

DRONE X400 QUADCOPTER CAMARA CON SISTEMA FPV

Manual de Usuario



DRMJX001



CARACTERÍSTICAS

Largo de fuselaje: 298mm

Peso bruto: alrededor de 112grs

Motor: motor coreless

Altura total: 76mm

Batería: Li-Po 3.7 V

Diámetro rotor principal: 135mm

Tiempo de carga: alrededor de 70 min.

INTRODUCCIÓN

- Diseño de rotor de cuatro aspas asegura un funcionamiento más estable y potente y crea todo tipo de acción en 3D más fácil.
- Modo retorno y modo autónomo disponibles
- Nueva estructura de diseño hace más fácil montaje y mantenimiento
- Con la adopción de la tecnología de conexión automática de 2,4 GHz, decenas de modelos se pueden jugar al mismo tiempo.
- Equipado con el sistema de control giroscópico de 4 ejes más reciente, este modelo tiene las características de vuelo estable y la operación fácil.
- Batería completamente cargada puede soportar 8,5 minutos de vuelo uniforme

Descripción	cantidad	descripción	cantidad	descripción	Cantidad
Modelo	1	Aspas	4	Tornillo	4
remoto	1	Aterrizaje	2	Destornillador	1
Manual	1	protectores	4	Cargador USB	1

Gracias por la compra de este producto.

Por favor lea este manual cuidadosamente antes de su uso y consérvelo para futuras consultas.

REGLAS DE SEGURIDAD

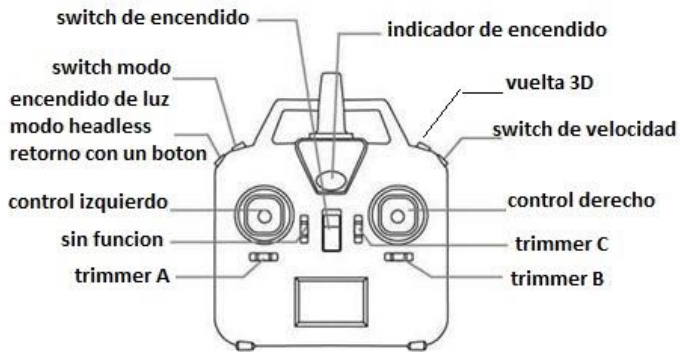
- Este producto no es un juguete. Solo para mayores de 14 años de edad.
- Por favor lea este manual de instrucciones cuidadosamente antes de operar el producto.
- El usuario se hace responsable por el adecuado uso del dispositivo. Los fabricantes y distribuidores declinan toda responsabilidad por los daños causados por el mal uso.
- Mantenga los accesorios pequeños lejos de los niños para evitar accidentes.
- Mantener las baterías lejos del fuego o altas temperaturas.
- Al volar el modelo, hágalo a 1-2 metros de otro equipo u otras personas para evitar lesiones debido a la colisión.
- No desarme o modifique el producto, podría originar averías o accidentes.
- Vuele el modelo dentro de su rango de visión para un fácil control y seguridad.
- Necesita supervisión de un adulto cuando este modelo sea usado por niños.
- Reemplazar baterías por mismo modelo o equivalente.
- Coloque las baterías con la polaridad correcta.
- Las baterías no recargables no deben ser cargadas. el transmisor necesita 3 baterías tipo AA.
- No mezcle baterías viejas y nuevas.
- Las baterías recargables deben ser removidas del transmisor antes de cargarse.
- Las baterías recargables deben ser cargadas con supervisión de un adulto.
- Las baterías agotadas deben ser extraídas del transmisor.
- Los terminales de alimentación no deben ser cortocircuitados.

REGLAS DE SEGURIDAD

Transmisor LCD (Tx)

Principales características

- Sistema de control de microordenador la tecnología 2.4Ghz de conexión automática, Se puede utilizar en áreas de conglomeración de helicópteros y drones sin ninguna interferencia.
- Controla la función arriba, abajo, adelante, atrás, hacia la izquierda, hacia la derecha, gire a la izquierda, gire a la derecha y 3D flip & roll.
- La palanca de control del acelerador se puede cambiar libremente de acuerdo a los hábitos del usuario.



