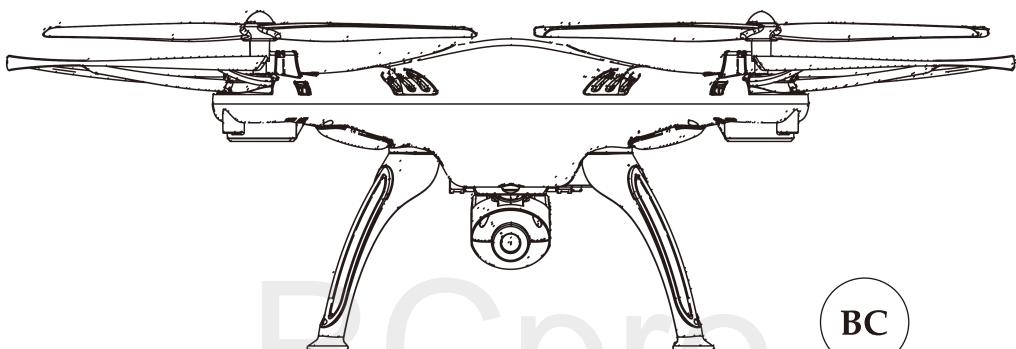


X *GYRO REMOTE CONTROL SERIES* **5HW 2.4G**



BC

Instrukcja obsługi

STANDARD: GB/T26701-2011

Wszelkie prawa zastrzeżone. Niniejsza instrukcja jest własnością firmy RCpro.
Kopowanie i dystrybucja w celach komercyjnych, całości lub części instrukcji bez zezwolenia zabronione.

3

GŁÓWNE CECHY

- Nowa konstrukcja sprawia, że dron jest bardziej elastyczny i szybszy. Syma X5HW jest w stanie latać nawet przy silniejszych podmuchach wiatru. Lot może odbywać się zarówno na zewnątrz, jak i wewnątrz pomieszczeń.
- Wbudowany sześćoosiowy żyroskop umożliwia precyzyjny lot.
- Modułarna konstrukcja drona ułatwia montaż i demontaż, jest również bardzo wygodna przy konserwacji drona.
- Syma X5HW jest w stanie obrócić się w 3 osiach o 360° i posiada funkcję **lotu po rzuceniu drona w powietrze**.
- Tryb headless pozwala z łatwością powrócić dronem do operatora.
- Funkcja zawisu.

Treść instrukcji, w tym specyfikacja i lista akcesoriów mają jedynie charakter poglądowy. Nasza firma nie ponosi odpowiedzialności za błędy w druku i nie będzie w stanie powiadomić o tym użytkowników. Wszystkie informacje o zmianach i błędach pojawiają się na oficjalnej stronie danego modelu Symy.

Bezpieczeństwo

1. Mniejsze części drona powinny znajdować się w miejscu niedostępnym dla dzieci, aby zapobiec wypadkom.
2. Syma X5HC posiada dużą moc. Podczas pierwszego użycia, staraj się przesuwając lewy drążek powoli, aby nie dopuścić do zbyt szybkiego wznoszenia, które mogłoby doprowadzić do kolizji i uszkodzenia urządzenia.
3. Po zakończeniu lotu należy najpierw wyłączyć drona, a następnie nadajnik.
4. Nie kładź akumulatorów w miejscach narażonych na działanie wysokich temperatur (otwarty ogień, instalacje elektryczne).
5. Żaden człowiek nie powinien znaleźć się w odległości mniejszej niż 2-3 metry od urządzenia w locie lub podczas lądowania, aby uniknąć obrażeń ciała, wynikających z kontaktu z pracującymi silnikami.
6. Dzieci operujące drona powinny znajdować się pod nadzorem osoby dorosłej. Instruktor powinien dopilnować, aby dron pozostawał w zasięgu wzroku operatora (lub instruktora).
7. Nie należy ładować jednorazowych baterii. Podczas wkładania baterii, należy zwracać szczególną uwagę na prawidłową biegunowość. Nie mieszaj baterii o różnym poziomie wyładowania, żywotności lub różnych typów baterii.
8. Jeżeli urządzenie nie jest używane, należy wyłączyć nadajnik i drona oraz wyjąć baterie z nadajnika.
9. Nie należy dopuścić do zwarcia obwodu.

Konserwacja

1. Regularnie **czyść** urządzenie za pomocą czystej, suchej szmatki.
2. Unikaj kontaktu z bezpośrednim **słońcem**.
3. Kontakt urządzenia z **wodą może uszkodzić** elektroniczne elementy.
4. Sprawdzaj regularnie wtyczki i inne akcesoria. Jeżeli zauważysz jakiegokolwiek uszkodzenia, nie korzystaj z urządzenia, **dopóki nie jest w 100% sprawne**.

Zawartość

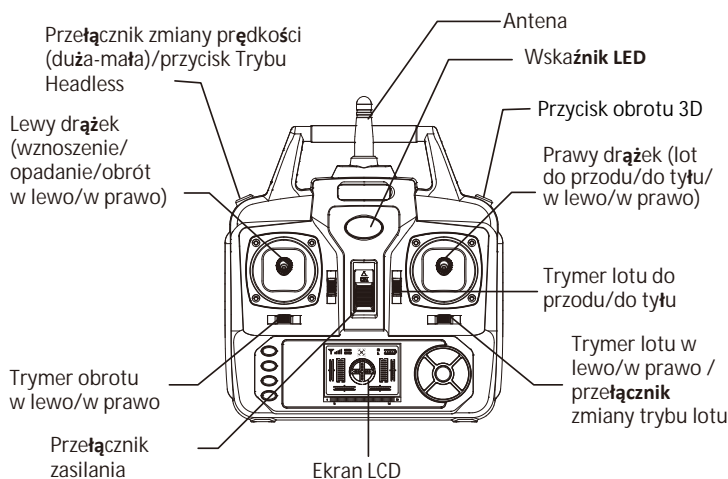
W zestawie:

- Dron
- Nadajnik
- Śmigła
- Instrukcja obsługi
- Śrubokręt
- Ostony do śmigieł
- Kamera WiFi
- Uchwyt urządzenia mobilnego
- Śruby (4)
- Nogi podwozia
- Kabel USB

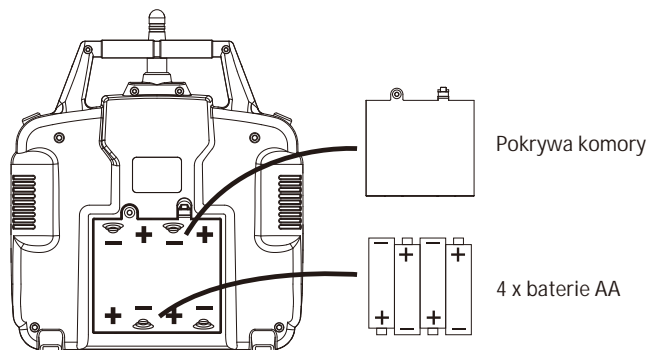


Opis nadajnika

Opis funkcji nadajnika:



Instalacja baterii w nadajniku

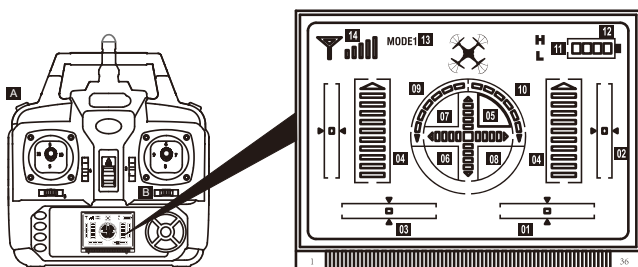


1. Sposób instalacji baterii: Otwórz pokrywę komory z tyłu kontrolera. Włóż poprawnie cztery baterie alkaliczne AA do komory baterii, **ściśle przestrzegając** biegunowości baterii. Baterie nie znajdują się w zestawie, należy je zakupić oddzielnie.



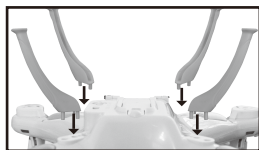
1. Baterie muszą być zainstalowane z zachowaniem prawidłowej biegunowości, zgodnie z oznaczeniem na bateriach i w komorze baterii. **Żadna bateria nie może zostać zainstalowana odwrotnie.**
2. Nie należy mieszać starych i nowych baterii.
3. Nie należy mieszać różnych typów baterii.

Objaśnienie przycisków nadajnika i funkcji ekranu LCD



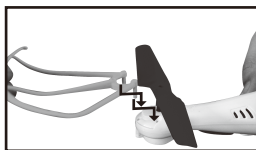
1. Trymer lotu w lewo/w prawo: Po **włączeniu** nadajnika, punkt jest **wyświetlony** w pozycji centralnej paska trymera.
2. Trymer lotu do przodu/do tyłu: Po **włączeniu** nadajnika, punkt jest **wyświetlany** w pozycji centralnej paska trymera.
3. Trymer obrotu w lewo/w prawo: Po **włączeniu** nadajnika, punkt jest **wyświetlany** w pozycji centralnej paska trymera.
4. Wskaźnik przyspieszenia: Po dopasowaniu **częstotliwości**, wskaźnik znajduje się w pozycji centralnej.
5. Wskaźnik lotu do przodu: Gdy prawy **drażek** jest wychylony do góry, wskaźnik stopniowo wzrośnie; **prędkość** lotu do przodu stopniowo zwiększy się.
6. Wskaźnik lotu do tyłu: Gdy prawy **drażek** jest wychylony w dół, wskaźnik stopniowo wzrośnie; **prędkość** lotu do tyłu stopniowo zwiększy się.
7. Wskaźnik lotu w lewo: Gdy prawy **drażek** jest wychylony w lewo, wskaźnik stopniowo wzrośnie; **prędkość** lotu w lewo stopniowo zwiększy się.
8. Wskaźnik lotu w prawo: Gdy prawy **drażek** jest wychylony w prawo, wskaźnik stopniowo wzrośnie; **prędkość** lotu w prawo stopniowo zwiększy się.
9. Wskaźnik obrotu w lewo: Gdy lewy **drażek** jest wychylony w lewo, wskaźnik stopniowo wzrośnie; **prędkość** obrotu w lewo stopniowo zwiększy się.
10. Wskaźnik obrotu w prawo: Gdy lewy **drażek** jest wychylony w prawo, wskaźnik stopniowo wzrośnie; **prędkość** obrotu w prawo stopniowo zwiększy się.
11. Wskaźnik wysokiej/niskiej **prędkości**: Naciśnij przycisk A, aby **przełączyć** pomiędzy **wysoką** i **niską prędkością**. H - **wysoką prędkość** L- **niska prędkość**.
12. Wskaźnik zasilania: **Wyświetla** obecny poziom mocy baterii nadajnika.
13. Wskaźnik trybu: Trybem domyślnym po starcie jest Tryb 1. Przytrzymaj **przełącznik** B w prawo **włącz** nadajnik, aby zmienić tryb lotu na Tryb 2.
14. Wskaźnik sygnału: Pokazuje **siłę** sygnału.

