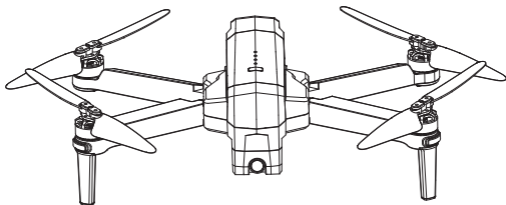


# F11 (GPS) Folding Drone



— Ultra portátil y plegable —

Con el fin de asegurarse de que cumple con el requisito del entorno electromagnético de la estación de radio de la aviación, volar dentro del alcance de 10 kilómetros a cada lado tomando el eje de la pista del aeropuerto como la línea media está PROHIBIDO ALTAMENTE o volando en el ámbito de 20 kilómetros por tomar ambos extremos de la pista de aterrizaje como el centro está prohibido ALTAMENTE. El volar en la ruta de la línea aérea también está prohibido. Deje de usar todo tipo de modelos voladores no tripulados o Quad-rotores en el área que prohibido por la autoridad relacionada o departamento de nuestro país.

PREFACIO	1 ADVERTENCIA
	2 FLY SEGURIDAD
	5 funciones del transmisor
	6 AIRCRAFT DIAGRAMA
	7
1.ASSEMBLE la hélice	7
2.Intelligent VUELO BATERÍA	7
3.Charging LA BATERÍA	8 Uso del transmisor
	9 DE VUELO
	<b>9 - 11 CALIBRACIÓN DE LA</b>
BRÚJULA	10 WAY punto de vuelo
	12 punto de interés
	12 PRODUCTO FUNCIONES PERFIL
	13
1. Tomar despegue / aterrizaje / PARADA DE EMERGENCIA	13
2.Siga ME	13
3.ACTIVE PISTA	14
4. gesto de la mano	14
5.Return A INICIO	14
6.HEADLESS MODO	15
7.TRIM	16 DESCARGA
LA "SJ GPS PRO" APP	16 FUNCIONES APP
	<b>dieciséis - 17 FUNCIONES CÁMARA</b>
	20 COMÚN problemas y soluciones
	21

Gracias por adquirir el SJ-Serie GPS Drone usted. Por favor, lea todas las instrucciones y advertencias antes de operar. Por favor, mantenga este manual de instrucciones para referencia futura y el mantenimiento.

### **IMPORTANTE:**

1. Este producto no es un juguete. Se trata de un dispositivo de precisión; la integración de la maquinaria y la electrónica con la mecánica de aire y transmisión de alta frecuencia. Se requiere un montaje correcto y depuración para evitar cualquier accidente. El usuario debe operar y controlar este producto de una manera segura. En caso de funcionamiento incorrecto, puede causar lesiones graves o daños materiales. También se puede perder debido a un funcionamiento incorrecto.
2. Este producto es adecuado para no menos de 14 años de edad pilotos experimentados UAV.
3. En el caso de un problema durante el uso, operación o mantenimiento, por favor, póngase en contacto con el agente de ventas o distribuidor local o mantener el contacto con el personal responsable de nuestra empresa.

### **PRECAUCIONES DE SEGURIDAD:**

Este avión no tripulado R / C puede ser peligroso cuando está en uso, por favor asegúrese de mantenerlo lejos de cualquier personas o espectadores durante el vuelo. Dentro de la correcta instalación, condiciones pobres, o los usuarios que no están familiarizados con la operación puede causar daño a las personas de aviones o lesionar o puede causar un accidente inesperado. Por favor, preste mucha atención a la seguridad del vuelo y aprender a reconocer las condiciones más peligrosas que pueden causar un accidente debido a su propia negligencia.

#### **1. Mantenga lejos de cualquier estructura o multitudes.**

Este dron R / C puede variar ligeramente en la velocidad o la sensibilidad durante el vuelo y puede causar peligro potencial. Por lo tanto, por favor mantenerlo lejos de las multitudes, edificios, árboles, estructuras, cables de alta tensión, etc. Por favor, también evitar volar en condiciones meteorológicas adversas, como lluvia, tormentas eléctricas y vientos fuertes para garantizar la seguridad del usuario, cualquier espectador y la propiedad circundante.

#### **2. Mantener alejado de cualquier ambiente húmedo.**

El interior de la dron se compone de muchas piezas electrónicas y mecánicas de precisión. Por lo tanto, intenta evitar cualquier contenido de humedad o agua entre en el cuerpo principal de la aeronave, ya que puede causar una avería de las piezas mecánicas y electrónicas y por lo tanto provocar un accidente.

