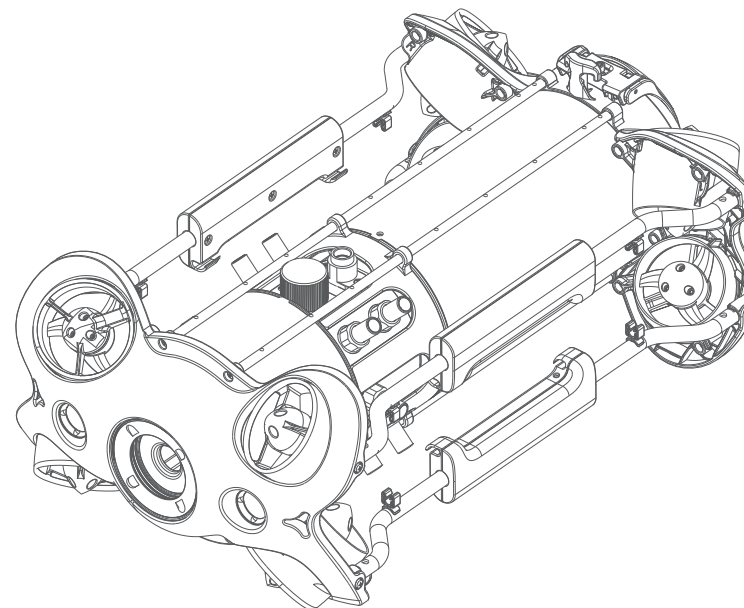


CHASING M2 PRO

Instrukcja obsługi

V1.0

CHASING



www.chasing.com
support@chasing-innovation.com

CHASING

! Zrzeczenie się odpowiedzialności

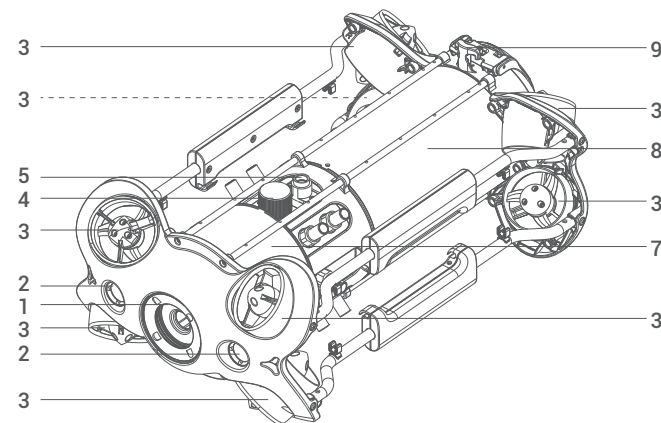
Dziękujemy za zakup drona podwodnego CHASING M2 PRO. Przed użyciem drona należy dokładnie przeczytać cały dokument. Używając tego produktu, użytkownik niniejszym potwierdza, że uważnie przeczytał niniejsze zrzeczenie się odpowiedzialności i wszystkie instrukcje oraz że rozumie zawarte w nich warunki i zgadza się ich przestrzegać.

Chasing nie ponosi odpowiedzialności za szkody, obrażenia lub jakkolwiek odpowiedzialność prawną powstałe bezpośrednio lub pośrednio w wyniku korzystania z CHASING M2 PRO w następujących przypadkach:

