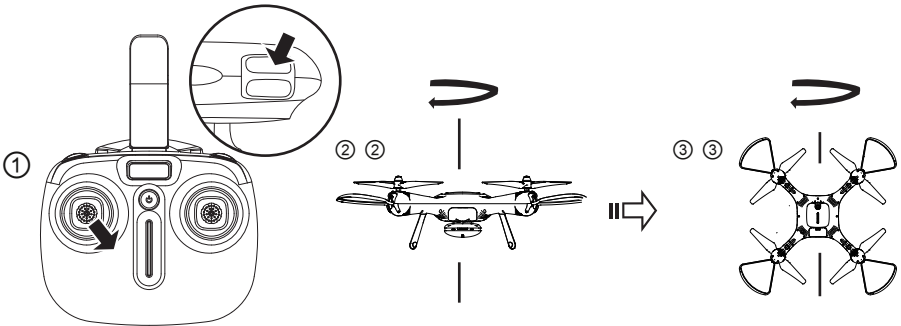
1. Preparación de Vuelo

- ① Encuentra una gran lugar para volar.
- ② Instalar la batería en el avión no tripulado, y colocarlo sobre una superficie plana con la nariz de la cara hacia **adelante avión no tripulado (Figura 1)**, pulse el botón de encendido durante **2 segundos** y luego suelte (Figura 2). Después de encendido del mando a distancia, mueva la palanca del acelerador del mando a distancia hasta la parte superior **y luego hacia abajo a la parte inferior (figura 3)**. Cuando el control remoto emite dos pitidos y la luz indicadora de la drone se convierte en sólido de parpadear conexión de señal completado.



2. Compass calibration :

Antes del primer vuelo, es necesaria la calibración de la brújula. Cuando el mando a distancia se ha conectado al avión no tripulado, empuje la palanca de mando izquierda a la esquina inferior derecha y mantenerla, a continuación, pulse el botón de retorno de tecla de un situado en la esquina superior derecha del mando a distancia (Figura 1). Cuando las luces indicadoras parpadean lentamente, suelte el joystick hacia la izquierda y mantenga el avión no tripulado horizontalmente y girar 360 grados hasta que los indicadores de la vuelta drone ayunar intermitente (aprox 4 círculos) (Figura 2), y girar 360 grados hasta que los indicadores a su vez a brillante largo (aprox 4 círculos) (Figura 3), la calibración terminado.



1. Nunca calibrar la brújula en un campo magnético fuerte o cerca del metal en masa, tal como magnetita, estacionamiento y edificios con bajo tierra reforzada.

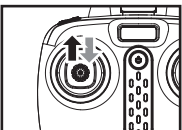
2. Nunca llevar el material ferromagnético, como el teléfono móvil, con el que al calibrar.

3. Tomar una calibración de la brújula cuando el avión no tripulado a la deriva o giran alrededor durante el vuelo. Nota:

3. Search por satélite (el vuelo de interior no puede buscar por satélite)

Las luces traseras del avión no tripulado comienzan naranja como sólido, y se vuelven a parpadear en verde alrededor de 1 minuto más tarde, cuando terminar la búsqueda de señales de satélite. Después de 5 segundos, el parpadeo luces verdes cambian a verde sólido, que indica que hay suficientes puntos GPS grabadas con éxito, y el avión no tripulado es capaz de volar fuera de la tierra con la función GPS fix-piont.

4. Turning en el avión no tripulado



Método 1: Empuje el joystick hacia la izquierda (acelerador) al más alto punto y luego de vuelta al centro, el zumbido de las aspas comenzará a girar lentamente.



Método 2: Empuje las palancas izquierda y derecha a la parte inferior esquinas interiores durante 1 segundo, las palas de la dronestart que gira lentamente.



Método 3: Cuando el avión no tripulado está parado, pulse el botón B, el avión no tripulado toma automáticamente y se sitúa a una altura determinada.

1. Si el avión no tripulado está fuera del rango del vuelo, el indicador luminoso parpadea lentamente, y luego reducir la velocidad.
2. Cuando el mando a distancia está apagado o la potencia se corta, el zumbido se ralentizará automáticamente para stop. In el proceso, abra el control remoto para controlar de nuevo.

