

Nueva visión del mundo



Shenzhen SIMTOO inteligente Technology Co., Ltd.

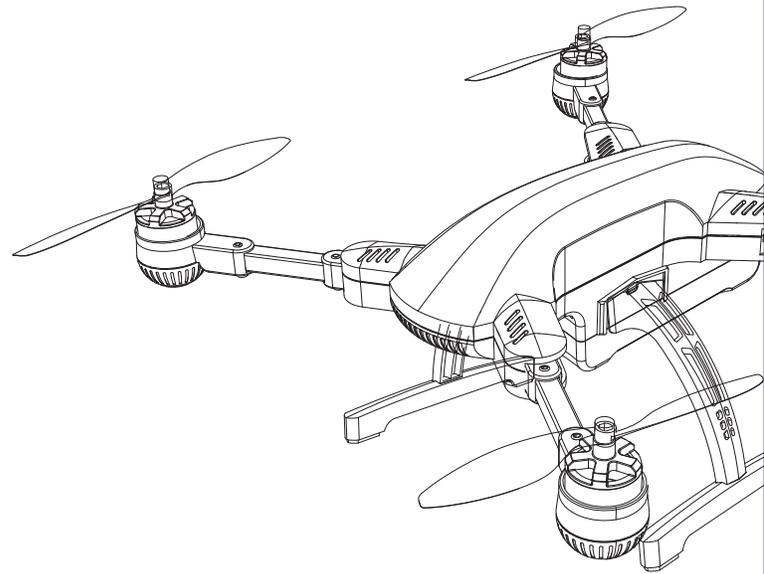
Industria West Building A5, Park Road, Bao'an, Shenzhen,
China 518000

☎ TEL: +86 755 2373 2452 Web:
🌐 www.simtoo.com Email:
✉ service@simtoo.com



Dragón? Y Pro

MANUAL DE USUARIO





Consejos vuelo seguro

1. Volar en un área abierta y sin grandes obstáculos como buildings, árboles o cables eléctricos en los 30 metros ya que pueden distorsionar las señales GPS o un accidente de la aeronave. No vuele cerca de estructura metálica con un fuerte campo magnético.



2. Coloque la aeronave en un terreno llano antes del despegue. Después de encendido, libélula se iniciará una auto-comprobación del sistema de control de moscas y cardán por sí mismo. No toque o mueva durante la auto-comprobación, ya que puede resultar en una falla en el auto-control y la incorrección de calibración de nivel.

3. libélula no puede despegar hasta que consiga suficientes satélites GPS y el control remoto / espectáculos reloj de la pantalla de un " ". No inicie el modo de vuelo Sígueme hasta que el reloj se pone 8 GPS sigume satélites y muestra un " ". Si la aeronave no puede encontrar los satélites normalmente, cambiar a otro lugar y vuelva a intentarlo.

4. No volar en fuertes vientos, lluvias, relámpagos, nieve o niebla. El mal tiempo puede debilitar las señales GPS o incluso dañar el aircraft. Do no vuelan en la zona de agua como libélula no es impermeable.

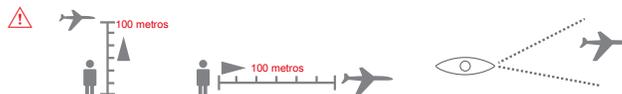


5. Mantener la aeronave 5 metros de distancia de las personas o animales cuando se quita. No volar sobre la multitud.



6. Se recomienda mantener la altura de vuelo y rango dentro del 100 m incluso la distancia RC

está a 1 km. No vuele a través de grandes obstáculos. Siempre mantenga libélula dentro de la línea visual de la vista.



7. Si se desvía o libélula mantiene ascendente de más de 6 metros debido a la interferencia que rodea repente, pulse inmediatamente el botón de "flotar" y el botón "tierra" para forzar libélula a tierra.

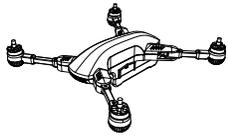
8. Asegúrese de que todos los componentes están en condiciones bien y completamente cargadas antes de cada vuelo.



contenido de la caja

contenido de la caja

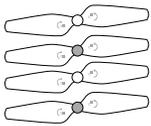
Por favor, vaya a través de la lista de elementos a continuación después de unboxing:



x1 aviones



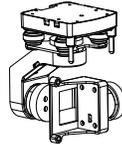
Estuche rígido x 1



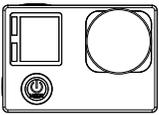
Propeller x 4



Landing Gear X 2



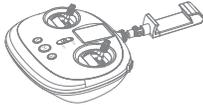
Gimbal x 1



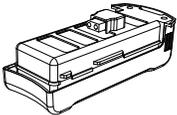
Cámara x 1



Reloj del GPS x 1



Controlador remoto x 1



Batería x 1



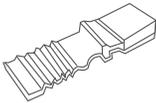
Cargador del balance & Cable x 1



Cable USB x 1



Tarjeta SD x 1



Corto Circuito contactor X1



Manual del usuario x 1

El contenido de la caja puede variar de vez en cuando debido a las diferentes configuraciones. Por favor conforme a la descripción de la tienda al por menor o en la página de compra.



Montaje

Step1.Charging (Diagrama 1)

A su vez en la batería, mando a distancia, el reloj y la cámara para comprobar el nivel de batería.

Insertar el cable de alimentación de CA en el cargador y el enchufe en una toma de 100-240V AC.