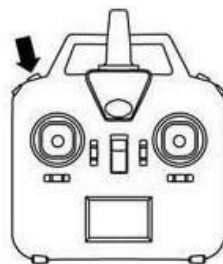
CÓMO INSTALAR LAS BATERÍAS EN EL TRANSMISOR (TX)



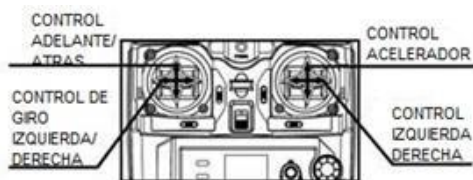
N°	Función	Descripción
1	Switch MODO	Tóquelo para cambiar de lugar los comandos
2	Encendido de luz Modo Headless Retorno con un botón	Encendido y apagado de las luces Mantenga presionado para modo headless Presión corta para retorno
3	Comando izquierdo	MODO 1: arriba, abajo, izquierda y derecha MODO 2: arriba, abajo, giro a la izquierda y derecha
4	Trimmer A	MODO 1: corrige el movimiento izquierda y derecha MODO 2: corrige el movimiento de giro
5	Switch de encendido	En posición ON enciende, en OFF se apaga
6	Trimmer B	MODO 1: corrige el movimiento de giro MODO 2: corrige el movimiento izquierda y derecha
7	Trimmer C	MODO 1 y 2: corrige el movimiento adelante y atrás
8	Comando derecho	MODO 1: adelante, atrás, giro a la izquierda y derecha MODO 2: adelante, atrás, izquierda, derecha
9	Switch de velocidad	Existen dos modos de vuelo, vuelo lento y rápido
10	Vuelta 3D	Con el dron en el aire, toque este botón y mueva el comando a la derecha o izquierda o arriba o abajo y el dron hará una vuelta 3D según su movimiento.
11	Indicador de encendido	Parpadeo lento: el transmisor no está activado Parpadeo rápido: el transmisor está enlazando Luz encendida: esta enlazado de manera precisa

SELECCIONE EL COMANDO DE CONTROL

Precione el botón MODO para cambiar MODO 1/2



SELECCIÓN DE MODO DE VUELO



MODO DE CONTROL 1



MODO DE CONTROL 3

Cuando el comando derecho controla el acelerador, presione el botón AILE/RUDD para seleccionar el modo 1 o 3.



MODO DE CONTROL 2



MODO DE CONTROL 4

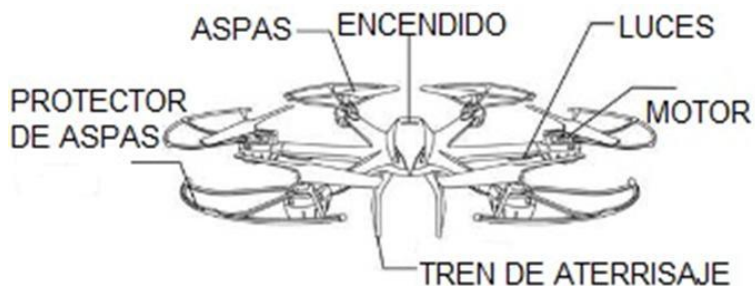
Cuando el comando izquierdo controla el acelerador, presione el botón AILE/RUDD para seleccionar el modo 2 o 4.

Cambio de modos de vuelo

Existen 3 formas de vuelo disponibles: “low speed” (baja velocidad), “medium speed” (velocidad media), “high speed” (alta velocidad). El usuario puede seleccionar la que desee presionando el botón cambiador de modo de control.



EL MODELO | PARTES PRINCIPALES





1. Hay 3 anclajes en cada gabinete del motor. Inserte los tapones del marco en los anclajes y fíjelo.
2. Fijar el marco de la protección atornillando en sentido horario.
3. Hay 4 interfaces en la parte inferior del modelo, inserte las clavijas del tren de aterrizaje en las interfaces y asegúrelo. el tren de aterrizaje es trapecoidal, asegúrese de que la parte más larga del trapecio apunte a la nariz del modelo.

CAMBIAR LAS BATERÍAS DEL MODELO



1. Abrir la puerta de la batería desatornillando hacia la izquierda.
2. Desconecte el cable de la batería del enchufe del cable de alimentación del modelo y sacar la batería.
3. Conecte el cable de la batería nueva en el enchufe de cable de alimentación del modelo e inserte la batería en el compartimiento de la batería.
4. Cerrar la tapa de la batería y fijarlo atornillando en sentido de las agujas del reloj.

NOTA: la batería nueva debe estar totalmente cargada antes de instalarla.