5. Apagar el drone



Método 1: Empuje el joystick hacia la izquierda (acelerador) al nivel más bajo y mantener durante 2 a 3 segundos, el avión no tripulado puede ser apagado.



palancas izquierda y derecha a la parte inferior esquinas interiores para 1 segundo, y el zumbido se pueden desactivar.

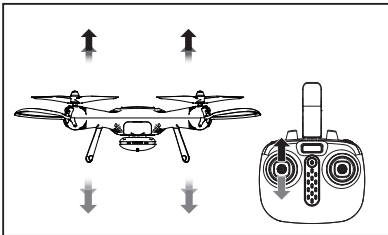


Método 3: Cuando el avión no tripulado está en vuelo, presione el botón B, el drone descenderá al suelo y tierras. Método 2: Empuje las

Diagrama de Control de aviones no tripulados

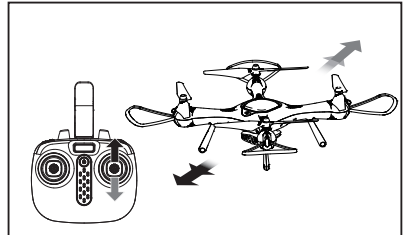
control de dirección

Que suben y bajan de control



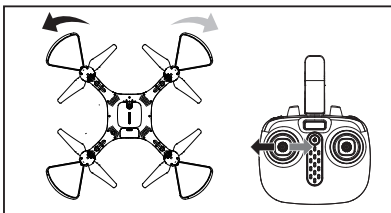
Cuando la palanca de mando izquierda (acelerador) es empujado hacia arriba o hacia abajo, el zumbido será ascender o descender correspondientemente.

Hacia adelante y hacia atrás de control



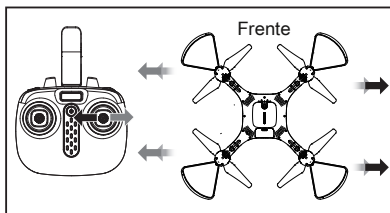
Cuando la palanca de mando derecha (timón) es empujado hacia arriba o hacia abajo, el avión no tripulado volará hacia adelante o atrás correspondientemente.

La izquierda girando y girando a la derecha de control



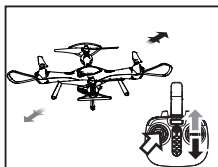
Cuando el joystick izquierdo (acelerador) es empujado hacia la izquierda o hacia la derecha, el avión no tripulado girará a la izquierda o a la derecha correspondientemente.

vuelo lado izquierdo y lado derecho de control de vuelo



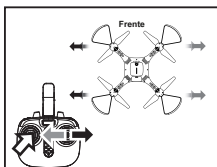
Cuando la palanca de mando derecha (timón) es empujado hacia la izquierda o hacia la derecha, el avión no tripulado volará hacia los lados de la izquierda o hacia la derecha correspondientemente.

operación de recorte



control de compensación de avance y retroceso

Si el avión no tripulado vuela de forma automática hacia delante / atrás mientras se cierra, pulse en el joystick izquierdo y al mismo tiempo empujar la palanca derecha hacia atrás / adelante ligeramente para ajustar la dirección. No suelte el joystick hacia la izquierda hasta que el avión no tripulado está volando en un estado estable.



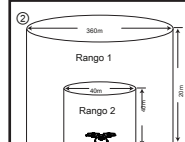
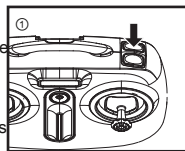
control de ajuste izquierda / derecha lado de vuelo

Si el avión no tripulado vuela automáticamente hacia el lado izquierdo / derecho mientras se cierra, pulse en el joystick a la izquierda y al mismo tiempo empujar la palanca de mando derecha derecha / izquierda ligeramente para ajustar la dirección. No suelte el joystick hacia la izquierda hasta que el avión no tripulado está volando en un estado estable.