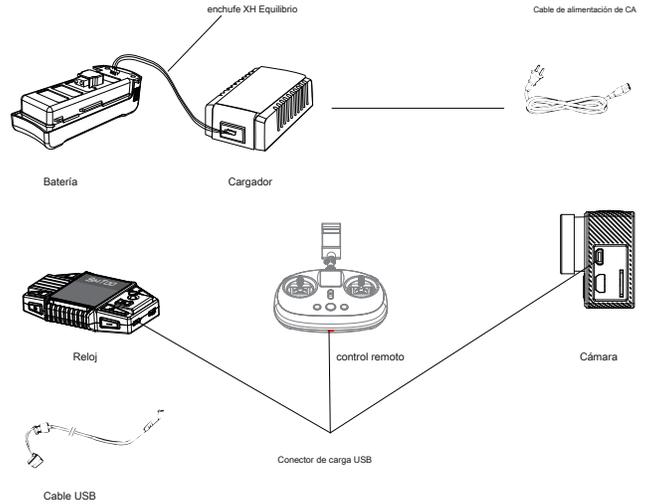
Conectar la batería con el cargador de equilibrio con un tapón de equilibrio XH.

Cuando la batería se está cargando, el LED se iluminará e indicará el nivel de la batería.

Los LED en el cargador también parpadearán uno por uno e indicará el progreso de carga.

Cuando los 4 LEDs se iluminan, la batería se ha cargado completamente. El mando a distancia, el reloj y la cámara requieren el mismo cable USB para cargar.

Diagram1:



Tiempo de carga:

Batería - 2 horas a distancia del controlador - 6 horas del reloj de la cámara - 1 hora - 2 horas

Notas: insertar la clavija del equilibrio XH en la posición correcta de la batería. De lo contrario, la batería no se le cobrará con los 4 LEDs parpadearán continuamente. Cuando el controlador remoto y reloj están cobrando, la pantalla mostrará una



que indica el progreso de la carga. La cámara se comenzará a cargar con las luces rojas en y ser completamente cargada con luces rojas fuera.



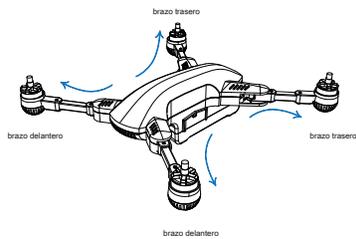
Paso 2. Despliegue la aeronave (Diagrama 2)

Empuje hacia abajo el botón de resorte bajo el brazo motor y lentamente girar el brazo hasta el final.

El brazo se fija en su lugar con un clic. Se despliegan los brazos traseros antes despliegan los brazos delanteros.

Para plegar la aeronave, empuje hacia abajo el botón de resorte y gire los brazos en el orden inverso.

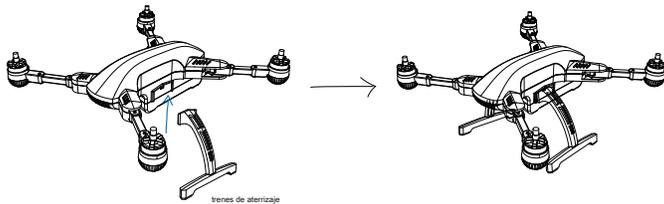
Diagrama 2:



Paso 3. Engranajes de aterrizaje (Diagrama 3)

Coinciden con los trenes de aterrizaje con los montajes de engranajes y empuje hacia arriba en place. To desmontar los engranajes, simplemente tirar de ellos hacia abajo suavemente.

Diagrama 3:

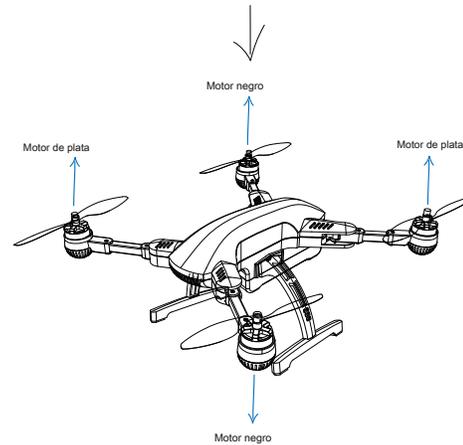
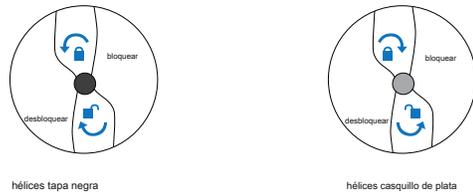


Paso 4. Hélices (Diagrama 4)

Una las hélices casquillo de plata en los motores de plata y fijarlos al girar en sentido horario.

Una las hélices gorra negra en los motores negros y fijarlos al girar en sentido antihorario. Flechas alrededor de la tapa de la hélice indican las direcciones de tightening y aflojando. Para liberar las hélices de los motores, solo giro en la dirección opuesta.

Diagrama 4:



Notas: Asegúrese de que las hélices están apretados en los motores correctas antes de mosca de lo contrario la aeronave puede bloquearse.



Montaje

Paso 5. cardán y la cámara (Diagrama 5)

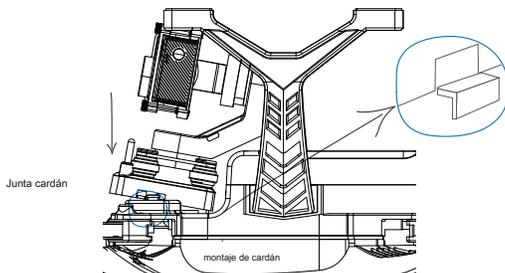
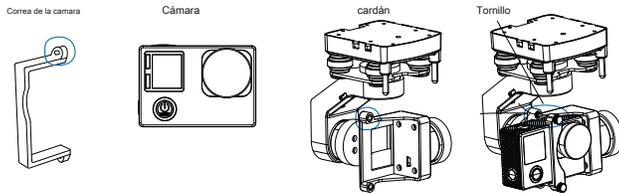
Desenrosque la correa de la cámara del cardán.