#### **3. Sólo funcionan con piezas incluidas para el uso previsto.**

Por favor utilice las piezas originales de la serie SJ para cualquier re-equipamiento o mantenimiento para garantizar la seguridad del vuelo. Por favor, ejecutar y usar sólo bajo el alcance de la función del producto permitida. El uso de piezas no aprobados invalidará la garantía.

NO use para ningún propósito ilegal o el uso más allá del alcance de lo que sus leyes y reglamentos locales han estipulado.

#### **4. Evitar que controle de forma independiente.**

Los nuevos usuarios pueden tener ciertas dificultades durante las primeras etapas del aprendizaje para operar este avión. Por favor trate de evitar operar la aeronave solo. Cuando esté disponible, siempre operar este avión bajo la guía de un usuario más experimentado.

#### **5. No haga funcionar bajo la influencia de drogas o alcohol.**

Por favor operar este avión no tripulado R / C de acuerdo a su propio estado y la habilidad de volar. Cualquier fatiga, mal estado mental, o funcionamiento incorrecto puede aumentar la probabilidad de riesgos accidentales.

#### **6. Por favor, mantenga un margen de seguridad de los aviones cuando se utiliza la velocidad máxima.**

Cuando el operador está volando a gran velocidad, por favor mantener el avión lejos del piloto y cualesquiera personas u objetos que lo rodean para que no se provoque peligro o daño.

#### **7. almacenarlo en un lugar fresco y seco.**

El C drone / R se compone de un material tal como metal, fibra, plástico, electrónica, etc. Por lo tanto, por favor mantenerlo alejado de cualquier fuente de calor y evitar la exposición prolongada a la luz solar directa. la exposición al calor excesivo puede causar distorsión y daños.

- **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 energía de radiofrecuencia y puede radiar 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 salida en un circuito diferente de aquel al que está conectado el receptor.
  - Consulte al distribuidor o a un técnico de radio / TV para obtener ayuda.
- Tenga en cuenta que los cambios o modificaciones no aprobados expresamente por la parte responsable del cumplimiento podrían anular la autoridad del uso para operar el equipo.

## ADVERTENCIA

1. Hay información importante contenida en este manual de instrucciones del paquete y, por favor guardarlo para futuras referencias.
2. Usted tiene la responsabilidad de asegurarse de que este modelo de aeronave no causará daños al cuerpo de otras personas o causar daños a la propiedad.
3. Por favor opere estrictamente como se indica en el manual de instrucciones al depurar o montaje de este avión no tripulado. Durante el proceso de vuelo o el aterrizaje, por favor, preste más atención a mantener a 1-2 metros entre el usuario y la aeronave para evitar chocar con la cabeza o la cara o el cuerpo, lo que puede causar lesiones.
4. Nuestra empresa y los distribuidores no serán responsables de cualquier operación incorrecta, lo que puede causar la pérdida o el daño o lesión en el cuerpo.
5. Los niños 14 años o más deben usar este producto bajo la guía de un adulto. Este producto está prohibido ser utilizado por niños menores de 14 años de edad.
6. Por favor, montar y utilizar este producto como se muestra en la instrucción de la instrucción manual o embalaje correctamente. Algunas partes deben ser ensamblados por un adulto.
7. Las piezas pequeñas se incluyen con este producto. Por favor colocarlo fuera del alcance de los niños para evitar un peligro de asfixia o piezas que son tragadas por error.
8. Jugando en la carretera o zonas de tráfico alta cerca está estrictamente prohibida a fin de no provocar un accidente.
9. Elimine el material de embalaje oportuna a fin de no provocar daños a los niños.
10. Por favor, no desmonte o reequipar la aeronave, ya que podría causar una avería de la aeronave durante el vuelo.
11. Las baterías en el compartimiento de la batería del cargador deben introducirse en la fuente de alimentación designado que tiene el mismo logotipo que el producto.
12. Batería de polímero 3.7V / 7.4V de litio recargable incluida en el transmisor.
13. Sólo el cargador original hacen de nuestra fábrica se puede utilizar.
14. El cargador no es un juguete.
15. Al cargar la batería, por favor, dirija bajo la vigilancia de un adulto. Por favor, también mantenerlo lejos de cualquier objeto combustible durante la carga. Por favor, mantenga este avión dentro de la vista durante la carga.
16. Por favor, no lo convierten en un corto circuito o exprimir la batería de modo que no se produzca una explosión.
17. no se mezclan la batería Li-ion con un tipo diferente de batería.
18. inteligente de la batería de litio se carga en el Quad-rotor. Tanto integrado o externo se puede utilizar para la carga.
19. Por favor, no la batería en cortocircuito o descomponer la batería o tirar la batería en el fuego; NO coloque las pilas cerca de la alta temperatura o área calentado (tal como cerca de la fi re o cerca del dispositivo de calentamiento eléctrico).