CARGA DE LA BATERÍA

Apague el modelo, abra la tapa de la batería con un destornillador, desconecte el cable de la batería del enchufe del cable de alimentación y saque la batería.

Inserte el cargador USB en la toma USB; conecte el cable de la batería con el conector USB, la carga se produce con la luz indicadora apagada. Una vez que la batería está completamente cargada, la luz indicadora del USB se volverá roja.

Una carga completa tarda aproximadamente 70 minutos.

PREPARACIÓN PARA EL VUELO

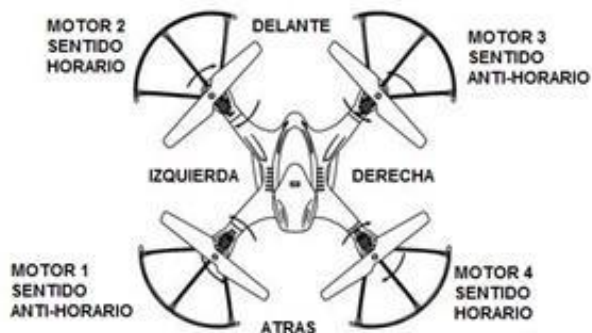
El transmisor (Tx)

- Verifique el área de vuelo; asegúrese de que esté libre de la muchedumbre, animales, etc.
- Deslice los dos botones de control a la posición "R" o "L" para elegir la palanca de control del acelerador.
- Deslice hacia abajo la palanca de control del acelerador hasta el fondo
- Encender el transmisor, la luz indicadora de encendido parpadeará lentamente. a continuación, deslice el control del acelerador hasta la parte superior; el indicador luminoso de encendido parpadeará rápido, vuelva la palanca de control del acelerador hasta la parte inferior, escuchara un beep y la luz de encendido no dejara de parpadear lo que significa que el transmisor está enviando la señal de conexión. se tardará unos 10 segundos para finalizar el proceso de conexión de señal. una vez que se haya completado la conexión de señal, el indicador permanecerá encendido, en ese momento el transmisor está fijado para el vuelo.

El cuadricoptero (Rx)

- Asegurarse que la batería (en la parte inferior del modelo) está bien instalada y conectada con el cable de alimentación. El modelo debe estar apagado.
- Encienda el modelo. La luz del flash se mantendrá parpadeante, el giroscopio del modelo estará en condiciones de detectar la señal. Colocar el modelo sobre una superficie plana, unos 4 segundos más tarde, la luz del flash se mantendrá constante esto significa que está terminada la conexión de señal y el modelo está listo para el vuelo.

- Para garantizar el vuelo estacionario, ajuste el valor del trimmer al punto medio.
- Empuje hacia arriba la palanca de aceleración lentamente y el modelo despegara.
- Para evitar cualquier malentendido, hemos definido la orientación del modelo de la siguiente manera. El modelo se ajusta para que la nariz se sitúe en lo más alejado del usuario y la cola frente a este. La dirección de la nariz se denomina como “delante” la dirección de la cola se llama “hacia atrás”. El vuelo hacia el cielo es nombrado como “hacia arriba”, el vuelo hacia el suelo se nombra como “hacia abajo”. El vuelo hacia la izquierda del usuario se denomina como “la izquierda”, el vuelo hacia la derecha del usuario se denomina como “la derecha”. Todas las direcciones que estamos hablando en este manual están sujetos a la definición anterior.


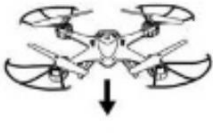






- Las luces azules son en la parte delantera del modelo, las luces de color naranja se encuentran en la parte posterior del modelo.
- Cuando el modelo está en control de la rotación de las palas del rotor; las palas del rotor frontal izquierdo y trasero derecho deben girar en dirección horaria; Las palas del rotor izquierda-trasera y delantero derecho giran en sentido anti horaria.
- Si el modelo mantiene un vuelo de lado, se puede corregir mediante el ajuste del trimmer de transmisor.

OBSERVACIONES

- Se requiere una conexión de señal entre el modelo y el mando a distancia para el primer uso.
- Establecer la conexión de uno a uno para evitar errores de conexión de señal.
- Para proteger mejor a la batería, desconecte el cable de la batería del cable de alimentación después del uso.