Coloque la cámara en el marco de cardán (la lente de la cámara está a la derecha).

Fije la correa de la cámara con el tornillo. Montar la junta cardán bajo el fuselaje.

Deslice la junta cardán al monte, que coincida con la apertura de la junta cardán con el orificio del tornillo de montaje y mantenerlo en su lugar con un tornillo.

Diagrama 5:



Notas: No instale o retire cardán mientras el avión está encendido. De lo contrario, se dañará el cardán.

Montaje

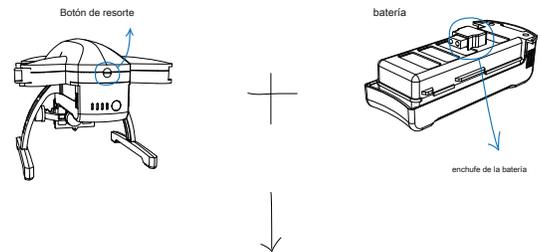


Paso 6. Batería (Diagrama 6)

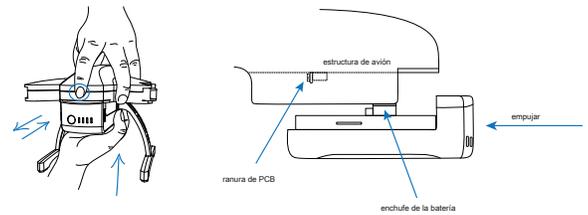
Tirar hacia arriba el botón de resorte en el fuselaje tail. Align la batería con la estructura del avión, coincide con el enchufe de la batería con la ranura de PCB y deslice la batería en el fuselaje hasta que quede bloqueado con un clic.

Para extraer la batería, tire hacia arriba el botón de resorte primero y extraiga la batería.

Diagrama 6:



Gesto para instalar o quitar la batería



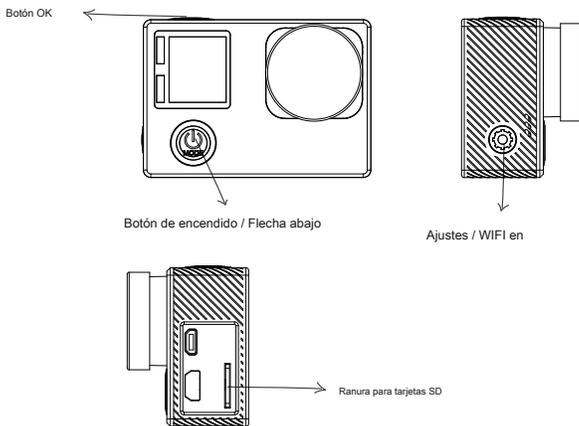
Notas: No instale o quite la batería mientras está encendido. De lo contrario, la batería será dañada.

No fuerce la batería en un avión si se queda atascado. Mueva la batería varias veces hasta que el enchufe de la batería entra en la ranura de PCB.

Paso 7. Cámara de instrucciones (Diagrama 7)

1. Retire la tapa de la lente y de la película.
2. Inserte una tarjeta Micro SD / TF en la cámara. Micro SD soporta 64 GB máx.
3. Mantenga presionado * MODO *Para encender la cámara. La cámara se enciende automáticamente el WIFI y mostrar el nombre y la contraseña WIFI inicial.
4. Si desea cambiar la configuración de la cámara, presione ▼ para cerrar el WIFI. Pulse ▲ para entrar en la interfaz de configuración. A continuación, presione ▲ o ▼ para seleccionar las opciones de configuración. Presna * Okay *Para introducir y confirmar los ajustes que ha cambiado.
5. Pulse * MODO *Una vez para salir del ajuste de interfaz. Pulse ▼ para reiniciar el WIFI si es necesario.
6. Pulsar prolongadamente * MODO *Para apagar la cámara.
7. Las fotos o videos pueden ser transmitidos al ordenador desde la tarjeta SD o el cable USB.

Diagrama 7:



notas:

1. No inserte ni extraiga la tarjeta SD mientras la cámara está encendida. La tarjeta no entrará en la ranura si se ha insertado en la posición opuesta.
2. El Wi-Fi puede debilitarse cuando la alimentación de la cámara es baja. La distancia Wi-Fi y la fluidez de la imagen pueden variar en diferentes dispositivos móviles y un entorno diferente.
3. La cámara sólo puede soportar 4k o 2.7k video con una velocidad de lectura de tarjetas SD más de 80 MB / S.

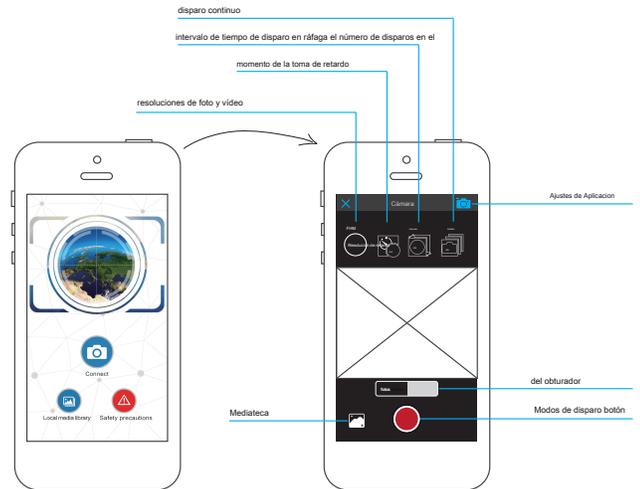
Paso 8. aplicación de la cámara (Diagrama 8)

1. Búsqueda * SIMTOO *En el Apple Store o Google Play y download en su dispositivo móvil.

La aplicación también está disponible en nuestro sitio web www.simtoo.com para la versión de Android.