Características del producto

1. One Tecla Return :

Cuando utilizar la función de una tecla de retorno (Figura 1) o el retorno automático drone cuando está fuera de control o en baja tensión, las luces delantera y trasera vuelven de color rojo, y el zumbido volverán a casa inmediatamente si en el intervalo de 20 metros, si el avión no tripulado está más allá de los 20 metros del rangeof, que ascenderán a unos 25 metros de altura en primer lugar, a continuación, volver a casa, y el zumbido serán de nuevo al punto de registro en el pasado. Mantenga pulsado el botón de retorno de tecla de un nuevo, el avión no tripulado saldrá del modo de retorno, excepto que es de retorno automático con baja tensión, pero cuando el avión no tripulado vuela al segundo rango se puede cancelar de retorno (Figura 2) Cuando el avión no tripulado regresa a casa, manual operación para evitar se permite obstáculo, y continuará a volver si se detiene la operación manual. El punto de retorno será un poco errores hacen por el medio ambiente, que es un fenómeno normal.

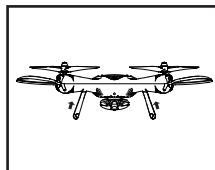


Nota:

1. Cuando la señal GPS es débil o no funciona, la luz verde del avión no tripulado se volverá naranja, y no será capaz de volver a casa y obtener las coordenadas GPS, y necesita ser controlado manualmente para volver a casa.
2. Cuando el avión no tripulado es de baja tensión, deje de otra operación y controlarlo para volver, de lo contrario, se va a caer o se bloquee cuando más de baja tensión.

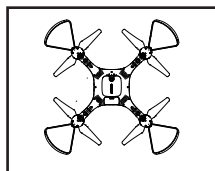
2. La protección de baja tensión:

Cuando los cuatro indicadores luminosos en la parte inferior del avión no tripulado comienzan a parpadear, significa que la energía de la batería del avión no tripulado es baja. En este momento, por favor controlar el retorno avión no tripulado.



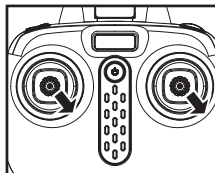
3. Protección contra la sobretensión:

Cuando el avión no tripulado se encuentra con impacto directo de un objeto extraño, o se obstruye, o las cuchillas no están rotando, el zumbido entrará en el modo de protección de sobrecorriente.



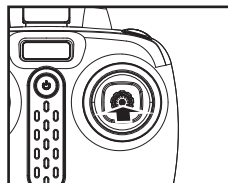
Función 4.Level Calibración:

Coloque el zumbido de una superficie de nivel y, al mismo tiempo, empujar ambas palancas de mando izquierda y derecha a las esquinas inferior derecha durante 2 a 3 segundos; las luces indicadoras en el dron parpadearán rápidamente, y que volverán al estado sólido después de aproximadamente 2 a 3 segundos. El nivel de calibración es exitosa.



5.El función / de baja velocidad:

Baja velocidad por defecto cuando alimentado-en primer lugar. Posibilidad de cambiar el modo de funcionamiento de baja velocidad alta / pulsando el joystick a la derecha por un corto tiempo. Se cambia al modo de alta velocidad cuando dos "bip" El sonido se emite desde el mando a distancia, pulsando el joystick a la derecha por un corto tiempo en el modo de alta velocidad y entonces un "bip" sonido vendría del mando a distancia, a continuación, se cambió de nuevo en el modo de baja velocidad.



6.Photo/ vídeo funciones de disparo:

ⓐ **Foto función de disparo:** Pulse el botón de foto, el indicador de aviones no tripulados y la luz indicadora roja de la cámara parpadeará una vez cuando la foto ha sido tomada.

ⓑ **función de grabación de vídeo:** Pulse el botón de vídeo, el indicador de aviones no tripulados y la luz indicadora roja de la cámara parpadeará dos veces, y luego gire brillante larga, indica que el vídeo es la grabación, pulse el botón de vídeo de nuevo, la luz indicadora en el avión no tripulado es brillante larga, indicando que la grabación se ha completado.

7.Adjustable función de cámara

Como se muestra a la derecha, pulse el botón A o B para ajustar el ángulo de la cámara en correspondiente hacia arriba o hacia abajo.