FUNCIONAMIENTO

ARRIBA		lleve hacia arriba el comando de aceleracion, los motores aceleraran y se elevara.
ABAJO		lleve hacia abajo el comando de aceleracion, los motores desaceleran y el drone descendera.
GIRAR A LA IZQUIERDA		mueva el comando de movimiento hacia la izquierda, el drone girara.
GIRAR A LA DERECHA		mueva el comando de movimiento hacia la derecha, el drone girara.
ADELANTE		en vuelo, mueva el comando de movimiento hacia adelante, el drone avanzara.
ATRAS		en vuelo, mueva el comando de movimiento hacia atras, el drone retrocedera.

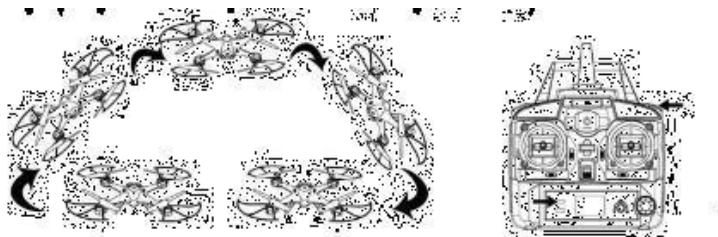
Hay 3 modos de control remoto: baja velocidad (low), velocidad media (medium) y alta velocidad (high). En cualquiera de estos modos, pulse el botón de roll en la parte superior del transmisor, el modelo rodará hacia adelante o hacia atrás. Cuando el transmisor está en el canal de alta velocidad (high), la acción del roll se puede realizar mediante el control de la palanca de movimiento hacia adelante/atrás y la palanca de control de vuelo hacia la izquierda/derecha.

Roll manual (en modo alta velocidad “high”)

Cuando las palancas de control izquierda y derecha puedan desplazarse en un 95%, la acción del roll se puede llevar a cabo; cuando los recorridos de las palancas de control izquierda y derecha son menos del 95%, el modelo llevará a cabo el vuelo de acuerdo con la señal de control recibida.

Roll con un botón (en cualquier modo de velocidad)

Para disfrutar fácilmente de la diversión de un roll, el usuario puede pulsar el botón de roll para realizar la acción de roll. Antes de realizar el roll, asegúrese de que el modelo está volando a 3 metros sobre el suelo; a continuación, pulse el botón de un solo roll, el modelo hará un roll hacia adelante o hacia atrás de acuerdo con la señal dada.



Consejos

- 1. Se recomienda a los principiantes a jugar en baja velocidad o en modo**
- 2. Es mejor jugar con el modelo en espacios abiertos y amplios.**

MODO AUTÓNOMO

Entrar en modo autónomo:

Una vez que la señal del modelo y el transmisor están conectados correctamente, pulse el botón de función situado en la parte superior derecha del transmisor durante 2 segundos, el control remoto enviará a dos pitidos y en la pantalla se vera de forma constante "stick mode" en la pantalla LCD, la luz indicadora de modelo pasa de intermitente a constante. Eso significa que el modelo está en modalidad autónoma.

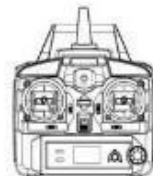
Salir de modo autónomo:

Cuando el modelo está en modo autónomo, pulse el botón de función en la parte superior derecha del transmisor durante 2 segundos, el control remoto enviará 2 pitidos y la letra "stick mod" se quedara constante. Eso significa que el modelo ha salido del modo autónomo.



COMPROBAR LA DIRECCIÓN DEL MODELO EN MODALIDAD AUTÓNOMA:

Cuando el modelo este en modo autónomo, se necesita comprobar la dirección de vuelo. Ajustar la cabeza del modelo por delante del usuario, mueva las dos palancas de dirección hacia la esquina inferior derecha durante unos 2 segundos, la luz indicadora del modelo pasará de parpadear lentamente hasta destellar, la comprobación de dirección de vuelo a terminado.



CONTROL DEL VUELO EN MODO AUTÓNOMO:

- Al comprobar la dirección de vuelo del modelo, establece la nariz del modelo por delante y la cola frente al jugador, en este momento, la nariz del estará apuntando hacia adelante; esta dirección será considerada constantemente hacia adelante cuando se da la señal hacia adelante desde el transmisor, no importa donde este apuntando la nariz del modelo. Es decir, el lado recto delante del usuario se define como hacia adelante, el reverso se define como hacia atrás, el lado izquierdo se define como la izquierda, el lado derecho se define como la derecha.
- Cuando el modelo está volando en modo autónomo, el usuario debe mantenerse frente a la dirección de avance. de lo contrario, el modelo puede estar fuera de control.