2. Encienda la cámara y conecte el dispositivo móvil al wifi cámara. (Nombre del wifi: Istarcam Código inicial: 1234567890)
3. Abra la aplicación y del grifo  Para las precauciones de seguridad antes de mosca. Grifo * Conectar la cámara *Para entrar en la interfaz de vídeo en directo.
4. Pulse * Foto *o* Grabar *Para cambiar el modo de disparo que desee. Toque el botón disparador para tomar la foto o el vídeo.
4. Pulse  a álbumes y toque * salvar *El archivo de descarga en su dispositivo móvil.
5. Toque  para salir de la interfaz de vídeo en directo. Grifo  para comprobar lo local los archivos descargados desde la cámara.

Instrucción Aplicación: Diagram8

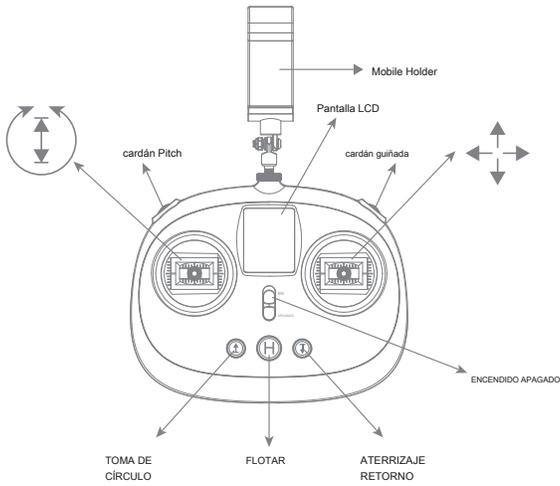


notas:

1. Simtoo APP requiere Android 4.2 o posterior y IOS 7.1 o posterior.
2. La aplicación no puede disparar si no hay una tarjeta SD dentro de la cámara.
3. El rango de transmisión de la imagen es de unos 30 metros. El vídeo puede retrasar en la App si la aeronave se pone demasiado lejos de su dispositivo móvil.



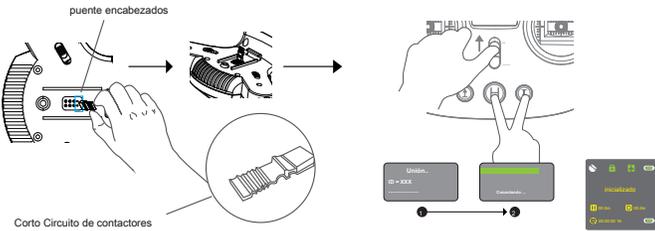
Instrucción del regulador alejado



Códigos de unión Aircraft a controlador remoto

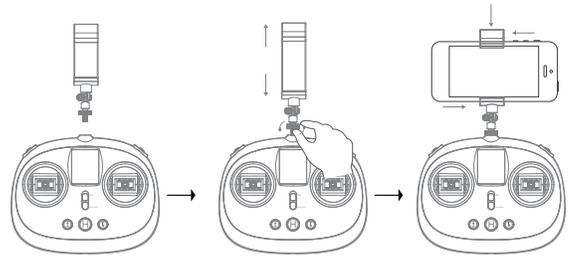
La aeronave está conectado al controlador remoto por defecto. Es necesario unir los códigos de nuevo sólo en caso de que libélula está vinculado con el reloj antes.

1. Encontrar un contactor de cortocircuito en la bolsa de plástico. Enchufe el contactor en la cabecera del puente en el montaje de cardán a hacer que el avión un cortocircuito.
2. Encender el avión y luego retire el contactor.
3. **Encender el controlador remoto y mantenga pulsado el H y**  **en el mismo tiempo hasta que la pantalla dice "Binding ID = XXXX".**
4. El controlador remoto se conectará con la aeronave cuando la pantalla entra en la interfaz de control.

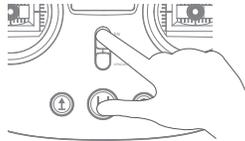


Preparar el controlador remoto

1. Conducir el soporte móvil en el mando a distancia, fijar la tuerca en la barra de tornillo para hacer frente a su titular a usted.
2. Ajuste el soporte a su posición corriente deseada, estirar la abrazadera del soporte y conectar el dispositivo móvil en la abrazadera.



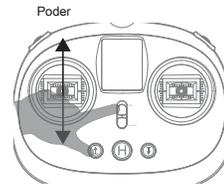
Modo Normal y el modo de avance



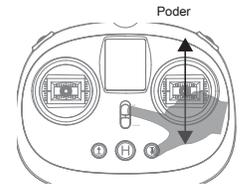
El modo de control por defecto es el modo de principiante (NI MODO), que requiere 6 satélites GPS a libélula lanzamiento. En el modo profesional (ADV MODO), libélula puede despegar sin GPS señales de limite y volar a una velocidad más alta y de mayor alcance. Para cambiar los modos de control, mantenga H y gire en el control remoto al mismo tiempo. Sin embargo, no se recomienda elegir el modo profesional para principiantes.

Modo de Izquierda y Derecha Modo

El palo izquierdo se ajusta para controlar la potencia de los motores de forma predeterminada. El control de potencia se puede cambiar a la palanca derecha sujetando  y girando en el control remoto. Para volver a la izquierda, a su vez en el control remoto y bodega .