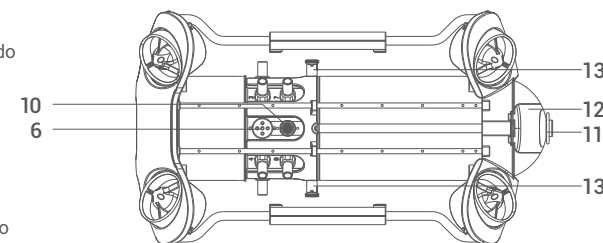
01. Uszkodzenia lub obrażenia powstałe w wyniku korzystania z urządzenia przez użytkowników będących pod wpływem alkoholu, narkotyków, leków, użytkowników, u których występują zawroty głowy, zmęczenie, mdłości oraz wszelkie inne stany zdrowia, niezależnie od stanu fizycznego lub psychicznego, które mogą negatywnie wpływać na zdolność obsługi urządzenia.
02. Uszkodzenia lub obrażenia powstałe w wyniku subiektywnych działań celowych.
03. Nadmierna kompensacja psychiczna w wyniku wypadku.
04. Niezastosowanie się do instrukcji obsługi podczas montażu lub obsługi urządzenia.
05. Awarie spowodowane ponownym montażem lub wymianą z użyciem akcesoriów i części innych niż Chasing, nieautoryzowane modyfikacje, demontaż, otwieranie obudowy niezgodnie z oficjalnymi instrukcjami.
06. Uszkodzenia lub obrażenia powstałe w wyniku korzystania z produktów innych producentów lub podrobionych produktów Chasing.
07. Uszkodzenia lub urazy spowodowane obsługą urządzenia lub subiektywnej niewłaściwej oceny.
08. Uszkodzenia lub obrażenia powstałe w wyniku usterek mechanicznych spowodowanych erozją, starzeniem się sprzętu.
09. Uszkodzenia lub obrażenia powstałe w wyniku użytkowania urządzenia mimo alertu informującego o niskim poziomie akumulatora.
10. Uszkodzenia lub urazy spowodowane obsługą drona poza maksymalnym bezpiecznym zasięgiem i głębokością.
11. Uszkodzenia lub obrażenia powstałe w wyniku świadomego użytkowania produktu w nieodpowiednich warunkach (np. nieukończony montaż, ewidentne usterki głównych elementów, ewidentne wady lub brakujące akcesoria).
12. Uszkodzenia lub obrażenia powstałe w wyniku użytkowania drona we wrażliwej strefie, np. strefa wojskowa lub wody prywatne bez oficjalnej zgody.
13. Uszkodzenia lub urazy spowodowane użytkowaniem w złych warunkach (np. przy silnym wietrze lub w mętnej wodzie).
14. Uszkodzenia lub urazy spowodowane niekontrolowanymi czynnikami zewnętrznymi, w tym poważną kolizją, falą pływową, połknięciem przez zwierzę.
15. Uszkodzenia lub obrażenia powstałe w wyniku naruszenia, np. wszelkich danych, zdjęć lub materiałów wideo zarejestrowanych przy użyciu CHASING M2 PRO.
16. Wszystkie straty, które nie wchodzą w zakres odpowiedzialności Chasing.

ROV

CHASING M2 PRO to profesjonalne podwodne urządzenie ROV zaprojektowane dla zawodowych użytkowników i do zastosowań przemysłowych. M2 PRO wyposażony jest w układ 8 wektorowych pędników, dzięki czemu OMNI może poruszać się we wszystkich kierunkach. W porównaniu do CHASING M2 silnik M2 PRO udoskonalono o 50%. Maksymalna prędkość to 4 węzły, głębokość to 150 metrów (490 stóp), a maksymalny promień poziomy to 400 metrów (1300 stóp). M2 pro posiada hybrydowe zasilanie AC i akumulatorowe, dzięki czemu czas pracy akumulatora jest nieograniczony. Urządzenie jest zgodne nie tylko z rozszerzonymi dodatkami, takimi jak chwytak, reflektor Floodlight i skaler laserowy, ale również z konsolą sterującą (ekran o wysokiej jasności), stacją dokującą, podwodnym pozycjonowaniem USBL, akumulatorem 700 Wh, sonarem wielowiązkowym, kamerą dodatkową i innymi wyjątkowymi akcesoriami M2 PRO. CHASING M2 PRO posiada wbudowaną kamerę stabilizacji obrazu 4K/1080p i 12-megapikselowy system elektronicznej stabilizacji obrazu (EIS), diody LED o 4000 lm, wymowany akumulator i wymowaną kartę pamięci micro SD. Kompaktowy korpus ze stopu aluminium (o wadze mniejszej niż 6 kg/13 funtów) pozwala na obsługę urządzenia przez jedną osobę i jego szybkie rozłożenie w ciągu 3 minut. CHASING M2 PRO to przenośne, łatwe w użyciu, niezawodne i lekkie urządzenie podwodne ROV do zastosowania przemysłowego.



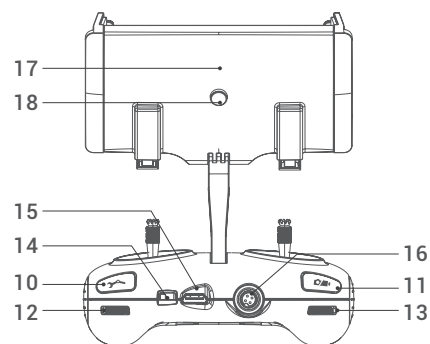
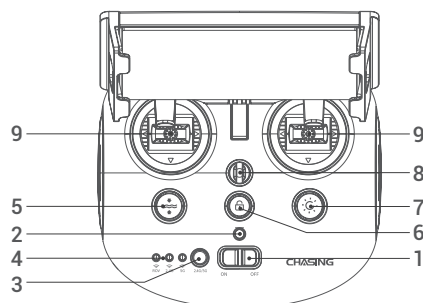
1. Kamera
2. Diody LED
3. Pędnik/Śruba napędowa
4. Gniazdo na kartę micro SD
5. Gniazdo na kabel sterujący/Gniazdo na ładowarkę
6. Czujnik
7. Główna obudowa
8. Komora akumulatora
9. Uchwyt klamry
10. Interfejs urządzenia peryferyjnego
11. Pierścieni do wyciągania akumulatora (do demontażu akumulatora)
12. Mocowanie akumulatora
13. Pokrętło blokady akumulatora