20. El zumbido debe mantenerse lejos de cualquier otro cumplimiento eléctrico o equipo de medida de lo posible o se mantiene lejos del lugar donde tiene el objeto magnético cercano, ya que pueden causar interferencias entre sí.

21. Por favor, mantener la distancia de seguridad de la alta velocidad de rotación del rotor a fin de no causar torcido o peligro de ser heridos o se va a cortar.

22. Motor se calentará. Por favor, no tocarlo para evitar quemaduras o heridas.

23. No cierre este producto a su oído, ya que puede causar lesiones en el oído.

cargador de pared USB 5V 24. Mini recomendado para la carga. NO utilice un cargador más fuerte que 5V.

25. Para cumplir con el comando del requisito entorno magnético formulado por la Oficina Radio aviación y la autoridad relacionada, durante el período regulado en ciertas áreas, por favor, dejar de usar el transmisor de este modelo cuando se emite tal comando de regulación.

26. Mantenga sus UAS a la vista.

27. Nunca vuelan sobre grupos de personas.

28. Nunca vuelan sobre los estadios o eventos deportivos.

29. Entender las restricciones y requisitos del espacio aéreo.



MADE IN CHINA

**ADVERTENCIA:** Producto sólo debe ser utilizado por adultos y niños de 14 años y supervisión older. Adult requeridos para menores de 14 años de edad.

**ADVERTENCIA:** CARGA DEL ABEJÓN batería debe ser supervisado en todo momento por un adulto. DESCONECTE la batería cuando está completamente cargada. No sobre-cargar la batería.

## MOSCA DE SEGURIDAD



+



+



+



Volar en abierto  
áreas

GPS intensa  
Señal

mantener la línea  
en vista

Mosca por debajo  
de 400 pies (120 m)



Evitar volar sobre o cerca de obstáculos, las multitudes, las líneas eléctricas de alta tensión, árboles, aeropuerto o cuerpos de agua.

No vuele cerca de fuentes electromagnéticas tales como líneas eléctricas y estaciones base, ya que puede afectar a la brújula a bordo.



No utilice el avión no tripulado en condiciones climáticas adversas tales como velocidades de lluvia, nieve, niebla y viento superiores a 10 m / s o 22 mph.



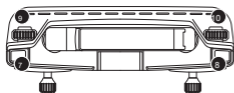
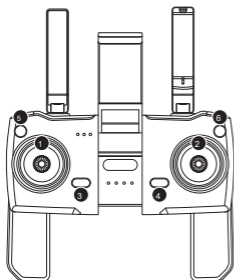
Se prohíbe volar

Manténgase alejado de las  
hélices y motores.



Es importante comprender las pautas básicas de vuelo, por la seguridad de ambos, usted y quienes le rodean. No se olvide de leer las pautas de seguridad antes del vuelo.

## FUNCIONES DEL TRANSMISOR



1. stick del acelerador
2. palo de Dirección
3. Haga clic en un botón Volver a casa
4. Clic- "DI" sonido de encendido; Pulse una vez, a continuación, mantenga pulsado el botón durante 2 segundos - "DI" sound-- desconexión de la alimentación
5. Haga clic en el modo sin cabeza; Mantenga pulsado el botón durante 3 segundos para apagar el modo GPS
6. Un botón de despegar con vuelo estacionario automático; Un botón de aterrizaje; Mantenga pulsado el botón durante 3 segundos para la parada de emergencia
7. Haga clic en el botón para tomar la foto; Pulse el botón para entrar en el modo de ajuste (Nota: No hay necesidad de recortar bajo el modo GPS)
8. Haga clic en el botón para tomar video
9. Velocidad + / SpeedControl
10. Ajuste el ángulo de camear: botón Girar hacia abajo: la cámara hacia abajo; botón de giro hacia arriba: la cámara hacia arriba.

1. La carga completa: La luz verde
2. Carga: La luz roja
3. La luz de encendido: Blanco
4. Volver a casa
5. velocidad
6. Foto / Vídeo
7. Modo sin cabeza / Restar

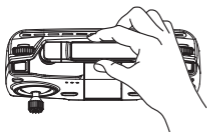
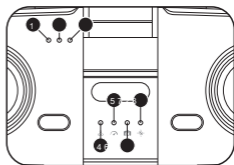
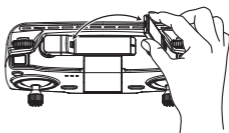
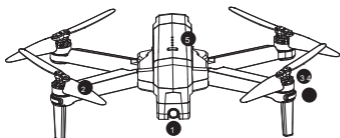


fig.1



Hay una hebilla en la antena, siga la fig.1 para abrir la antena.