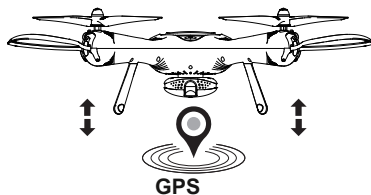
8. GPS Coordenadas y fotografía aérea:

Después de que el avión no tripulado grabación completa el punto de retorno, se puede tomar una fotografía aérea en el punto fijo con precisión, la cámara será capaz de tomar la fotografía o grabar el video con el ajuste del ángulo de la cámara hacia arriba y hacia abajo en el rango de 0-90 grados.

En el amplio lugar, la autonomía de vuelo es más de 180 metros, y la altura del límite de las coordenadas del GPS es de unos 35 metros.

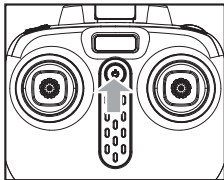
9. Función Auto Hover:

Después de usar el joystick izquierdo (acelerador) para controlar el ascendente / descendente de vuelo del dron, suelte el joystick hacia la izquierda (acelerador) y el zumbido se sitúa a esa altura cuando se suelta la palanca de mando.

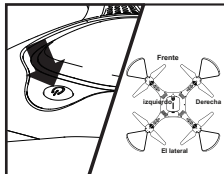


10. Función sin cabeza:

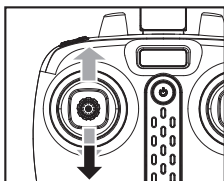
① Definir dirección de avance:



- Pulse en el botón de encendido del mando a distancia.

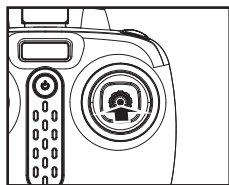


- Conectar la batería al avión no tripulado, pulse el botón de encendido del avión no tripulado, y ajustar la dirección especificada de la cabeza del avión no tripulado bajo la modalidad autónoma como la nueva dirección de avance.

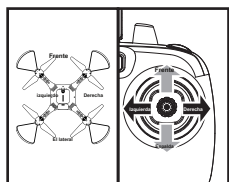


- Empuje el joystick hacia la izquierda (acelerador) en el mando a distancia hasta la posición más alejada y luego tirar hacia abajo a la posición más alejada. Cuando los problemas de control remoto de un sonido largo "bip", significa que la frecuencia y la definición de avance se completan las funciones de dirección.

② Alternar entre la función sin cabeza y la función normal:

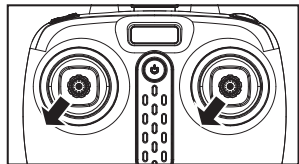


- Después de que el avión no tripulado se corresponde con la frecuencia correspondiente, el zumbido estaría en patrón normal por defecto. En este momento la luz indicadora en el avión no tripulado estaría en un estado de encendido durante mucho tiempo. Después de presionar en el joystick derecho del mando a distancia durante 2 segundos, el mando a distancia haría un sonido de "bip, bip, bip" para demostrar que ha entrado en un estado de modalidad autónoma. De prensa en el joystick derecho durante 2 segundos y luego un largo sonido de "bip" sería oído para mostrar un estado de salida. (Cuando en el marco del estado de modo sin cabeza, cuatro luces indicadoras en el flash drone lentamente una vez cada cuatro segundos).



- En el modo sin cabeza, el operador no necesita diferenciar la posición de la cabeza del avión no tripulado, y sólo es necesario para controlar la dirección frontal del avión no tripulado / atrás / izquierda / derecha utilizando la dirección joystick a la derecha en el control remoto.

③. Calibración para la definición de la parte delantera:



Quando el avión no tripulado se encuentra con un impacto directo con objetos extraños en el modo sin cabeza, si hay una ocurrencia de desviación de la dirección definida, sólo se requiere para empujar tanto las palancas de mando izquierda y derecha a las esquinas inferiores izquierda simultáneamente después de la colocación de la dirección de vuelo del avión no tripulado en la posición de corrección. Cuando el indicador de luz LED del avión no tripulado está en un largo "ON" modo intermitente después lentamente durante 3 segundos, se indica la calibración

11. Wireless en tiempo real Función de Transmisión

① La descarga del software de instalación

Para los teléfonos Android, descargar e instalar el SYMA FLY APP visitando el www.symatoys.com o escaneando el código QR.