Pilot

Pilot Chasing M2 PRO ma zintegrowaną funkcję komunikacji i sterowania. Łączy się bezpośrednio z dronem za pomocą dołączonego kabla sterującego i łączy się bezprzewodowo z telefonem/tabletem przez Wi-Fi. Telefon/tablet można również bezpośrednio podłączyć do pilota za pomocą kabla Typ-C. Dzięki temu dron może wyświetlać obraz na żywo na telefonie/tablecie, umożliwiając użytkownikom sterowanie dronem w czasie rzeczywistym. Wyjście HDMI pilota może także służyć do wyświetlania obrazu na żywo na większym ekranie.

1. Przycisk zasilania: włącza/wyłącza pilota
2. Wskaźnik mocy:
 - Zielony (duża moc)
 - Niebieski (średnia moc)
 - Czerwony (niska moc)
3. Przycisk Wi-Fi: Nacisnąć krótko, aby włączyć Wi-Fi 5 Ghz/2,4 Ghz
4. Wskaźnik sygnału:
 - 2,4 G: Wskaźnik Wi-Fi 2,4 Ghz, zawsze włączony podczas pracy
 - 5 G: Wskaźnik Wi-Fi 5 Ghz, zawsze włączony podczas pracy.
 - ROV (dron): Wskazuje status komunikacji pomiędzy pilotem a dronem (światło ciągłe oznacza udane połączenie; światło migające oznacza rozłączenie).
5. Reset jednym przyciskiem: Krótkie naciśnięcie przycisku powoduje zmianę położenia ROV i powrót do pozycji poziomej/Długie naciśnięcie powoduje przełączenie trybu sterowania
6. Odblokowanie: odblokowanie/blokada, bieżący stan pędnika wyświetli się w aplikacji
7. Kontrolka led: Dioda led wł./wył. (0%50%100%)
8. Klamra zabezpieczająca: możliwość stosowania z liną zabezpieczającą przed upadkiem pilota
9. Elementy sterujące: Służą do sterowania nawigacją ROV
10. Sterowanie ramieniem robotycznym: krótkie naciśnięcie powoduje zamknięcie i zatrzymanie, długie naciśnięcie przez jedną sekundę powoduje uruchomienie podwodnej lampki LED Sterowanie światłem video: krótkie naciśnięcie powoduje przełączenie strumienia światła (0%50%100%)



- 11 Zdjęcie/video: Nacisnąć krótko, aby zrobić zdjęcie; nacisnąć długo, aby rozpocząć/zakończyć nagrywanie wideo.
12. Regulacja prawego kąta: ustawić kąt obrotu
13. Regulacja lewego kąta: ustawić kąt pochylenia
14. Port Typ-c: bezpośrednie połączenie z telefonem komórkowym/tabletem
15. Gniazdo HDMI: obraz wyjściowy 1080P HD w czasie rzeczywistym
16. Gniazdo złącza kabla sterującego/Gniazdo do ładowania
17. Uchwyt na telefon/tablet: do mocowania telefonu/tabletu na uchwycie mocującym
18. Przycisk uchwytu: rozsunąć dwa końce i włożyć telefon/tablet, a następnie nacisnąć ten przycisk, aby zacisnąć

* Uwaga: Nie wolno zanurzać sterownika w wodzie, ponieważ może to uszkodzić urządzenie. Uszkodzenia spowodowane zalaniem wodą nie są objęte gwarancją.

Wprowadzenie do wskaźników

Akumulator:

Czerwona dioda: 10% ↓ Czerwona dioda szybko migocze; 10-29% Czerwona dioda świeci się światłem ciągłym.

Niebieska dioda: 30-69% Niebieska dioda świeci się światłem ciągłym.

Zielona dioda: 70-100% Zielona dioda świeci się światłem ciągłym.

Wskaźnik sygnału:

2,4 G: Wskaźnik Wi-Fi 2,4 Ghz, zawsze włączony podczas pracy.