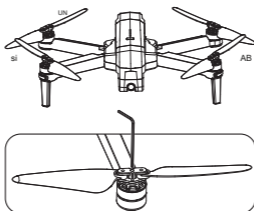




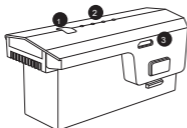
1. Cámara HD
2. Propulsor
3. Motor
4. Indicador LED
5. inteligente de la batería

## 1. Montar la hélice

Tenga en cuenta que la letra "A" o "B" se imprime en cada hélice, y asegúrese de que todas las hélices están unidas en la posición correcta del motor.



## 2. batería de vuelo INTELIGENTE



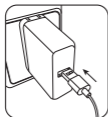
1. Interruptor de batería
2. Indicador de carga de la batería
3. puerto de carga USB

Bajo electricidad de alter



- Mantenga pulsado el botón del interruptor durante 3 segundos. encendido; a continuación, pulse el botón durante 3 seg. apagado.
- Una vez que la batería se encuentra en un estado de baja potencia, el indicador de encendido azul comenzará a parpadear. En este momento, por favor volar de vuelta a la Quadcopter inmediatamente y cargar la batería para evitar pérdidas innecesarias.

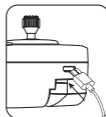
### 3. Cargue la batería



Adaptador de Teléfono:  
**5V 3A (no  
incluido)**



Tiempo de carga:  
alrededor de 3,5 horas  
(dependiendo de la  
carga de alimentación)



método de carga de  
control remoto

Consejo: cuando el transmisor está en baja potencia, el indicador de encendido en el transmisor se mantendrá intermitente, lo que necesita para cargar el transmisor este momento.

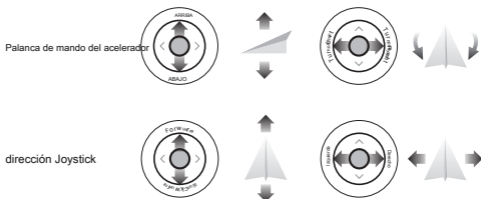
---

### 4. instrucciones de carga de batería de litio

1. carga equilibrada: Si el interruptor de encendido del quad-helicóptero está en el estado ON / OFF, el Quad-helicóptero se puede cargar. Inserte el cable USB en el puerto USB de un ordenador, y luego conectar con el puerto de carga del avión no tripulado, durante la carga, el indicador de la aeronave se convertirá en azul parpadea cuando está en carga; cuando está completamente cargada, el indicador de la aeronave se convertirá en color azul.
2. Quad-helicóptero puede ser cargado por el móvil de la energía o la energía del coche-cargado.
3. Tiempo de carga completa tarda alrededor de 3,5 horas, tiempo de vuelo de unos 25 minutos.
4. El control remoto tiempo de carga de la batería de 3,7 V --- 50min; tiempo de carga de la batería 7.4V --- 120min control remoto.

(Cuando en la carga, el indicador en el transmisor se vuelven rojas; cuando está completamente cargada, el indicador en el transmisor se convertirá en verde sólido).

## MÉTODO DE OPERACIÓN DE CONTROL REMOTO



## VUELO

### Paso 1: Encienda el avión no tripulado y desembarcar en una superficie plana

- El avión no tripulado voluntad de auto-ajuste a esta superficie nivelada.
- Todas las luces blinking rojo.



### Paso 2: Encender el control remoto

- Encienda el transmisor, empuje el joystick izquierdo hacia arriba y luego hacia abajo para pareja con el avión no tripulado.
- Destellos de luz azul (espalda) y blanco (frontal). Pelar con éxito.
- NOTA: Se conecta a la conexión WIFI en este momento para ver el zumbido actual en el SJ GPS PRO Aplicación, o esperar hasta después de GPS está calibrado.



Palanca de mando del acelerador

### Paso 3: Conectar APP

✓ SJ-GPS PRO\_0000



- Conectar el teléfono inteligente para el WIFI de aviones no tripulados y comprobar el estado del avión no tripulado en el "SJ-GPS PRO" APP.

## COMÚN problemas y soluciones

EL PROBLEMA	RAZÓN	Contrameditas
luces de aviones no tripulados de parpadear y no hay respuesta del avión no tripulado cuando se opera.	1. remoto no se sincroniza con el zumbido. 2. insu fi ciente energia de la batería.	1. Consulte la guía de inicio rápido y volver a sincronizar el avión no tripulado. 2. <b>recarga la batería.</b>
Las cuchillas de girar, pero el avión no tripulado no pueden despegar.	1. insu fi ciente energia de la batería. 2. Las hojas distorsionadas. Las	1. <b>Recarga la batería.</b> 2. Vuelva a colocar las cuchillas.
El Quadcopter sacude fuertemente.	cuchillas distorsionadas.	Cambiar las cuchillas.
Drone no puede mantener el equilibrio durante el vuelo.	1. Las hojas distorsionadas. 2. El motor no funciona correctamente. sensor de	1. Reemplazar las cuchillas. 2. <b>Cambiar el motor.</b>
Avión no tripulado es inestable después de chocar.	aceleración de tres ejes pierde su equilibrio después de chocar.	Reiniciar y volver a calibrar el avión no tripulado.