Para los teléfonos de Apple IOS, descargar e instalar el SYMA FLY APP visitando la App Store o escaneando el código QR.

Consejos: los códigos QR se proporcionan en la caja de embalaje y en la parte inferior de el manual de usuario. Por favor visite el sitio web www.symatoys.com o la App Store / Google Play para obtener la más reciente de SYMA FLY aplicación.

② Para obtener más información sobre la conexión, consulte las instrucciones de funcionamiento de APP.

Advertencia: Los cambios o modificaciones a esta unidad no aprobados expresamente por la parte responsable del cumplimiento podrían anular la autoridad del usuario para operar el equipo.

NOTA: Este equipo ha sido probado y cumple con los límites para un dispositivo digital de Clase B, según la Parte 15 de las normas de la FCC. Estos límites están diseñados para proporcionar una protección razonable frente a interferencias perjudiciales en una instalación residencial. Este equipo genera, utiliza y puede irradiar energía de radiofrecuencia y, si no se instala y utiliza de acuerdo con las instrucciones, puede causar interferencias en las comunicaciones de radio

Sin embargo, no hay garantía de que no se produzcan interferencias en una instalación particular. Si este equipo causa interferencias perjudiciales en la recepción de radio o televisión, lo cual puede determinarse apagándolo y encendiéndolo, se recomienda al usuario que intente corregir la interferencia mediante una o más de las siguientes medidas:

- Reorientar o reubicar la antena receptora.
- Aumente la separación entre el equipo y el receptor.
- Conectar el equipo a una toma de corriente de un circuito distinto de aquel al que está conectado el receptor.
- Consulte al distribuidor oa un técnico de radio / TV para obtener ayuda.

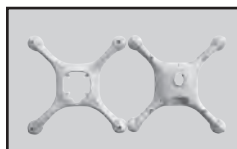
"Este dispositivo cumple con los límites de exposición a radiación de la FCC establecidos para la población general (exposición no controlada).

Este dispositivo no debe colocarse ni funcionar junto con cualquier otra antena o transmisor "Decoración de Inserts conformidad.:

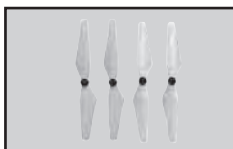
"Por la presente modelo de avión, Guangdong Syma co Industriales. Ltd, declara que este avión no tripulado está en conformidad con los requisitos esenciales y otras disposiciones relevantes de la Directiva 2014/53 / UE." Se adjunta una copia de la declaración completa.

Accesorios / Lista de piezas (opcional)

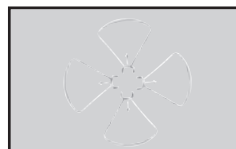
Usted puede elegir sus accesorios opcionales preferidos de la siguiente manera. Con el fin de hacer más fácil para los clientes elegir y compra, especialmente hemos ofrecido todos y cada accesorio. Los accesorios se pueden adquirir a través de los distribuidores locales. Por favor, especifique amablemente a los colores durante su compra.