5 G: Wskaźnik Wi-Fi 5 Ghz, zawsze włączony podczas pracy.

ROV: Wskazuje status komunikacji pomiędzy pilotem a urządzeniem ROV (światło ciągłe oznacza udane połączenie, światło migające oznacza rozłączenie).

Przycisk cofania:

Niebieskie światło jest zawsze włączone, gdy ROV nie znajduje się w pozycji poziomej.

Przycisk odblokowania:

Blokada: bez włączonych lampek; Odblokowanie: niebieska lampka świeci się.

Przycisk sterowania diodami:

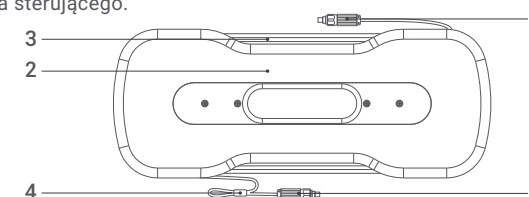
Jasne światło: niebieska dioda zawsze włączona; słabe światło: niebieska dioda miga; brak światła: niebieska dioda wyłączona.

Kabel sterujący 200 metrów i zwijarka

Kabel mocujący służy do połączenia drona z pilotem zdalnego sterowania.

Zwijarka służy do przechowywania kabla sterującego.

1. Złącza kabla sterującego
2. Zwijarka
3. Kabel sterujący
4. Element mocujący



- * Ostrzeżenie:
- Nie zanurzać odsłoniętego (niepodłączonego) kabla sterującego w wodzie ani nie polewać go płynem.
 - Należy sprawdzić, czy pierścień O-ring na złączu kabla sterującego jest wstępnie zanurzony. Jeśli brakuje pierścienia lub jeśli pierścień jest uszkodzony, należy go wymienić.

Montaż i połączenie

● Pobierz aplikację CHASING GO1

Aplikacja CHASING GO1:

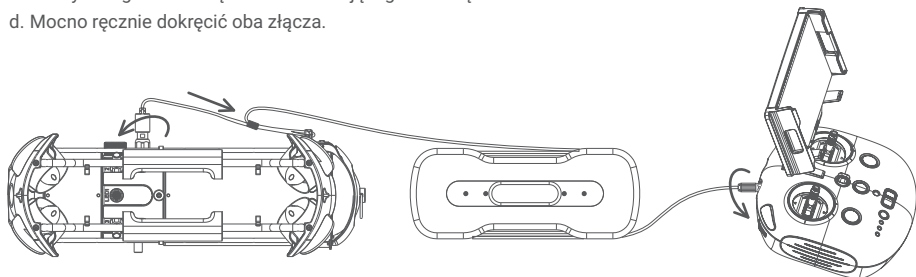
Zeskanuj kod QR lub pobierz z IOS App Store/Google Play/strony internetowej Chasing.

(w przypadku IOS 9.0 lub nowszej/Android wer. 4.4 lub nowszej)



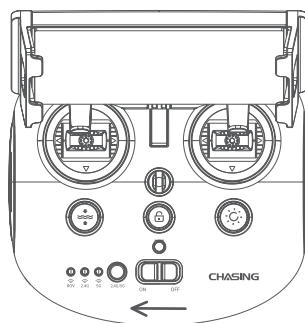
2 Połączyć ROV z pilotem

- Włożyć jeden koniec złącza kabla sterującego do gniazda złącza pilota.
- Zachować odpowiednią długość i zawiesić klamrę na uchwycie, a następnie napiąć.
- Włożyć drugi koniec złącza kabla sterującego do urządzenia ROV.
- Mocno ręcznie dokręcić oba złącza.



3 Uruchamianie (włączanie) ROV

- Włączyć przycisk zasilania na pilocie.
- Kilka sekund później lampki na pilocie zaświecą się, lampka 5G lub 2.4G będzie zawsze włączona. Diody LED drona będą krótko migać. Jednocześnie pojawią się dwa dźwięki autotestu.
- Sprawdzić wszystkie złącza i diody przed zanurzeniem i odblokować ROV, gdy wszystko będzie gotowe do zanurzenia.