#### Paso 4: Calibración de la brújula

##### 1. Calibración de la brújula Parte 1

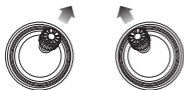
- Empuje las palancas de mando en la posición 1 y 11 horas.
- Se enciende rápido blinkingBlue / rojo (espalda) y blanco / rojo (delantero).
- Aplicación de estado avión no tripulado: "Calibración del compás".

##### 2. Calibración de la brújula Parte 2

- Mantener el nivel de aviones no tripulados, recoge que el abejeón de la parte posterior y girar su cuerpo en un círculo completo (360 °).
- luces traseras a su vez a color azul.

##### 3. Parte 3 Brújula Calibración

- Desde el fondo, mantenga el avión no tripulado verticalmente y la cámara se enfrenta al suelo, girando su cuerpo en un círculo completo (360 °).
- Luces delanteras a su vez a un sólido blanco.
- Aplicación de estado avión no tripulado: "calibración de la brújula bien".



#### Paso 5: reinicialización / Calibrar

##### Giroscopio

- Empuje las palancas de mando en la posición 11 y un.
- Se enciende-parpadeo rápido azul (espalda) y blanco (frontal).
- Aplicación Dron Estado: "giroscopio se está calibrando" "giroscopio bien".



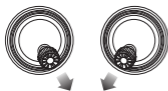
#### Paso 6: GPS Serching (NO use GPS

##### Modo de interior)

- Establecer la parte posterior avión no tripulado hacia abajo para nivelar
- Las luces vuelven a parpadear azul-rápida (espalda) y blanco (frontal) --Este medios el avión no tripulado está buscando la señal GPS.
- Este proceso puede tardar unos minutos.
- Estado de la aplicación Dron: "Esperando señal GPS".



## A partir motores / Detener



- Empuje las palancas de mando en la posición 5 y 7 de la tarde.
- Los motores se inicie automáticamente, empuje el joystick izquierdo para despegar; o corto presionando a despegar.

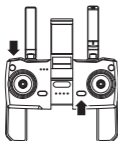
NOTA: A partir de los motores debe establecerse antes de que el avión no tripulado despegar.

- Parada de motores:



1. Empujar las palancas de mando en la posición 5 y las 7 horas más, motores dejan de funcionar.
2. Los motores se detendrán working si los motores de arranque no son operados después de 20 segundos.

Una vez que las luces se han cambiado a todo el sólido, ya está listo para volar!

- Azul (espalda) y las luces blancas (frontal) son sólidos (sin parpadear).
- Aplicación Drone Estado: "listo para volar".



## Modo de controlador remoto Dual

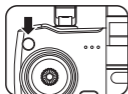
- En primer lugar pulse  a continuación, pulsando  al mismo tiempo --- "di" "di" sonidos medios ahora el cambio correcto Joystick hacia la palanca del acelerador. Apagar el transmisor y encienda de nuevo, Izquierda palanca de mando es la palanca del acelerador.




Palo izquierdo







Palo derecho



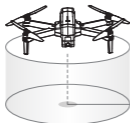
Nota: Cuando la aeronave en el ambiente interior con la señal GPS débil, enciende-parpadeo rápido - Azul (vuelta) + blanco (frontal); prensa  para apagar el GPS el modo y la aeronave puede ser operado en el modo normal, ahora se cancelarán todas las funciones GPS.





## FORMA PUNTO DE VUELO



- En primer lugar, asegúrese de descargar y guardar el mapa local en su teléfono inteligente, entonces puede comenzar el vuelo Punto de paso.
- conectar correctamente el WIFI avión con su teléfono inteligente, haga clic  en la aplicación, entonces usted puede encontrar un círculo rojo (limited VUELO GAMA) / despegue POSICIÓN / posición actual del avión en el mapa, marcar los puntos (16 puntos como máximo) de salir a volar dentro del rango círculo rojo en el mapa. Si desea restablecer los puntos o trayectoria de vuelo, haga clic  o  .  
Hacer clic  , confirman iniciar Flight Point Way. Moviendo la palanca derecha Para cancelar la función de vuelo Point Way.