Montaż nóg podwozia i osłonek śmigieł



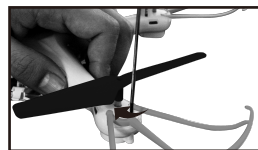
Zdjęcie (1)

1. Zamocuj nogi w obudowie, jak pokazano na zdjęciu (1).



Zdjęcie (2)

2. Zamocuj osłoneki w obudowie, jak pokazano na zdjęciu (2).

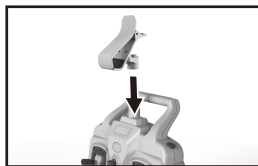


Zdjęcie (3)

3. Zakręć śrubki zgodnie z ruchem wskazówek zegara, jak pokazano na zdjęciu (3).

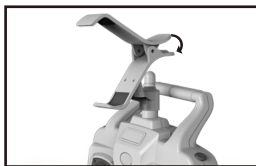
Pogląd obrazu z kamery w czasie rzeczywistym (FPV)

Montaż uchwytu urządzenia mobilnego:



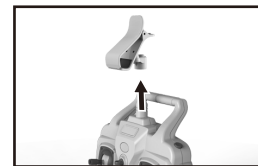
Zdjęcie (1)

1. Zrównaj uchwyt urządzenia mobilnego z anteną nadajnika i umocuj go w niej.



Zdjęcie (2)

2. Naciśnij sprężynową część uchwytu z odpowiednią siłą, aby dopasować obejmę do telefonu.



Zdjęcie (3)

3. Chwyć mocno uchwyt urządzenia mobilnego i pociągnij do góry, aby zdjąć uchwyt urządzenia mobilnego z nadajnika.

Pogląd obrazu z kamery w czasie rzeczywistym (FPV)

1. Pobierz oprogramowanie instalacyjne:

Smartfony z systemem Android - pobierz pliki instalacyjne oprogramowania SYMA FPV z witryny www.symatoys.net lub zeskanuj kod QR .

Smartfony z systemem iOS - przejdź do **APP STORE** i **pobierz pliki instalacyjne oprogramowania SYMA FPV** lub zeskanuj kod QR.

Wskazówka: Kod QR znajduje się na kolorowym opakowaniu i na ostatniej stronie niniejszej instrukcji. Sprawdź oficjalną stronę SYMA w APPSTORE lub poszukaj w Google play, aby pobrać najnowszą wersję oprogramowania SYMA FPV.

2. Opis podłączenia

Podłącz urządzenie do źródła zasilania. Wskaźnik światła FPV będzie świecił na zielono, a po 20 sekundach zacznie świecić pulsującym czerwonym światłem, czekając na połączenie z urządzeniem mobilnym. Wejdź w Ustawienia na swoim urządzeniu mobilnym i włącz funkcję WiFi.

W kolumnie sieci WiFi znajdź "FPV WIFI ****" i połącz się z nią.

Teraz opuść ustawienia, otwórz oprogramowanie SYMA FPV i naciśnij ikonę START, aby przejść do panelu sterowania. Ekran urządzenia mobilnego przeszedł w tryb wyświetlania obrazu z kamery w czasie rzeczywistym. Pełny pasek sygnału, oznacza, że sygnał WiFi jest najsilniejszy.



1. Uruchom program SYMA FPV.



2. Naciśnij ikonę START.



3. Ekran urządzenia mobilnego pozwala na podgląd obrazu z kamery w czasie rzeczywistym.

3. Objaśnienie Menu podglądu obrazu z kamery



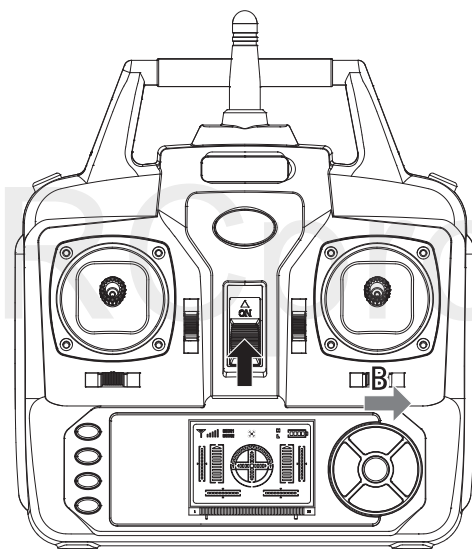
1. Powrót
2. Siła sygnału WiFi
3. Przeglądanie zdjęć i video
4. Nagrywanie video
5. Wykonanie zdjęcia
6. Czas nagrywania video

4. Wykonywanie zdjęć i nagrywanie video

Wykonywanie zdjęć i nagrywanie video: Gdy kamera WiFi jest uruchomiona, naciśnij na ikonę zdjęcia lub video w menu podglądu w czasie rzeczywistym, aby natychmiast wykonać zdjęcie lub nagrać video (wykonane pliki zdjęciowe i video można znaleźć w folderze "Checking of Photos and Videos").

Uwaga: Po włączeniu oprogramowania na urządzeniu mobilnym do podglądu obrazu z kamery w czasie rzeczywistym, maksymalna długość lotu drona zmniejsza się o połowę!

Tryby nadajnika

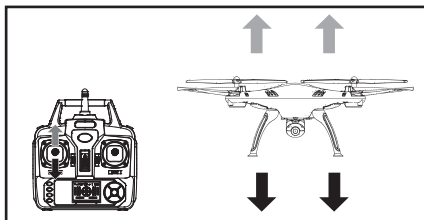


Dostosowując się do różnych potrzeb użytkowników, nadajnik został wyposażony w dwa, różne tryby lotu - Tryb 1 i Tryb 2. Aby zmienić tryb nadajnika, przytrzymaj przełącznik B z prawej strony, następnie włącz nadajnik.