4 Połączyć pilota z telefonem/tabletem

Metoda 1: Bezpośrednie połączenie kablowe USB

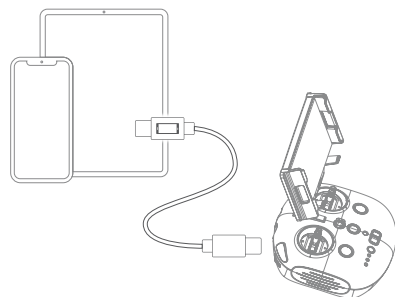
Wybrać odpowiedni kabel pilota zdalnego sterowania w zależności od rodzaju urządzenia mobilnego. W opakowaniu znajduje się kabel ze złącza Lightning, kabel micro USB oraz kabel TYPE-C. Podłączyć końcówkę kabla z narysowanym logo telefonu komórkowego do urządzenia przenośnego.

Uwaga: * Zaleca się ten sposób do podłączenia telefonu komórkowego/tabletu z pilotem.

* Jeśli połączenie nie powiedzie się, należy wyłączyć w telefonie sieć Wi-Fi i sieć komórkową. Jeśli połączenie nadal nie powiedzie się, może to być problem zgodności telefonu/tabletu. Wybrać metodę 2 Połączenie Wi-Fi.

* Port typu C pilota i dołączone kable pilota nie umożliwiają ładowania.

* 2 Ostrzeżenie: Sprawdzić, czy pierścień typu O-ring na złączu kabla sterującego jest wstępnie zanurzony. Jeśli go nie ma lub jeśli jest uszkodzony, wymienić go.



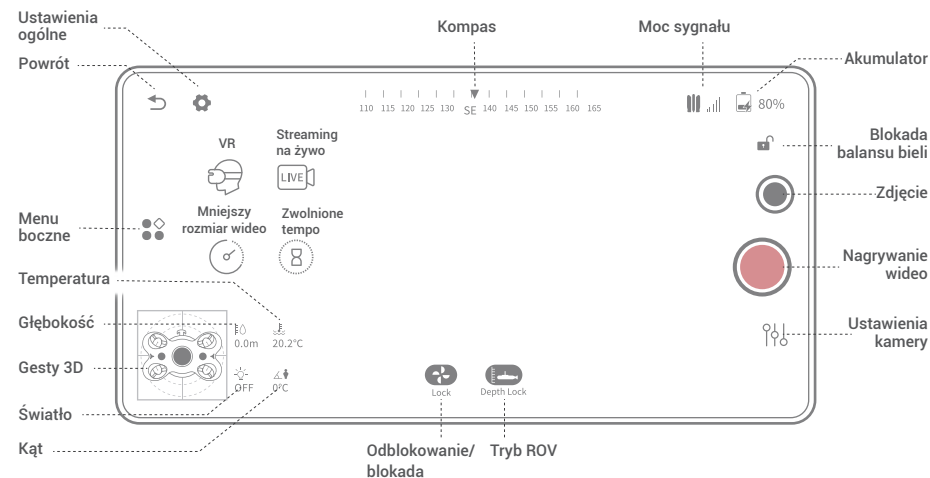
Metoda 2: połączenie Wi-Fi

- W telefonie/tablecie przejść do ustawień Wi-Fi.
- Odczekać 5–10 sekund. Sieć Chasing_xxxx pojawi się jako opcja.
- Kliknąć, aby połączyć i wprowadzić hasło Wi-Fi: 12345678



5 Wprowadzenie do interfejsu aplikacji

Otwórz aplikację i uruchom kamerę. Pojawi się transmisja sceny w czasie rzeczywistym.



6 Wrzucenie ROV do wody

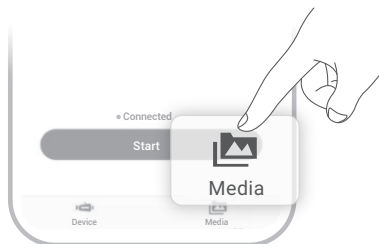
- Chwycić obiema rękami uchwyty po obu stronach urządzenia ROV i delikatnie wrzucić ROV do wody.
- Odblokować pędnik (silniki), aby zanurzyć.
- Aby uzyskać lepsze rezultaty, zaleca się, aby głębokość wody przekraczała 1 metr.

* 5 Uwaga: Więcej filmów instruktażowych można znaleźć na stronie internetowej <https://www.chasing.com/>, a w razie pytań można skontaktować się z zespołem pomocy technicznej: support@chasing-innovation.com

Pobieranie wideo i zdjęć

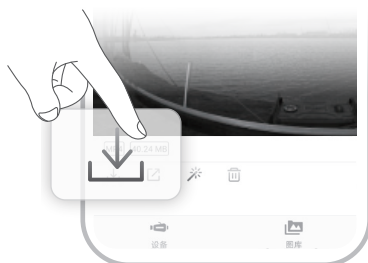
Pobieranie na telefon/tablet

1) Aby połączyć pilota z telefonem/tabletem, należy zapoznać się z krokiem 4.