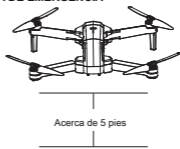
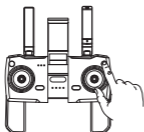
## PUNTO DE INTERÉS




1. Al pasar el avión alrededor del punto central.
2. Pulse "  +  "En el transmisor al mismo tiempo.
3. Mover y ajustar el intervalo de radios de envolvente aeronave (a menos de 2 metros-10 metros) por la Dirección Joystick.
4. Pulse "  +  "En el transmisor al mismo tiempo de nuevo, entonces la aperturas de aeronaves a volar cerca de acuerdo con el rango de radio establecido en el paso 2 (Nota: Si el rango de radio de envolvente de menos de 2 metros, el avión volará a 2 metros de forma automática). Mover la palanca de mando de dirección para cancelar el modo de Punto de Interés. NOTA: Pulse "


 +  "En el transmisor, al mismo tiempo, Punto de Función de interés"se puede activar si la aeronave y el transmisor con éxito emparejados y el avión vuela.


### 1. Tome de despegue / aterrizaje / PARADA DE EMERGENCIA



**!** Las hélices en rotación pueden ser peligrosos. NO ponga en marcha los motores cuando hay gente cerca.

presiona , las hélices girarán y el zumbido despejarán a una altitud de cerca de 5 pies. (Siempre mantenga la cabeza del avión no tripulado hacia adelante).



**!** presiona , el zumbido caerá automáticamente. Recuerde que debe mantener siempre las manos en el transmisor, siempre y cuando el motor está todavía fijación.

**!**  3 segundos para PARADA DE EMERGENCIA. riesgo de daños o lesiones. Sostener Sólo motores de parada pleno vuelo en caso de emergencia cuando se hace lo que puede reducir el

### 2. Seguimiento ME

Cuando la función Sígueme activado, el avión no tripulado seguirá el GPS en su teléfono inteligente para seguir donde quiera que vaya.

(Asegúrese de que el teléfono inteligente se conectan con la aeronave con éxito, encender aplicación en su teléfono inteligente.)

1. Asegúrese de que el avión vuela a 3 metros, 30 metros de la posición de altura.
2. Haga clic  en la interfaz de APP.
3. Esperando APP aviones no tripulados de estado para mostrar "Follow Me listo" --- la aeronave seguirá coordenadas del teléfono.
4. Haga clic en el  en la interfaz de aplicación de nuevo para salir del modo de Follow Me.



Issues comunes:

Modo Follow Me sería difícil activa si la señal GPS del teléfono es demasiado débil, esto podría ser debido a la pérdida de la señal de los edificios circundantes, árboles o la congestión de demasiados teléfonos móviles en la zona.

\* Usar en un área abierta y ser consciente de su entorno. Avión no tripulado no está equipado con evitación de obstáculos.




### 3. Trazado activo

Hacer clic  , ESCOGER  , toque en el objeto o persona con la que desea realizar un seguimiento y toque para confirmar su selección.

(NOTA: Asegúrese de que el tamaño del marco de marcar es el mismo que el objeto o la persona que toque, el marco no debe ser demasiado grande. )

### 4. gesto de la mano

Hacer clic  En la aplicación, siga el TIP en el APP (fig.1): NOTA: Gesto de mano debe usar la mano derecha para empezar.



### 5. RETURN-A-HOME (RTH)

El retorno a la portada de función (CRT) llevar los aviones no tripulados de vuelta al punto de despegue. Esta función sólo se puede lograr en el modo GPS.

Hay 3 tipos de RTH: Smart CRT / batería baja CRT / Falla de conexión RTH

#### ①. Inteligente Volver a Inicio



Pulse el botón Volver a Inicio en su transmisor o toque en la App de su teléfono inteligente, y el transmisor comenzará a sonar. Su avión no tripulado volverá al punto de despegue. Pulse el botón de nuevo para detener procedimiento CRT. Tire el acelerador hacia abajo para aterrizar el avión no tripulado en una zona segura.



Botón RTH



El botón app's RTH

#### ②. retorno de batería baja para el hogar

RTH de batería baja se activa cuando el nivel de vuelo de la batería es baja, cuando se activa el CRT batería baja, el avión no tripulado volará de vuelta a donde lejos de usted acerca de 100 pies, y todavía se puede controlar el avión no tripulado. Tire el acelerador hacia abajo para aterrizar el avión no tripulado en una zona segura. Cuando el poder del avión no tripulado está completamente vacía, aviones no tripulados volverá al punto despegan donde se define.

#### ③. Fallo conexión RETURN-A-HOME (RTH)



Drone entrará Volver a la modalidad de inicio si se pierde la señal al transmisor. Volver a enlazar el transmisor al avión no tripulado si las moscas dron de nuevo en su punto de vista. Tire del acelerador hacia abajo a la tierra el avión no tripulado en el área segura.