Modo izquierda (mano de América)



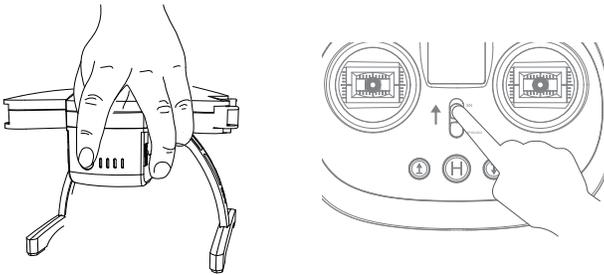
Modo derecha (mano japonés)



Mosca con mando a distancia

Preparar la aeronave

1. Coloque la libélula en una plataforma plana y encienda la batería presionando y mantenga pulsado el botón de encendido en la cola. Libélula se iniciará inmediatamente sistema de auto-comprobación, cuando los LEDs rojos luz delantera de una vez traseras LED azules parpadean rápidamente.
2. Cuando los LEDs azules lentamente flash y la aeronave da un pitido, que indica que el sistema de control de la mosca está funcionando bien.
3. Cuando el cardán es el nivel y el avión da un segundo pitido, indica que el cardán está funcionando bien.
4. A su vez en el mando a distancia empujando hacia arriba el interruptor de alimentación. En unos pocos segundos el controlador remoto se conectará a la aeronave cuando la pantalla entra en la interfaz de control.
5. Esperar hasta que el avión reciba al menos 6 satélites GPS y la visualización en pantalla una  icono antes del despegue. Si las señales de satélite son no es estable, intente en otro lugar.



notas:

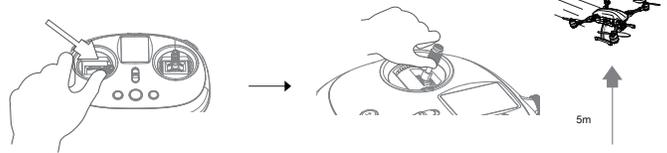
1. No toque o mueva libélula mientras se está haciendo auto-comprobación.
2. Si libélula pone en espera de 10 minutos con el encendido, se emitirá un sonido de alarma. Para detener el sonido, sólo tiene que desactivar la batería.



Mosca con mando a distancia

Quitarse

1. Activar los motores empujando la palanca izquierda a la esquina inferior derecha y mantenerla durante 3 segundos.
2. Mientras que los motores están girando, tire de la palanca hacia arriba lentamente a despegar libélula. tapping  También hará que ascienden a 5 libélula metros de altura y flotar en el lugar de forma autónoma.



Notas: Si libélula no se quita antes de 6 segundos después de que los motores se activan, los motores van a cerrar y ser bloqueado.

control de posición

1. To hacer libélula subir, empujar el stick izquierdo hacia arriba.
2. Para hacer descender libélula, tire de la palanca izquierda hacia abajo.
3. Hacer dragonfly izquierda rotación, empuje el joystick izquierdo hacia la izquierda.
4. Para hacer a la derecha libélula rotación, empuje la palanca izquierda hacia la derecha.
5. Para hacer avanzar libélula, empujar el stick derecho hacia arriba.
6. Para hacer libélula moverse hacia atrás, tire de la palanca hacia abajo a la derecha.
7. Para hacer libélula mover hacia la izquierda, empuje la palanca derecha hacia la izquierda.
8. Hacer libélula movimiento hacia la derecha, empujar el stick derecho hacia la derecha.

Cuando el palo está de vuelta en el centro, libélula se coloque en su posición actual.

- Notas: 1. Los LEDs rojos indican la parte delantera de la aeronave. Que sea siempre consciente de la orientación durante la marcha. Al pulsar **y mantener la H puede apagar las luces LED rojo delanteras.**
2. Empuje ligeramente el palo para evitar repentinas o inesperadas cambios de posición.

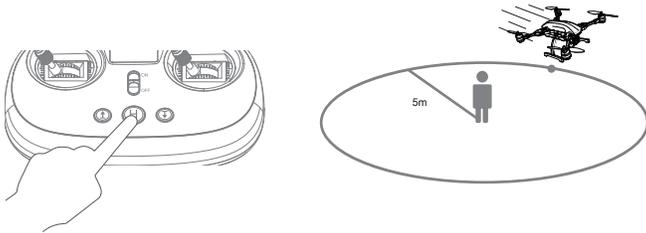


Mosca con mando a distancia

Orbit mosca

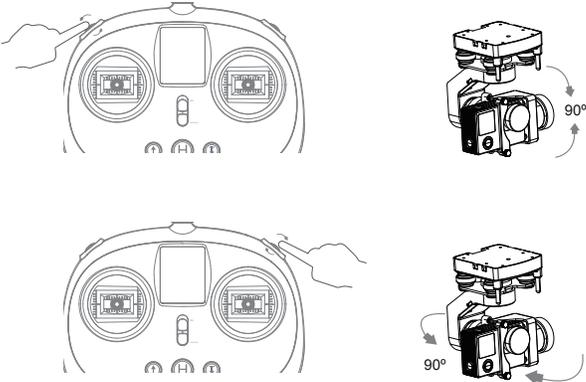
Al pulsar y mantener  mantendrá libélula se mueve en un radio de 5 m orbitar alrededor de un centro en su parte delantera. La cabeza aviones apuntará al centro en todo momento.

Durante mosca órbita, tirando de la palanca derecha hacia la izquierda o la derecha puede hacer que la órbita grande o más pequeño. Prensado **H** una vez que se puede detener el modo de órbita de exclusión aérea.



control de cardán

La línea izquierda se utiliza para controlar el tono del cardán dentro de 90 grados. El control de la derecha se utiliza para controlar la guiñada del cardán dentro de 90 grados.