2) Otworzyć aplikację CHASING GO1, kliknąć przycisk Media w dolnym prawym rogu.

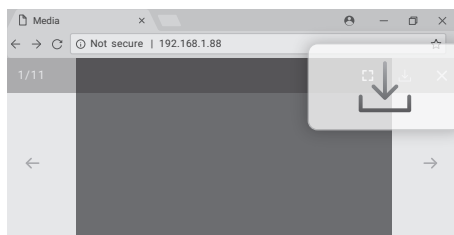
3) Odszukać wideo/zdjęcie, które chce się pobrać. Kliknąć przycisk pobierania. Zdjęcie zapisze się bezpośrednio w albumie zdjęć telefonu/tabletu (folder Pobrane).



Pobieranie na komputer

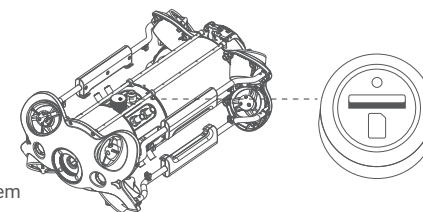
(laptop lub komputer obsługujący sieć Wi-Fi)

- 1) Otworzyć przeglądarkę internetową i wpisać adres IP: 192.168.1.88
- 2) Odszukać wideo/zdjęcie, które chce się pobrać. Kliknąć ikonę pobierania i zapisać. Obrazy zapiszą się w folderze Pobrane.
- 3) Zaleca się korzystanie z przeglądarki Firefox lub Google Chrome.



Kopia karty micro SD

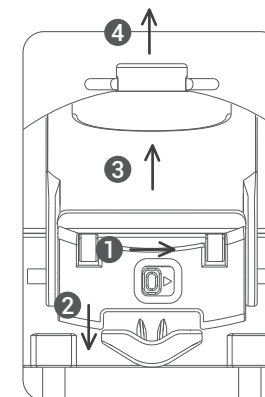
- 1) Wykręcić pokrywę gniazda karty micro SD w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara, a następnie otworzyć wodoodporną gumową zatyczkę i delikatnie włożyć kartę micro SD. Zaskoczy automatycznie. Następnie wyjąć kartę micro SD.
- 2) Odczytać kartę micro SD w czytniku kart, a następnie skopiować obrazy do komputera.
- 3) Po skopiowaniu zdjęć włożyć kartę micro SD z powrotem do gniazda karty micro SD, delikatnie docisnąć, aby upewnić się, że karta micro SD i wodoodporna gumowa zatyczka zablokowały się, a następnie dokręcić pokrywę zgodnie z ruchem wskazówek zegara w dół.



Demontaż i montaż akumulatora

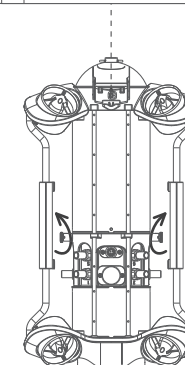
a Demontaż:

- 1) Obrócić pokrętkę po obu stronach kadłuba o 90° w kierunku płytkiego gniazda karty;
- 2) Przekręcić przełącznik ① na suwaku w lewo i pociągnąć blokadę do góry, przytrzymując zsuwnię ②;
- 3) Pociągnąć ręcznie dolne krawędzie płyty dociskowej ③, pociągnąć w dół, aby zdeformować płytę dociskową ③, zdjąć klamrę z tylnego wspornika.
- 4) Powoli pociągnąć akumulator, aby go wyjąć.



b Montaż:


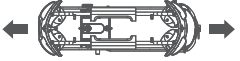

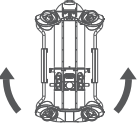

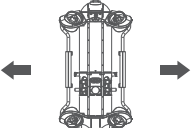

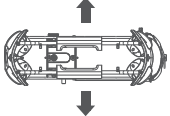

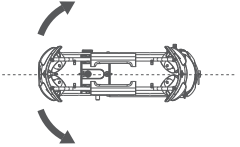

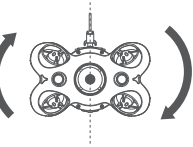
- 1) Obrócić pokrętkę po obu stronach kadłuba o 90° w kierunku głębokiego gniazda karty;
- 2) Powoli zamontować pojemnik akumulatora wzdłuż zsuwni pod kadłubem. Mocno nacisnąć, aż będzie słychać kliknięcie, a pokrętki zacisną się na swoim miejscu.
- 3) Pociągnij ręcznie dolne boki płytki dociskowej, wciśnij, aby wygiąć płytę dociskową ③, zsuwając klamrę z tylnego wspornika.
- 4) Mocno docisnąć zsuwnię blokady. Dźwięk kliknięcia oznacza, że klamra została prawidłowo zatrzaśnięta na swoim miejscu. Montaż jest zakończony.