BOTÓN VUELTA A CASA

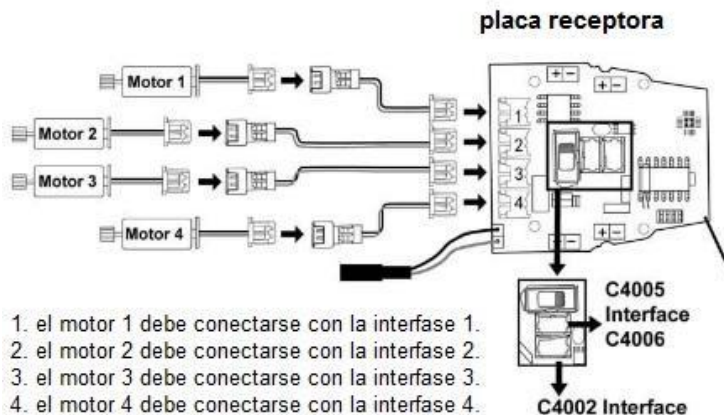
Cuando el modelo está volando en modalidad autónoma, pulse el botón de retorno a casa para salir del modo retorno a casa haga funcionar la palanca de control de avance/retroceso.

OBSERVACIONES:

- El vuelo de prueba de dirección es necesario cuando el modelo se va a volar en modalidad autónoma. al comprobar la dirección de vuelo, el modelo debe ser corregido por delante y la cola hacia el jugador; el jugador debe enfrentarse a la dirección en la que la nariz está apuntando. El jugador debe estar en la misma dirección cuando se utilice el modelo.
- Cuando el modelo está volando en el modo autónomo, si la dirección de vuelo es incompatible con la dirección que comanda el jugador o existen desviaciones de dirección, por favor, deje de jugar y lleve a cabo la prueba de dirección de vuelo de nuevo.

Diagrama esquemático de la conexión de los motores y el PCB

Es importante que la instalación de la PCB y la conexión del cable del motor a la PCB deben estar conectados adecuadamente de acuerdo con el diagrama que se muestra a continuación.



COMO CAMBIAR EL SOPORTE DE BASE



1. retire los tornillos con el destornillador.



2. con cuidado separe las piezas.



3. desconecte el cable de alimentacion del motor.



4. conecte el motor a la nueva pieza



5. instale el pie en el cuerpo principal del modelo con cuidado



6. asegure el pie con los tornillos

Instalación de cámara FPV #C4015

Instalación de la cámara par FPV #C4015, esta puede tomar fotos y videos, con la instalación de la App en su Smartphone podrá realizar vuelos FPV.

Instalación del soporte para el Smartphone



1. Conectar la barra de soporte en el componente de fijación del teléfono móvil



2. ajustar el componente de fijación hacia arriba o hacia abajo de acuerdo con el tamaño del teléfono móvil.



3. colocar el soporte de teléfono móvil a la parte superior del transmisor.

NOTA:



1. tire hacia atrás del centro de bloqueo de la barra de apoyo y lentamente empuja hacia arriba el soporte, el soporte para teléfono móvil debe ser tomado debajo.

Instalación de la cámara #C4015



1. la cámara se debe sujetar a la interfaz en la parte inferior del modelo



2. fije la cámara con los tornillos



3. inserte el cable de la cámara en el plug de interface.



4. inserte el cable de la cámara en el puerto de la #C4015



5. inserte la antena en la interfase del pie de aterrisaje y asegure con tornillos.



6. instale la antena y sujetela en el soporte de antena.

Instalación del software

- Una vez instalada la cámara #C4015 instalar el software "MJX C4015 FPV" en su Smartphone, las fotos y videos que tome pueden ser visto "live" cuando el modelo este volando.
- Para sistemas operativos Android, visite la web www.mjxtoys.com para descargar el software mediante código QR.
- Para sistema operativo Apple IOS, descargue desde el APP Store buscando "MJX C4015 FPV"

Instrucciones

Encienda el modelo, la luz indicadora de FPV estará encendida. Ingrese a la configuración de su Smartphone, abra el buscador Wi-Fi y busque MJX C4015 FPV y conecte.

Luego de conectarse salga de la configuración. Abra el software MJX C4015 FPV (previamente descargado) en su Smartphone. Abra "MONITOR" para ingresar en el modo First Person View.



1. Abra el software MJX C4015 FPV



2. haga click sobre monitor



3. las imagenes apareceran en la pantalla