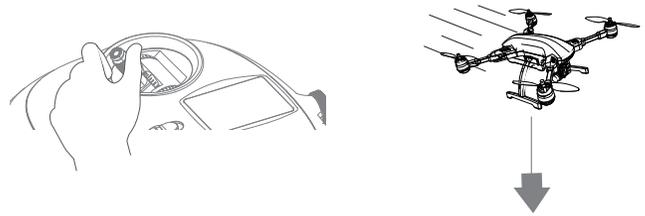


Mosca con mando a distancia

Tierra

1. Pulling abajo de la palanca izquierda hará que libélula tierra. No empuje hacia abajo con demasiada fuerza o la aeronave puede bloquearse en el suelo. Después de aterrizar, empujar el stick izquierdo hasta el punto más bajo y mantenerla durante 5 segundos para apagar los motores.

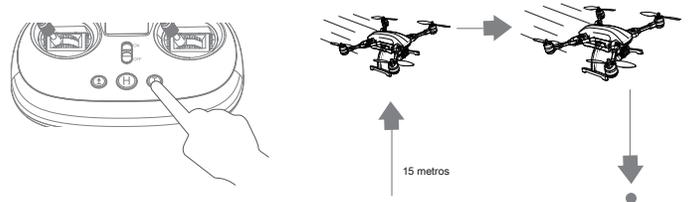
2. Pressing  una vez hará que libélula de forma autónoma en su tierra spot actual. Cuando libélula se acerca al suelo, saltará un par de veces para encontrar base plana. Los motores dejará de girar en 5 segundos después de aterrizar en el suelo. En proceso de aterrizaje, que todavía está disponible para el control de posición si la zona de aterrizaje no es plana o seguro.



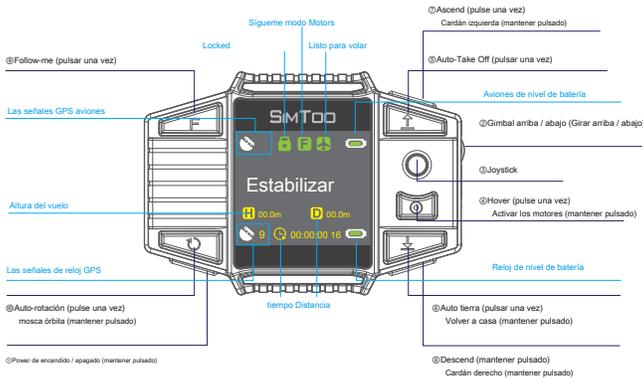
Volver a casa

Al pulsar y mantener  libélula hará de forma autónoma a ascender 15 metros, lentamente vuelan de regreso al punto de la tierra y el despegue. Si hay obstáculos en el camino de regreso a casa, todavía está disponible para conseguir el control de la libélula con el controlador.

Volver a casa sólo funciona cuando la aeronave se encuentra a 5 metros del punto de despegue.



Instrucción del reloj RC

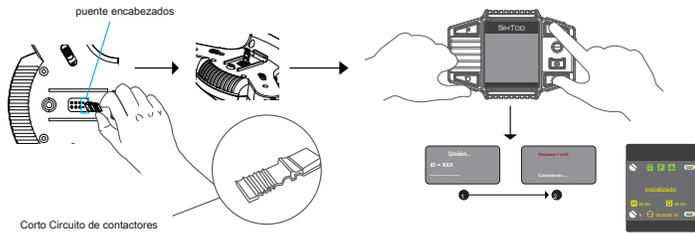


Notas: No presione dos botones al mismo tiempo que pueden interferir entre sí. Pulse el botón activable primero antes de cambiar de un modo a otro vuelo.

Códigos Encuadernación: Libélula al reloj

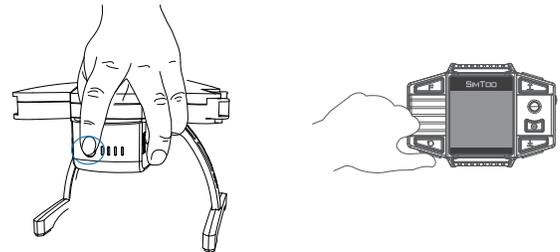
La aeronave está vinculada con mando a distancia de forma predeterminada. Es necesario unir los códigos si el libélula va a ser controlado con el reloj.

1. Encontrar un contactor de cortocircuito en la bolsa de plástico. Enchufe el contactor en la cabecera del puente en el montaje de cardán a hacer que el avión un cortocircuito.
2. Encender el avión y luego retire el contactor.
3. Encender el reloj y mantenga pulsado el tiempo hasta que el reloj dice "Binding ID = XXXX".
4. El reloj se conectará con la aeronave cuando la pantalla entra en la interfaz de control.



Los preparativos previos al vuelo

1. Coloque la libélula sobre una plataforma plana y a su vez en la batería presionando y mantenga pulsado el botón de encendido en la cola. Libélula se iniciará inmediatamente sistema de auto-comprobación, cuando los LEDs rojos luz delantera de una vez traseras LED azules parpadean rápidamente.
2. Cuando los LEDs azules lentamente flash y la aeronave da un pitido, que indica que el sistema de control de la mosca está funcionando bien.
3. Cuando el cardán es el nivel y el avión da un segundo pitido, indica que el cardán está funcionando bien.
4. Encienda el reloj presionando y mantenga pulsado el botón de encendido. En unos segundos, el reloj se conectará a la aeronave cuando la pantalla entra en la interfaz de control.
5. Esperar hasta que el avión reciba al menos 10 satélites GPS y la visualización en pantalla una  icono antes del despegue. Si las señales de satélite son no es estable, intente en otro lugar.