* Ostrzeżenie: 1. Przed wyjęciem lub zainstalowaniem karty micro SD należy wyłączyć przycisk zasilania pilota zdalnego sterowania i wytrzeć wodę z urządzenia ROV;
2. Sprawdzić pierścieni typu O-ring na złączu kabla sterującego. Pierścienia O-ring nie wolno ścisnąć przy mocowaniu pokrywy. Jeśli go nie ma lub jeśli jest uszkodzony, wymienić go.

Nawigacja

M2 PRO wyposażony jest w układ 8 wektorowych pędników, dzięki czemu OMNI może poruszać się we wszystkich kierunkach (w górę, w dół, w lewo i w prawo, w tył i w przód, pochylać się, obracać i przesuwać). Tryb domyślny jest podstawowym trybem sterowania, odpowiednim dla użytkowników początkujących. Nawigacja i zdalne sterowanie:

Pilot	Rov (kierunek lotu)	Pilot	Rov (kierunek lotu)
Lewy joystick 	Do przodu/ do tyłu 	Lewy joystick 	Obrót w lewo/prawo 
Prawy wahacz 	Przesuwanie się w lewo i w prawo 	Prawy wahacz 	Góra/dół 
Przekręcić lewe kółko 	Obrócić pokrętło, aby wyregulować wysokość pochylecia 	Przekręcić prawe kółko 	Przekręcić pokrętło, aby wyregulować nachylenie obrotu; zwolnić, aby ustawić położenie 

W razie potrzeby użytkownicy mogą przełączać tryby, naciskając długo przycisk „Reset jednym przyciskiem” na pilocie.

Po przełączeniu na tryb zaawansowany urządzenie ROV może wykonywać ruchy w pełnym zakresie. Tryb zaawansowany oparty jest na perspektywie pierwszoosobowej.

Wskazówki dotyczące ładowania

ROV i pilot

Adapter (25,2 V 2,9 A): Jest to ładowarka 3 w 1, która może naładować ROV, pilota, akumulator i E-reel. Czerwona dioda oznacza ładowanie, zielona dioda oznacza pełne naładowanie.

Specyfikacja

ROV

Rozmiar	480*267*165 mm
Masa	5,7 kg
Akumulator	302,4 Wh
Maksymalna głębokość	490 stóp
Maksymalna prędkość	2,0 m/s (3 węzły)
Czas pracy akumulatora	Do 4 godz.
Temperatura pracy	14°F~113°F

Kamera

CMOS	1/2,3
Apertura	F1.8
Ogniskowa	1 m
Zakres ISO	100–6400
Pole widzenia	152°
Maksymalna rozdzielczość obrazu	12M
Typy plików obrazu	JPEG/DNG
	4K UHD: 3840*2160 30fps
Zwykłe wideo	FHD: 1920*1080
	25/30/50/60/100/120fps
Wideo w zwolnionym tempie	720P: 8x (240fps)
	1080P: 4x (120fps)
Wideo poklatkowe	4K/1080P
Maksymalny strumień wideo	60M
Typ wideo	MP4
Karta pamięci micro SD	Standardowa 128 G (maksymalnie 512 G)

Przyciemniane diody LED

Jasność	2 x 2000 lm
Temperatura kolorów	5000 K~5500 K
CRI	85
Przyciemnianie	Trzy regulowane

Pilot

Rozmiar	160*155*125 mm
Masa	0,685 kg
Pojemność akumulatora	2500 mAh
Czas pracy akumulatora	≥ 6 godz. (w zależności od warunków pracy)
Działanie bezprzewodowe	Wi-Fi
HDMI	1080P
TYP-C	Komunikacja USB

Kabel sterujący i zwijarka

Wersja 656 stóp (200 m) 2,5 kg

Adapter

Adapter	2,9 A/25,2 V (Szybka ładowarka: 8 A/25,2 V)
Czas ładowania ROV	4,5 godz. (Szybka ładowarka: 2,5 godz.)
Czas ładowania pilota	2 godz.

Czujnik

Inercyjna jednostka pomiarowa (IMU)	Trzyosiowy żyroskop przyspieszenie kompas
Czujnik głębokości	<± 0,25 m
Czujnik temperatury	<± 2°C

* Uwaga: w trybie podstawowym maksymalny kąt nachylenia i obrotu wynosi około 80 stopni.