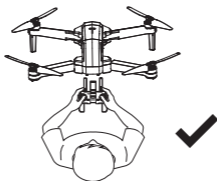


#### ADVERTENCIA:

Este avión no tripulado no está equipado con obstáculo de evitación.

## 6. MODO SIN CABEZA

1. Su valor predeterminado es el modo normal cuando el Quadcopter y el control remoto están emparejados con éxito, de clic  , entrar en modo sin cabeza; hacer clic  de nuevo, salir del modo sin cabeza.
2. Modo normal: Antes del despegue, las luces blancas en la Quadcopter dónde se dirigen es la dirección de avance.
3. Modo sin cabeza: Antes del despegue, las luces blancas en la Quadcopter dónde se dirigen es la dirección de avance (Cuando gira QuadCopter en vuelo, no se cambiarán la dirección de vuelo)..



La dirección de control cuando está emparejado el zumbido.




No le des la dirección.




No le des la dirección.

En el modo sin cabeza, la dirección hacia delante es la dirección enfrente el piloto donde los pares de piloto el de aviones no tripulados con el transmisor. Si el piloto empuja la palanca de mando hacia adelante del avión no tripulado volará hacia adelante. Si el piloto empuja hacia atrás la palanca de mando de la dirección, el vuelo de aviones no tripulados voluntad hacia él / ella. Si los movimientos piloto del palo derecho e izquierdo o derecho, entonces el avión no tripulado también mover hacia la izquierda o hacia la derecha con respecto a usted. Es muy importante que el piloto no cambiar de posición o la dirección que él o ella se enfrenta ya que esto causa confusión en el avión no tripulado.

## 7. MODO DE AJUSTE BAJO NO GPS

Si el avión no tripulado vuela bajo el modo GPS NO, puede recortar el zumbido de vuelo para obtener más equilibrada. prensa  durante 3 segundos, y se entra en el modo de recorte.

Utilice la palanca de dirección en el lado opuesto que el avión se desplaza para reequilibrar el avión no tripulado.

Por ejemplo, si las derivas de aviones no tripulados a la izquierda, empuje la palanca de dirección hacia la derecha para hacer que el avión no tripulado equilibrada. prensa  de nuevo para salir de la moldura Modo.

## DESCARGAR EL SJ GPS de la aplicación PRO



Código QR de "SJ-GPS PRO" software para el sistema de Apple IOS (Por favor, escanear el código QR a instalar este software).



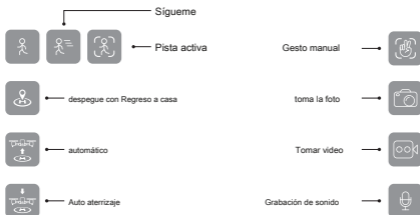
Código QR de "SJ-GPS PRO" software para el sistema Android (Por favor, escanear el código QR a instalar este software).

- Conecte la fuente de este modelo, y luego en el acceso de "Ajuste" en el teléfono móvil, abra el "Wi-Fi" y encontrar el "SJ-GPS PRO\_XXXX". Cuando el enlace se ha conectado correctamente, por favor salga de la opción "Configuración".
- Abrir "SJ-GPS PRO" de software en el móvil para acceder a la interfaz de control.

## 1. INTRODUCCIÓN APP

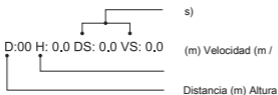
Esperar a que el Estado Drone dice "listo para volar" antes de iniciar el vuelo. Esto asegurará que su GPS está sincronizado y el avión no tripulado está listo para volar.



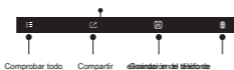


### Waiting for GPS Signal

↑  
avión no tripulado Estado



## 2. APP UNA CLAVE función de compartir



1. Abra la aplicación, haga clic  , entrar en la fi l (Fig 1.)

2. Haga clic una vez o pulse  para elegir las fotos que serán compartidos, haga clic  para elegir las plataformas que necesitan ser compartida (foto 3).

Recordatorio: 1 puede compartir la imagen o 9 imágenes al mismo tiempo. Pero sólo se puede elegirá un vídeo para compartir cada vez. Foto. 3

### 3. CÓMO BUSCAR LA PERDIDA ABEJÓN

①. Continúe haciendo clic 3 veces  para abrir la superficie MAP para buscar el avión no tripulado.