Cuerpo



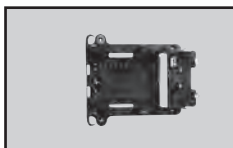
Espada



Equipo de protección



Tren de aterrizaje



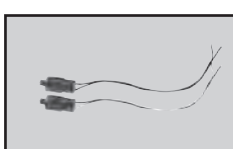
Caja de batería



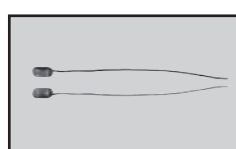
Batería



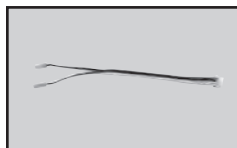
asiento del motor



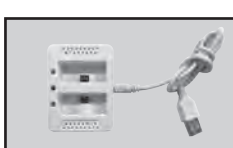
Motor



Bar luminoso



Barra de luz superior



Cargador usb



Cámara



Ornamento



Junta receptor

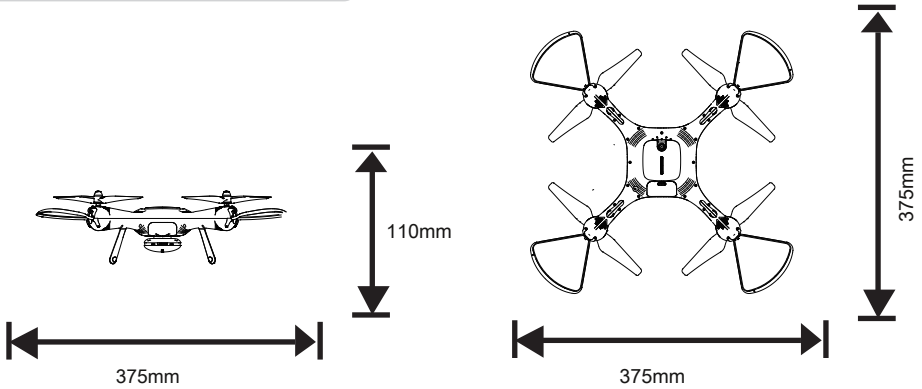


Teléfono móvil de la pinza de sujeción



Control remoto

Especificaciones principales



Longitud de aviones no tripulados: 375mm de aviones no tripulados Ancho: 375 mm
 Altura del avión no tripulado: 110mm del motor Modelo: \varnothing 10x20 Batería: batería de litio
 7.4V 1000mAh

Procedimientos de rectificación

Problema	Razón	Solución
El avión no tripulado no tiene respuesta	<ol style="list-style-type: none"> 1. El avión no tripulado ha entrado en la protección de bajo voltaje. 2. Cuando el poder del mando a distancia es débil, el indicador luminoso de alimentación parpadea. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Carga el avión no tripulado. 2. Cambie las pilas del mando a distancia.
La respuesta de vuelo del dron no es sensible	<ol style="list-style-type: none"> 1. El poder del mando a distancia es débil. 2. Hay una interferencia con la misma frecuencia que la del control remoto. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Cambie las baterías. 2. Cambie a un lugar donde no hay interferencia con la misma frecuencia.
El avión no tripulado está volando hacia su lado en una dirección durante flotando	<ol style="list-style-type: none"> 1. El avión no tripulado no está calibrado el nivel del suelo. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vuelva a ajustar la calibración hasta que el avión no tripulado está a nivel del suelo. Para más detalles, véase el número 4 en la página 9 para obtener más información (función de calibración de nivel).

Problema	Razón	Solución
<p>En el estado sin cabeza, que está sesgado hacia la dirección delantera</p>	<p>1. Muchas colisiones pueden causar la deriva cabeza.</p>	<p>1. Re-definir la dirección delantera. Para más detalles, véase el número 10 página 10 para más detalles (función sin cabeza).</p>
<p>Fijos de alta inestabilidad / movimiento ascendente y descendente</p>	<p>1. El avión no tripulado no está calibrado el nivel del suelo. 2.Unstable presión de aire bajo la condición de mal tiempo. 3. violenta colisión resultante en el trastorno de datos de giroscopio.</p>	<p>1.Re-ajustar la calibración hasta que el avión no tripulado está a nivel del suelo. Para más detalles, véase el número 4 en la página 9 para obtener más información (función de calibración de nivel). 2. Evitar que vuelva bajo la condición de mal tiempo. 3. Hacer el ajuste del nivel de nuevo, véase el número 4 en la página 9 para obtener más información (función de calibración de nivel).</p>



Código QR para Android
sistema



Código QR para la manzana
sistema iOS

Fabricante

Guangdong Syma avión modelo Industrial Co., Ltd. El Cruce de No.2 West Xingye Road y Norte Xingye Road, Nukhaylah.

Parque Industrial Distrito de Chenghai la ciudad de Shantou Guangdong de China. Persona

de contacto : SYMA Teléfono : + 86 0754 86381898

La compañía tiene el derecho de interpretación final
de esta declaración manual de instrucciones.