Konserwacja i środki ostrożności

1 Bezpieczeństwo nawigacji



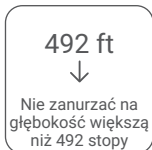
Otworzyć nawigację morską



Stosunkowo czysta woda, bez gęstych wodorostów



Brak wyraźnych sygnałów radiowych lub radarowych



492 ft
Nie zanurzać na głębokość większą niż 492 stopy

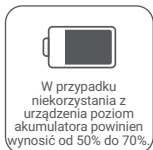
2 Ochrona akumulatora



Nie dopuszczać do wyczerpania akumulatora



Naładować akumulator, gdy jego poziom wynosi mniej niż 25%



W przypadku niekorzystania z urządzenia poziom akumulatora powinien wynosić od 50% do 70%



Temperatura pracy
-10°C ~ 45°C
(-18°F ~ 113°F)

3 Ochrona ładowania

- Używać wyłącznie standardowego adaptera Chasing.
- Czerwona dioda oznacza ładowanie.
- Zielone światło oznacza pełne naładowanie.

4 Pędnik/Śruba napędowa



- a. Nie dotykać śrub napędowych pędnika
- b. Nie odblokowywać pędnika na więcej niż 30 sekund w powietrzu, ponieważ może to spowodować przegrzanie
- c. Po użyciu urządzenia ROV w słonej wodzie należy zanurzyć je w słodkiej wodzie na około 1 godzinę i włączyć je. Należy pozostawić drona na 10 minut, aby wytrącił sól. Wypłukać wodę po oczyszczeniu ręcznikiem.

5 Gniazda złącza/Złącza kabla sterującego

- Przed zanurzeniem należy sprawdzić gniazdo złącza i kabel sterujący. Chronić przed wilgocią i zabrudzeniem. Sól i wilgoć mogą powodować korozję złącza. Jeśli interfejs ma plamy z wody, należy przemyć gniazdo słodką wodą. Po wyczyszczeniu należy wysuszyć złącza.

6 O-ring

- Należy sprawdzić, czy pierścień O-ring na złączu kabla sterującego/gniazda akumulatora/gniazda karty micro SD jest wstępnie zanurzony. Jeśli brakuje pierścienia lub jeśli pierścień jest uszkodzony, należy go wymienić.
- Zaleca się nasmarowanie pierścienia o-ring przy uszczelce złącza w celu konserwacji za każdym razem, gdy wyjmuje się i umieszcza jednostkę akumulatora oraz kartę micro SD.

Inne

1. Nie włączać lampek LED przed zanurzeniem w wodzie, aby uniknąć uszkodzeń.
2. Sprawdzić, czy wodorosty lub czynniki zewnętrzne nie zablokowały pędników/śrub napędowych, opłukać urządzenie ROV słodką wodą, a następnie wysuszyć i włożyć z powrotem do skrzyni.
3. Pilota nie wolno myć wodą. Należy czyścić go szmatką.
4. Pierścienia wyjmującego akumulator znajdującego się na końcu akumulatora można używać wyłącznie do wyjmowania akumulatora. Nie wolno go używać do podnoszenia urządzenia ROV, ponieważ może to uszkodzić urządzenie.
5. Nie umieszczać ciężkich przedmiotów na dronie ani na akcesoriach – mogą spowodować uszkodzenia.
6. Osoby w wieku poniżej 16 lat powinny używać drona wyłącznie pod nadzorem osoby dorosłej.
7. Gdy nie używa się drona i akcesoriów, nie wolno wystawiać ich na działanie promieni słonecznych. Należy przechowywać je w chłodnym miejscu lub w specjalnej skrzyni.
8. Chlorek lub inne środki chemiczne mogą powodować erozję Chasing M2 PRO. Nie używać, gdy w basenie jest wysoki poziom chloru.

Pomoc techniczna

1. Wszelkie pytania związane z naszymi produktami prosimy kierować pod adres: support@chasing-innovation.com lub wysłać wiadomość w oknie czatu na stronie internetowej Chasing (<https://www.chasing.com>).
2. Można również dołączyć do grupy OFFICAL CHASING OWNERS GROUP na portalu Facebook, aby zapoznawać się z najnowszymi wiadomościami, aktualizacjami aplikacji i innymi udostępnianymi treściami związanymi z produktami Chasing na całym świecie.

Najnowszą wersję instrukcji obsługi można pobrać z <https://www.chasing.com>

Treść może ulec zmianie bez wcześniejszego powiadomienia.