Sterowanie dronem (tryb 1 - tryb domyślny)

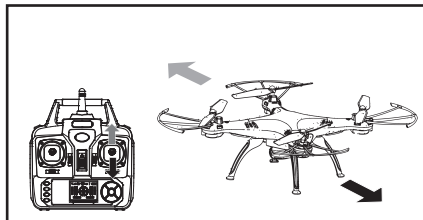
Sterowanie dronem

Wznoszenie i obniżanie pułapu



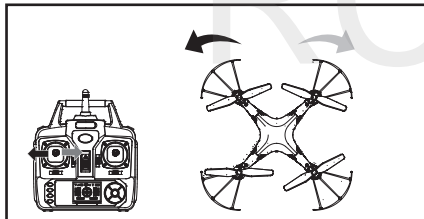
Jeżeli lewy drążek (drążek gazu) zostanie wychylony do przodu lub do tyłu, dron zmieni wysokość w dany sposób (wznie się albo obniży lot).

Lot do przodu i do tyłu



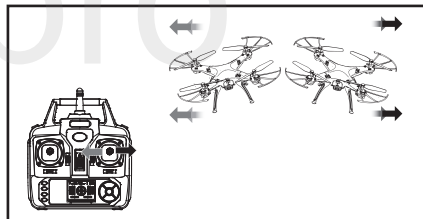
Jeżeli prawy drążek zostanie wychylony do przodu lub do tyłu, dron poleci w daną stronę (do przodu lub do tyłu).

Obrót w lewo i w prawo



Jeżeli lewy drążek (drążek gazu) zostanie wychylony w lewo lub w prawo, dron obróci się w daną stronę (w lewo lub w prawo).

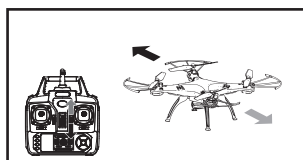
Lot w lewo i w prawo



Jeżeli prawy drążek zostanie wychylony w lewo lub w prawo, dron poleci w daną stronę (w lewo lub w prawo).

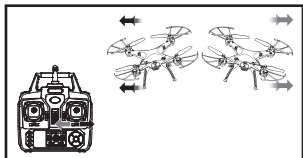
Obsługa trymera

Trymer lotu do przodu i do tyłu



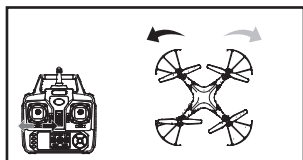
Jeżeli dron podczas zawisu w powietrzu samoczynnie porusza się do przodu lub do tyłu, należy skorygować pozycję drona za pomocą trymera lotu do przodu i do tyłu.

Trymer lotu w lewo/w prawo



Jeżeli dron podczas zawisu w powietrzu samoczynnie porusza się na boki, należy skorygować pozycję drona za pomocą trymera lotu w lewo/w prawo.

Trymer obrotu w lewo/w prawo

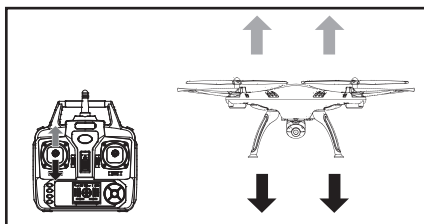


Jeżeli dron podczas zawisu w powietrzu samoczynnie obraca się w lewo lub w prawo, należy skorygować pozycję drona za pomocą trymera obrotu w lewo/w prawo.

Sterowanie dronem (tryb 2)

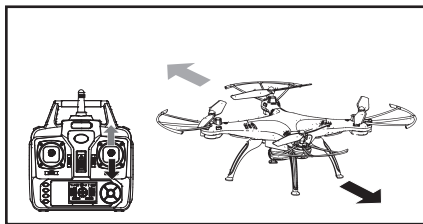
Sterowanie dronem

Wznoszenie i obniżanie pułapu



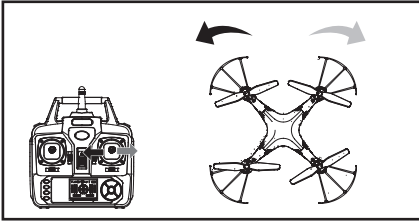
Jeżeli lewy drążek (drążek gazu) zostanie wychylony do przodu lub do tyłu, dron zmieni wysokość w dany sposób (odpowiednio wzniesie się albo obniży lot).

Lot do przodu i do tyłu



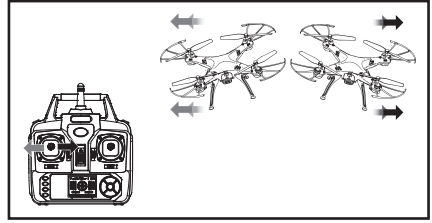
Jeżeli prawy drążek zostanie wychylony do przodu lub do tyłu, dron poleci w daną stronę (odpowiednio do przodu lub do tyłu).

Obrót w lewo i w prawo



Jeżeli prawy drążek (drążek gazu) zostanie wychylony w lewo lub w prawo, dron obróci się w daną stronę (odpowiednio w lewo lub w prawo).

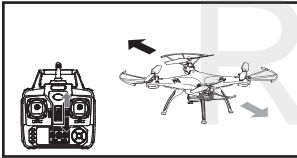
Lot w lewo i w prawo



Jeżeli lewy drążek zostanie wychylony w lewo lub w prawo, dron poleci w daną stronę (odpowiednio w lewo lub w prawo).