②. se apareció la última posición de la aeronave perdida en el mapa.



posición actual del teléfono móvil

## 4. VUELO

El defecto es el modo GPS PRINCIPIANTE MODO, Bajo PRINCIPIANTE MODO:

1. Flight Distancia está limitada entre 0-30 M.

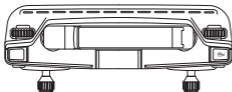
Altitud 2. Flight está limitada entre 0-30 M.

3. RTH altitud es de menos de 25 M.

Puede activar-desactivar el MODO PRINCIPIANTE para modificar los parámetros de la aplicación en su teléfono.



## FUNCIONES DE LA CÁMARA



Tomar foto



Tomar video ICONO EN

APP

prensa  en el transmisor o del grifo  en APP, el indicador rojo en la cámara parpadeará una vez, lo que indica que la cámara toma una foto. prensa

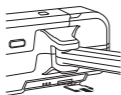
 en el transmisor o del grifo  en APP, el indicador rojo se mantendrá parpadear, lo que indica que la cámara está tomando video. prensa



de nuevo para guardar el video. NO

tomar fotos durante la toma de video.

NOTA: Al usar la aplicación "SJ-GPS", las fotos y los videos originales serán comprimido y guardado en el smartphone.



TARJETA del TF (se venden por separados)



Las imágenes y videos originales se guardan en la tarjeta del TF. Presione la tarjeta de TF ligeramente para llevarlo a cabo, a continuación, insertar la tarjeta en el lector de tarjetas y de inserción en la toma USB de un ordenador para leer los datos de la tarjeta del TF. Las imágenes pueden ser también vieron en la App.

## ESPECIFICACIONES

- Zumbido

MODELO: F11

Peso (incluyendo la batería): 520g / 18,3 oz Tiempo de vuelo: unos 25 minutos

WIFI Distancia: 500m / 800m (al aire libre y sin obstáculos, dependen condiciones y dispositivo móvil)

Modelo del motor: 1806

Suspendido en el aire: Habilitado

Temperatura de funcionamiento Rango: 32 ° a 104 ° F (0 ° a 40 ° C) Sistemas de

Satélite GPS / GLONASS

Dimensiones: 445mmX405mmX80mm doblado 176mmX105mmX80mm

- Cámara

Controlable Rango: Pitch: -90 ° a 0 ° lente: FOV

120 ° / 2,0

Modos de Fotografía: Un solo disparo

Vídeo modos de grabación: HD 1920x1080p / 2.7K: 2592x1520P

(Dependen de las condiciones y el dispositivo móvil)

Foto: JPG

vídeo: MP4

Apoyado SD Tarjetas: TF tarjeta de 8GB (no incluido) Temperatura de

funcionamiento: 32 ° a 104 ° F (0 ° a 40 ° C)

- APP / Live View

Aplicación móvil: SJ-GPS PRO

Ver en vivo Frecuencia de trabajo: ISM de 2,4 GHz con visión directa

Calidad: 720p @ 25fps / 1520P @ 25fps

(Dependen de las condiciones y el dispositivo móvil)

Latencia: baja latencia de vídeo (depende de las condiciones y dispositivo móvil) Sistemas operativos

necesarios: iOS 8.0 o posterior / Android 4.4.4 o posterior recomiendan dispositivos: 4.7" a 5.5"

teléfonos inteligentes

- Cable USB

Voltaje: 5V 3A Potencia

nominal: ≤15 W



- **Transmisor**

Frecuencia de operación: 2,4 GHz

Capacidad: 300 mAh / 1200 mAh (dependen de las condiciones y el dispositivo móvil) Tensión de funcionamiento: 3,7 V / 7,4 V (dependen de las condiciones y el dispositivo móvil) distancia de transmisión Max: 1200m (al aire libre y sin obstrucciones) Max Tiempo de carga: 3.7V battery-- -50min / 7.4V batería --- 120min

(Dependiendo de la carga de alimentación)

Tiempo de vuelo: cerca de 10 horas

Holder Dispositivo móvil: 4.7" a 6.5" teléfonos inteligentes Temperatura de funcionamiento: 32 ° a 104 ° F (0 ° a 40 ° C)

- **vuelo de la batería**

Capacidad: 2500 mAh

Voltaje: 11.1V Tipo de

batería: Lipo Energía:

27.8Wh

Peso Neto: 195 g / 6,8 oz de carga

máxima de energía: 15W

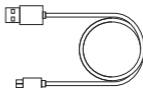
Tiempo máximo de carga: Alrededor de 3,5 horas (dependiendo de la energía de carga) de carga

Rango de temperatura: 14 ° a 104 ° F (-10 ° a 40 ° C)

## LISTA DE PIEZAS (incluido)



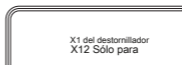
X4 pala



cargar



Instrucciones de X1



X1 del destornillador  
X12 Sólo para



cable USB tornillo