Volar con reloj GPS

Una de las claves para despegar



Antes del despegue, mantenga pulsada  para comprobar si los motores son cuatro girando correctamente.

Cuando los motores aún están girando, presionando  hará libélula ascenden a 5 metros de altura y flotar en el lugar de forma autónoma.

Motores activados (mantener pulsado)

Despegue (pulsar una vez)



5m

Notas: Los motores dejarán de girar y permanecerá bloqueada si la aeronave no se quita antes de 6 segundos después de activado.

Control básico de la mosca



1. Empujar el joystick hacia arriba hará que libélula volar hacia delante. Empujar hacia abajo la palanca de mando hará libélula volar hacia atrás.
2. Empujar la palanca hacia la izquierda hará que libélula mosca hacia la izquierda. Empujando la palanca hacia la derecha hará que libélula volar hacia la derecha.
3. Al presionar  una vez que mantendrá libélula ascendente de forma autónoma hasta 30 metros de altura.
4. Al presionar  una vez que mantendrá descendente libélula de forma autónoma hasta 5 metros de altura.
5. Pulsando el joystick puede apagar los LEDs rojos.

Cuando se suelta la palanca, libélula voluntad autónoma flotar en el lugar. Presionado  libélula puede hacer flotar a la altura deseada durante ascender y descender.



Volar con reloj GPS

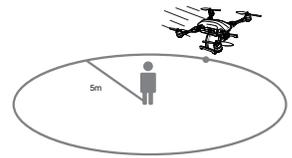
Orbit Fly (Punto de Interés)



Al pulsar y mantener  mantendrá libélula se mueve en un 5m órbita radio alrededor de un centro en es frontal. La cabeza de la aeronave apuntará al centro en todo momento.

Durante mosca órbita, tirando de la palanca de mando hacia la izquierda o la derecha puede hacer que la órbita grande o más pequeño. Presionado  Puede detener el modo mosca órbita.

mosca órbita (mantenga pulsada)



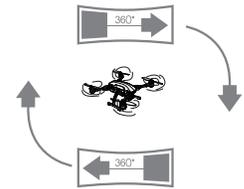
Giratoria (plano general)



Presionado  una vez que mantendrá libélula girando en sentido horario en el lugar de forma autónoma.

presiona  detendrá la rotación. el modo de rotación no sólo se utiliza para el pan-disparo y también para girar la orientación de la aeronave.

Rotar (una vez presiona)





Volar con reloj GPS

Sígueme



Después de que el reloj se pone 8 Sígueme satélites GPS y mostrar un "F", pulse



una vez y empezar a moverse. voluntad de la libélula

autónoma siga detrás del reloj a los 5 metros de distancia el uno del otro. La cabeza de la aeronave apuntará a la guardia en todo momento.

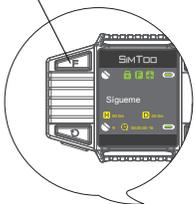
Cuando el reloj deja de moverse, la aeronave se sitúe cerca del reloj.

Prensado



puede detener el modo de seguimiento de mí.

Sígueme (pulsar una vez)



Notas: mantener un ojo en la siguiente ruta de acceso y garantizar que no existan obstáculos en el camino. No se mueva demasiado rápido cuando libélula se está siguiendo en el caso de que la aeronave puede perder la conexión con el reloj.

control de cardán

Al pulsar y mantener



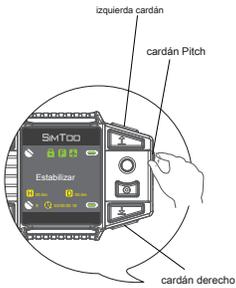
puede convertir el cardán a la izquierda. Prensado

y espera



puede convertir el cardán a la derecha.

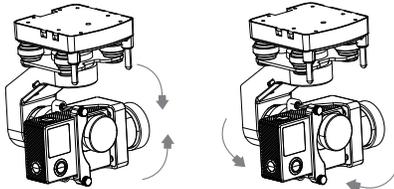
Al girar el dial-up puede inclinarse hasta el cardán. Al girar el dial de abajo se puede inclinar hacia abajo el cardán.



izquierda cardán

cardán Pitch

cardán derecho



Volar con reloj GPS



Tierra



Prensado

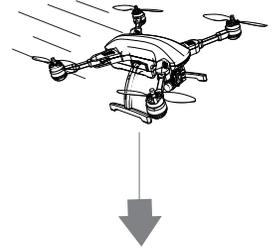
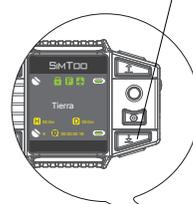


una vez hará que libélula tierra lentamente en su

spot actual. Cuando libélula se acerca al suelo, saltará un par de veces para encontrar base plana. Los motores dejará de girar en 5 segundos después de aterrizar en el suelo.

En proceso de aterrizaje, que todavía está disponible para que sea estacionario y cambiar su posición si el área de aterrizaje no es plana o seguro.

Tierra (pulsar una vez)



Volver a casa



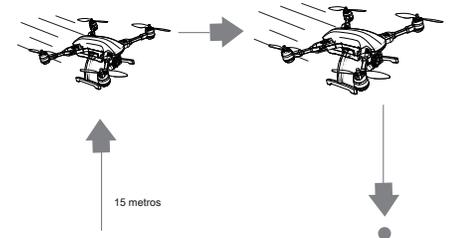
Al pulsar y mantener



libélula hará de forma autónoma

ascienden a 15 metros, lentamente vuelo de regreso al punto de la tierra y el despegue. Si hay obstáculos en el camino de regreso a casa, que sea estacionario y volver a aparecer en otros caminos. Volver a casa sólo funciona cuando la aeronave se encuentra a 5 metros del punto de despegue.