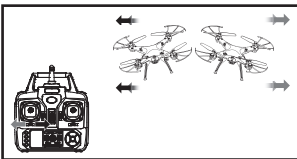
Obsługa trymera

Trymer lotu do przodu i do tyłu



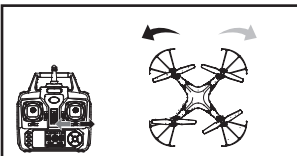
Jeżeli dron podczas zawisu w powietrzu samoczynnie porusza się do przodu lub do tyłu, należy skorygować pozycję drona za pomocą trymera lotu do przodu i do tyłu.

Trymer lotu w lewo/w prawo



Jeżeli dron podczas zawisu w powietrzu samoczynnie porusza się na boki, należy skorygować pozycję drona za pomocą trymera lotu w lewo/w prawo.

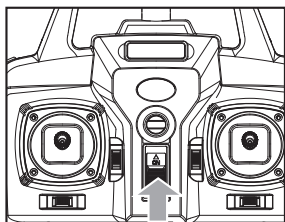
Trymer obrotu w lewo/w prawo



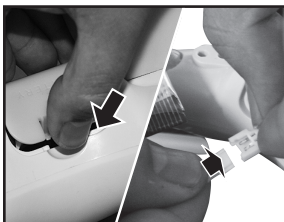
Jeżeli dron podczas zawisu w powietrzu samoczynnie obraca się w lewo lub w prawo, należy skorygować pozycję drona za pomocą trymera obrotu w lewo/w prawo.

Przygotowanie do lotu i włączanie/wyłączanie drona

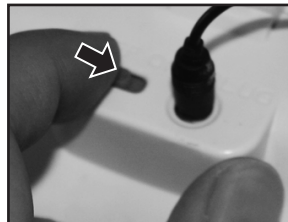
I. Przygotowanie do lotu



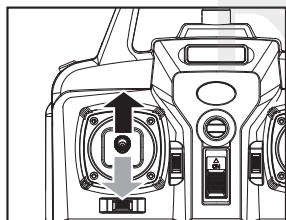
Krok 1: **Włącz** zasilanie nadajnika.



Krok 2: **Wysuń** do tyłu pokrywę komory akumulatora i **podłącz** wtyczkę **akumulatora**.

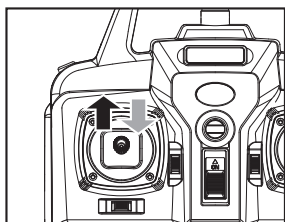


Krok 3: **Uruchom** drona za pomocą przetącznika na spodzie drona.

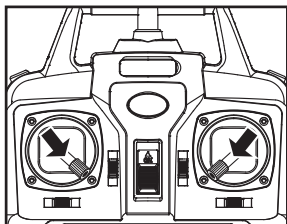


Krok 4: **Przesuń** lewy drążek (gazu) do najwyższej pozycji, a następnie do najniższej pozycji. Gdy wskaźnik LED drona przestanie migać i zacznie **świecić światłem ciągłym**, oznacza to, że dron przeszedł **tryb gotowości do pracy**.

II. Uruchamianie drona

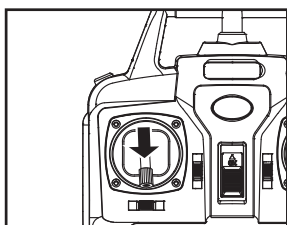


Sposób nr 1: **Przesuń** lewy drążek (gazu) do najwyższej pozycji, a następnie z powrotem do pozycji centralnej, **śmigła** drona powoli **zaczną się obracać**.

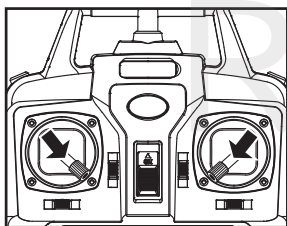


Sposób nr 2: Przesuń lewy i prawy drążek do środka na 1 sekundę, wykonując wewnętrzną pętlę w kształcie liczby "8", aby włączyć drona, śmigła powoli zaczną się obracać.

III. Wyłączanie drona



Sposób nr 1: Przesuń lewy drążek (gazu) do najniższej pozycji i prztrzymaj 2-3 sekundy, aby wyłączyć drona.

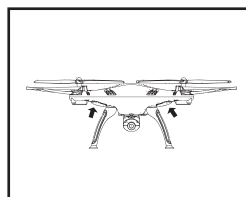


Sposób nr 2: Przesuń lewy i prawy drążek do środka na 1 sekundę, wykonując wewnętrzną pętlę w kształcie liczby "8", aby wyłączyć drona.

Cechy produktu

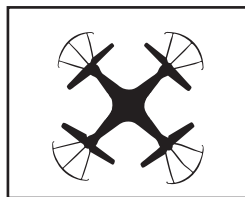
I. Zabezpieczenie przed niskim napięciem

Jeżeli cztery wskaźniki LED na spodzie drona zaczynają migać, oznacza to, że moc akumulatora jest niska. W takim wypadku, dron aktywuje funkcję ograniczenia wysokości i obniży lot do bezpiecznego pułapu.



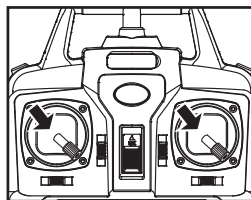
II. Zabezpieczenie nadprądowe

Jeżeli Syma zderzy się z obcym obiektem bądź zablokuje się, a jej śmigła pozostaną włączone, dron przejdzie w tryb zabezpieczenia przed nadmiernym natężeniem prądem.



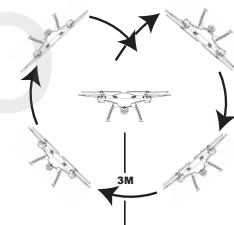
III. Funkcja kalibracji poziomu

Umieść drona na poziomej powierzchni i przesuń w tym samym czasie oba drążki do prawych dolnych rogów na 2-3 sekundy. Wskaźnik LED drona będzie migać w szybkim tempie i powróci do normalnego zachowania po ok. 2-3 sekundach, co zasygnalizuje pomyślne przeprowadzenie kalibracji.



IV. Obrót 3D

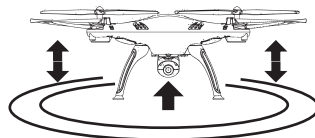
Gdy jesteś zaznajomiony z podstawami obsługi drona, możesz przejść do odkrywania jeszcze bardziej ekscytujących i ryzykownych zabaw z funkcją obrotu 3D. Wznieś się dronem na wysokość przynajmniej 3 m od ziemi, naciśnij przycisk obrotu w prawym górnym rogu nadajnika i jednocześnie przesuń prawy przycisk do najwyższej pozycji z przodu/z tyłu/z lewej/z prawej, a dron wykona obrót w daną stronę.



Uwaga: Najlepszy efekt obrotu 3D uzyskuje się przy w pełni naładowanym akumulatorze.

V. Funkcja utrzymania wysokości (zawisu)

Zwolnij lewy drążek (drążek gazu), a dron zawisnie na obecnej wysokości.



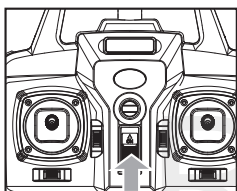
VI. Instrukcja startu z wyrzutu

Sześciosiowy żyroskop, z którego korzysta dron umożliwia **start drona z wyrzutu**. Rzuć dronem do góry (możesz nawet nadać mu **rotację**), jednocześnie przesuwając drążek gazu do przodu. Dron może w pełni stabilnie zatrzymać się w powietrzu.

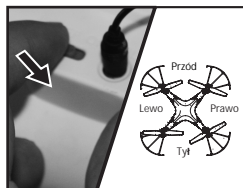


VII. Tryb headless

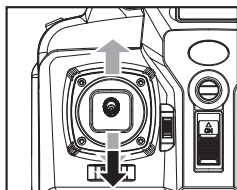
1. Definiowanie przedniego kierunku:



1. Włącz nadajnik



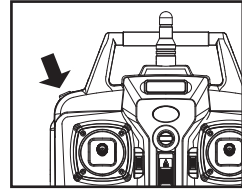
2. Po podłączeniu drona do źródła zasilania, ustaw przełącznik w pozycji ON i ustaw określony kierunek przodu drona w trybie headless.



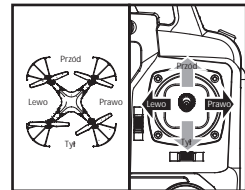
3. Ustaw drążek gazu nadajnika w najwyższej pozycji, a potem w najniższej pozycji. Długi sygnał dźwiękowy wyemitowany przez nadajnik oznacza ukończenie definiowania przedniego kierunku.

2. Przechodzenie pomiędzy trybem headless i normalnym lotem

1. Po ukończeniu parowania, dron przejdzie do trybu domyślnego, wtedy wskaźnik LED drona będzie migał w wolnym tempie. Naciśnięcie i przytrzymanie przez 2 sekundy przycisku trybu headless w lewym górnym rogu spowoduje wyemitowanie sekwencji dźwiękowej, sygnalizującej, że dron przeszedł do pracy w trybie headless. Kolejne przytrzymanie tego samego przycisku przez 2 sekundy spowoduje wyjście z trybu headless, co zostanie potwierdzone pojedynczym, długim dźwiękiem. Podczas pracy w trybie headless cztery światła LED drona migają w wolnym tempie (co 4 sekundy).

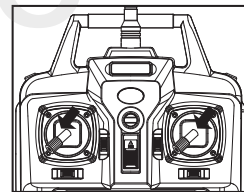


2. W trybie headless operator nie musi wiedzieć, w którą stronę zwrócony jest dron, sterowanie odbywa się zgodnie z kierunkiem ruchów drążków nadajnika.

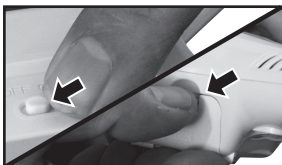


3. Rozwiązywanie problemów w trybie headless

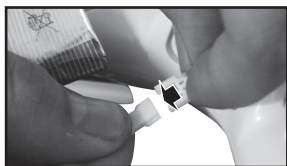
1. Po zderzeniu się z obcym obiektem w trybie headless mogą wystąpić odchylenia zdefiniowanego kierunku. W takim wypadku wystarczy, że jednocześnie przesuniesz oba drążki w lewy dolny róg po ustawieniu drona w odpowiednim kierunku. Jeżeli wskaźnik drona świeci po powolnym migotaniu przez 3 sekundy, sygnalizuje to ukończenie procesu.



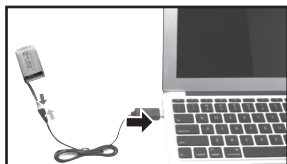
Ładowanie akumulatora



1. Przesuń przełącznik drona na pozycję OFF, a następnie naciśnij pokrywę komory akumulatora i wsuń do tyłu.



2. Odtłącz akumulator od źródła zasilania.



3. Podłącz przewód zasilający akumulatora z USB i podłącz z gniazdem USB w komputerze (podczas ładowania wskaźnik zaświeci się i wyłączy się, gdy akumulator będzie w pełni naładowany. Czas ładowania akumulatora to niecałe 130 minut).