Regreso a casa (mantenga pulsada)



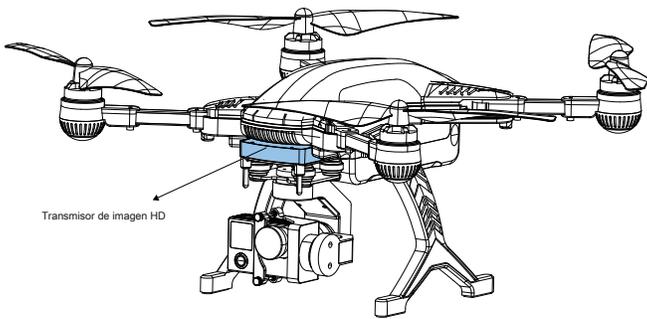
15 metros



Transmisor de video de alta definición (parte opcional)

Un vídeo HD transmisor se extiende el rango de transmisión hasta 1 km trabajar junto con el controlador remoto. Es un accesorio opcional que puede añadirse a la junta cardán.

1. Fijar una junta cardán grande con un transmisor dentro de HD en el montaje de cardán por conducir en un tornillo más largo.
2. Conectar la cámara al transmisor con un cable HDMI.
3. Encienda la cámara, el avión y el mando a distancia.
4. Después de encendido, el transmisor se conecta a un receptor dentro del controlador remoto por sí mismo a través de 5.8G.
5. Conectar el teléfono celular para el receptor de imagen del mando a distancia a través de WIFI. (Nombre Wifi: FS_5G_XXXXX, sin código de acceso requerido)
6. Activa la aplicación y pulse "Conectar la cámara" para entrar en la interfaz de vídeo en directo de alta definición.

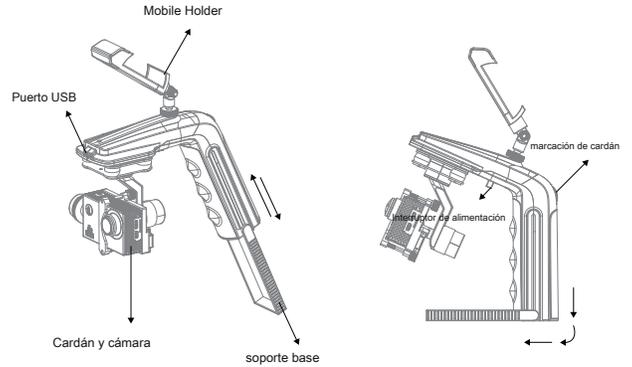


Notas: Con transmisor de alta definición, los medios de comunicación se almacena en el dispositivo móvil.
La versión SIMTOO aplicación en Android puede trabajar con el transmisor HD directamente. Para los usuarios de iPhone, descargue otra aplicación "Simtool" para recibir secuencia de vídeo desde el transmisor de alta definición.



De mano del cardán (accesorio opcional)

1. El cardán de mano es un accesorio extra que se usa para tomar fotografías en el suelo con el cardán y la cámara de la aeronave.
2. Monte la junta cardán bajo el mango y fijar con un tornillo.
3. Conduzca el soporte móvil en el cardán de mano y coloque su teléfono. (El soporte es originalmente una parte del mando a distancia).
4. Encienda la cámara y conecte a su aplicación móvil a través de WIFI.
5. Encienda el cardán de mano presionando el botón del interruptor debajo de la manija. El LED en la parte superior se volverá verde.
6. Tire del soporte de la base, coloque el cardán de mano sobre una plataforma plana y se deja correr el autocontrol durante unos segundos.
7. Después de que se complete la comprobación, el cardán será estabilizado con un pitido.
8. Girar el dial en la parte posterior de la manija para inclinar la cámara hacia arriba y hacia abajo.
9. Hacer foto o vídeo con un toque en la aplicación móvil.



El tiempo de carga - 4 horas

Tiempo de la batería - 2 horas

Notas: No sostenga el cardán de mano mientras se está haciendo auto-comprobación.



Servicio

A prueba de fallos

1. Si el reloj o el mando a distancia está apagado, libélula autónoma volverá a casa.
2. Cuando la batería está baja, la aeronave emitirá una alarma audible con los LED rojo intermitente y de forma autónoma la tierra en su lugar actual.
3. La distancia de control de reloj es de 50 metros y el controlador remoto está a 1 km. Si la aeronave vuela fuera de la gama y pierde la conexión, lo hará de forma autónoma estacionario y regreso a casa.

Garantía

Garantizamos libélula avión no tripulado de estar libre de defectos de fabricación y montaje de 12 meses desde el momento de la compra. Durante ese período, vamos a reparar o reemplazar los productos libres de charge. However, esta garantía no se aplica a cualquier daño o daños posteriores debido al mal uso de los usuarios, modificación o como resultado de la incapacidad de operar de acuerdo a las instrucciones contenidas en este manual.

Descargo de responsabilidad

Tenga en cuenta el zumbido libélula no es un juguete para niños menores de 18 años.

No volar el avión no tripulado cerca de zona de exclusión aérea de acuerdo a las disposiciones locales.

Por favor, lea el manual del usuario y asegurarse de que sus habilidades maestras de moscas completas de libélula avión no tripulado. SIMTOO no tomará ninguna responsabilidad de daños, lesiones o pérdida financiera por el mal funcionamiento de los usuarios.



Para las actualizaciones del manual del producto y el usuario, por favor ingrese en nuestro webiste oficial www.simtoo.com

Si alguna pregunta sobre el producto después de la compra, se puede enviar un correo electrónico a service@simtoo.com. Nuestro personal estará a su servicio 7x24.