4. Po naładowaniu akumulatora, zainstaluj go ponownie w komorze.

Czas ładowania to mniej niż 130 minut; Maksymalny czas zawisu drona to ponad 7,5 minut!

Środki ostrożności podczas ładowania akumulatora:

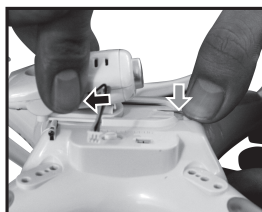
- Nie umieszczaj akumulatora w miejscach narażonych na bezpośrednie działanie światła i wysokich temperatur, w pobliżu ognia oraz instalacji elektrycznych, aby zapobiec uszkodzeniom lub nawet wybuchowi akumulatora.
- Kontakt urządzenia z wodą może uszkodzić akumulator. Akumulator powinien być przechowywany w suchym i chłodnym miejscu.
- Nie rozbieraj pakietu.
- Nie pozostawiaj akumulatora bez nadzoru podczas ładowania.

Montaż i demontaż kamery

Demontaż kamery:



Zdjęcie (1)

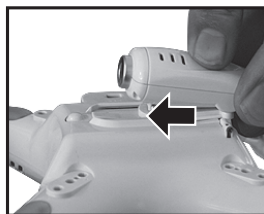


Zdjęcie (2)

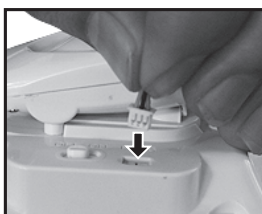
1. Wyjmij **3-żyłową wtyczkę** z obudowy jak pokazano na zdjęciu (1).
2. Naciśnij **zabezpieczenie** na obudowie i jednocześnie **pociągnij kamerę do tyłu**, zgodnie z zdjęciem (2).

Montaż kamery

RCpro



Zdjęcie (1)



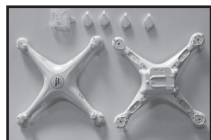
Zdjęcie (2)

1. Zrównaj kamerę z **gniazdem** na obudowie i popchnij kamerę **do środka**, zgodnie ze zdjęciem (1).
2. Umieść **3-żyłową wtyczkę** kamery w obudowie, zgodnie ze zdjęciem (2).

| Problem | Przyczyna | Rozwiązanie |
|---|--|---|
| <p>Dron nie reaguje na polecenia.</p> | <ol style="list-style-type: none"> 1. Aktywacja zabezpieczenia przed niskim napięciem akumulatora. 2. Jeżeli nadajnik jest bliski wyładowania, wskaźnik LED będzie migać. 3. Nadajnik nie został sparowany z dronem podczas inicjalizacji. | <ol style="list-style-type: none"> 1. Podładuj drona. 2. Wymień baterie nadajnika. 3. Doprowadź do sparowania urządzeń, restartując drona i nadajnik. |
| <p>Dron nie reaguje sprawnie na polecenia.</p> | <ol style="list-style-type: none"> 1. Nadajnik jest bliski wyładowania. 2. Inny nadajnik zakłóca sygnał. | <ol style="list-style-type: none"> 1. Wymień baterie. 2. Poszukaj miejsca bez zakłóceń sygnału. |
| <p>Dron nie utrzymuje stałej pozycji podczas zawisu.</p> | <ol style="list-style-type: none"> 1. Dron nie jest skalibrowany w poziomie. | <ol style="list-style-type: none"> 1. Skalibruj drona w poziomie, zgodnie z instrukcją na stronie 13 (funkcja kalibracji poziomu). |
| <p>Lot do przodu w trybie headless działa nieprawidłowo</p> | <ol style="list-style-type: none"> 1. Problem z prawidłowym lotem został spowodowany dużą ilością kolizji. | <ol style="list-style-type: none"> 1. Zdefiniuj ponownie przód, zgodnie z instrukcjami na stronie 14 i 15 (tryb headless). |

Części zamienne

W tym miejscu możesz przejrzeć zakres części zamiennych. Aby ułatwić użytkownikom wybór i zakup zamieściliśmy w niniejszym dziale wszystkie dostępne części zamienne. Poniższe akcesoria mogą zostać nabyte u lokalnego dystrybutora. Prosimy o wybranie koloru części podczas zakupu.



X5HW-01A

Obudowa
(biała)



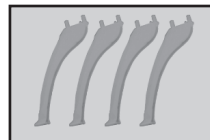
X5HW-01B

Obudowa
(niebieska)



X5HW-02

Śmigła
(czarne)



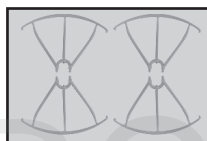
X5HW-03A

Nogi podwozia
(zielone)



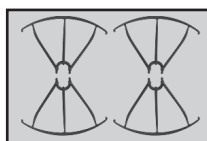
X5HW-03B

Nogi podwozia
(czarne)



X5HW-04A

Ostony śmigieł
(zielone)



X5HW-04B

Ostony śmigieł
(czarne)



X5HW-05

Uchwyt na
urządzenie mobilne



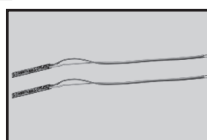
X5HW-06

Silnik A
(czerwono-
niebieskie
linie)



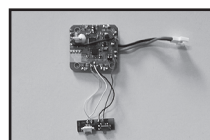
X5HW-07

Silnik B
(czarno-białe
linie)



X5HW-08

Światło LED



X5HW-09

Płytko
odbiornika



X5HW-10

Ostony świateł



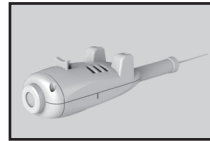
X5HW-11

Akumulator



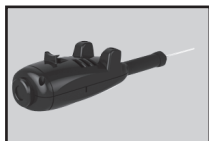
X5HW-12

Kabel USB



X5HW-13A

Kamera WiFi (biała)

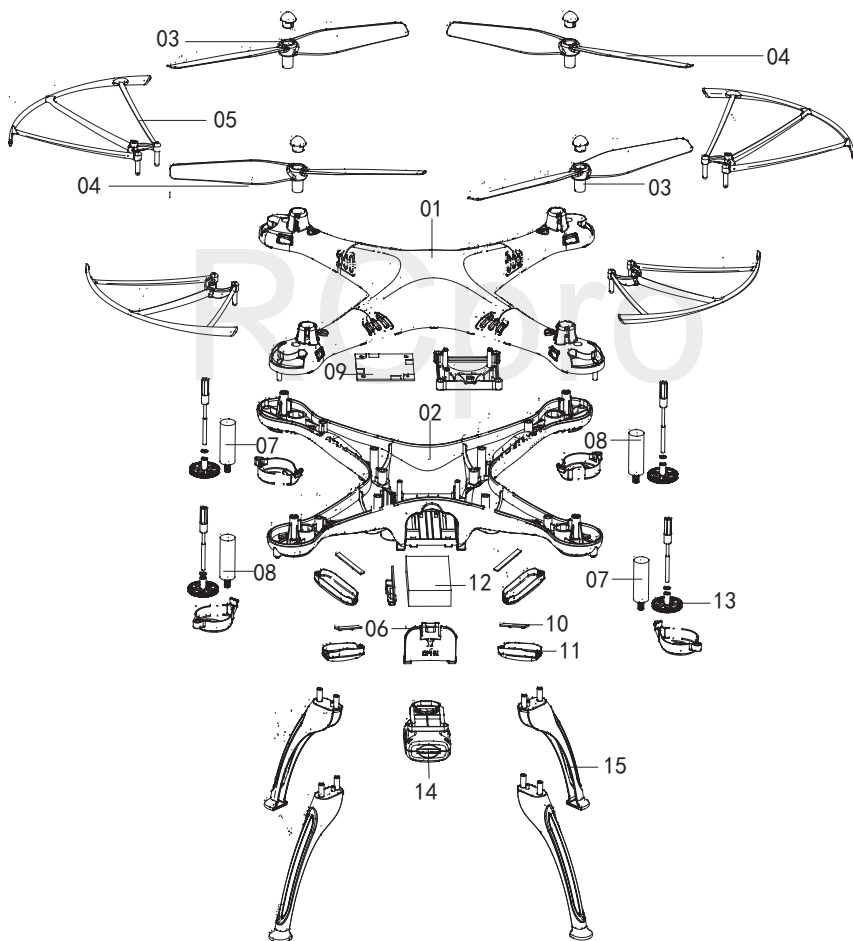


X5HW-13B
Kamera WiFi (czarna)



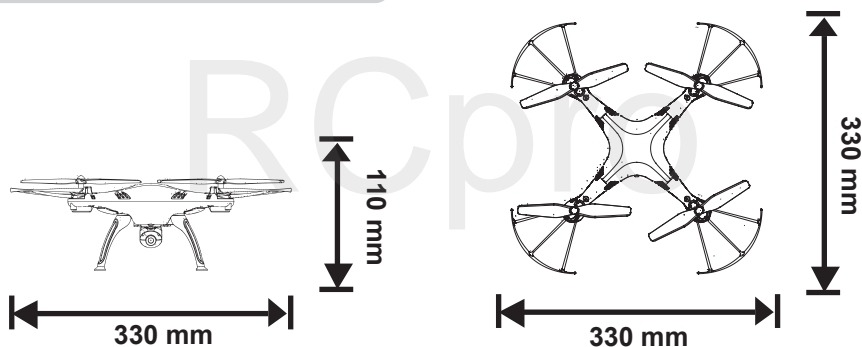
X5HW-14R
Nadajnik

Rysunek złożeniowy drona



| Nr | Nazwa produktu | Ilość | Nr | Nazwa produktu | Ilość |
|----|----------------------------|-------|----|-------------------------|-------|
| 01 | Górna obudowa | 1 | 09 | Płytko drukowana | 1 |
| 02 | Dolna obudowa | 1 | 10 | Ostona świateł | 4 |
| 03 | Śmigło (CW) | 2 | 11 | Światło LED | 4 |
| 04 | Śmigło (CCW) | 2 | 12 | Akumulator | 1 |
| 05 | Ostona śmigieł | 4 | 13 | Mocowanie silnika | 4 |
| 06 | Pokrywa komory akumulatora | 1 | 14 | Kamera | 1 |
| 07 | Silnik (CW) | 2 | 15 | Nogi podwozia | 4 |
| 08 | Silnik (CCW) | 2 | | | |

Najważniejsze dane techniczne



Długość: 330 mm **Szerokość:** 330 mm

Wysokość: 110 mm **Model silnika:** Ø8

Akumulator: Litowy 3,7 V/500 mAh



WYGLĄD URZĄDZENIA MOŻE RÓŻNIĆ SIĘ OD PRZEDSTAWIONEGO NA ZDJĘCIACH

RCpro



Dwuwymiarowy kod
dla systemu Android



Dwuwymiarowy kod
dla systemu iOS

Ostateczna interpretacja treści **instrukcji**
należy do producenta.