



Aquila16

FPV KIT

Instrukcja użytkowania

Version No.1 2023-10-16

Contents

1.Product List	3
2.Preflight Checks	4
3.Quick Start Guide	5
3.1 Quick Start	5
3.2 Flight Operations	7
3.3 First Person View (FPV)	9
3.4 On Screen Display (OSD)	9
3.5 Flight Modes	10
3.6 Battery Charging	11
4.Remote Control Radio Transmitter	13
4.1 Switch Functions	14
4.2 Joystick Functions	15
4.3 Button Functions	16
4.4 Charging the Remote Control Radio Transmitter	17
5.FPV Goggles	18
5.1 Button Operation	18
5.2 Frequency Selection	20
5.3 DVR Functions	21
5.4 Charging the FPV Goggles	24
6.Quadcopter OSD Menu Operation	25
6.1 How to Access / Operate OSD Setting Menu	25
6.2 Turn Quadcopter RGB LED ON/OFF	27

7.LED Light / Beep Status Codes	28
7.1 Quadcopter LED Light	28
7.2 Remote Control Radio Transmitter LED Light & Beep Status Codes	30
7.3 FPV Goggles LED Light Status Codes	31
8.Advanced Settings	32
8.1 Turtle Mode	32
8.2 Re-Bind for Quadcopter	33
8.3 Quadcopter Level Calibration	34
8.4 Remote Control Radio Transmitter Calibration	35
8.5 Turn OFF/ON the Optical Flow Positioning Function	36
8.6 Turn OFF/ON Laser Altitude Determination	37
9.Supplement	38
9.1 Warning & Security	38
9.2 Precautions for Battery Use and Charging	38
9.3 After-Sale Service	39
10.FAQ	39
10.1 How to Replace Propellers	39
10.2 How to Fix Quadcopter Drift	40
10.3 How to Use FPV Simulator	43
10.4 How to Stop After A Collision	45

1. Product List

1 x Aquila16 Brushless Quadcopter

1 x LiteRadio 2 SE Transmitter

1 x BETAFPV VR03 FPV Goggles

Box Contents:

2 x Aquila16 Exclusive Battery|1100mAh

1 x BT2.0 Battery Charger and Voltage Tester

2 x Charging Adapter Cable

4 x Beta 45mm 3-Blades Prop (Spare Set)

1 x USB Charging Cable (Type-C)

1 x Prop Removal Tool

1 * Goggles Headband

1 x Special Screw Package (Spare Set)

1 x Phillips Screwdriver

1 x 4Pin Adapter Cable

1 x Type-C to FC Adapter (Used with 4Pin Adapter Cable to configure quadcopter on BETAFPV Configurator)

1 x Portable Storage Bag

1 x User Manual

2. Preflight Checks

1. 1. Sprawdź, czy wszystkie komponenty są dołączone, bez uszkodzeń i czy płatewiec nie jest zdeformowany.
2. 2. Sprawdź, czy śmigła i silniki są zamontowane prawidłowo i stabilnie.
3. 3. Upewnij się, że śmigła nie ocierają się o kanały ramy, a silniki obracają się płynnie.
4. 4. Sprawdź, czy akumulatory (quadkoptera, nadajnika radiowego zdalnego sterowania i gogli FPV) są w pełni naładowane.
5. 5. Upewnij się, że pilot zna wszystkie elementy sterujące lotem. (Patrz „Nadajnik radiowy zdalnego sterowania”).
6. 6. Podczas lotu próbnego zawsze zachowuj bezpieczną odległość wokół quadkoptera we wszystkich kierunkach (1 metr lub więcej). Ostrożnie obsługuj quadkopter na otwartej przestrzeni.
7. 7. Kliknij poniższy link i obejrzyj film instruktażowy, możesz dowiedzieć się, jak zainstalować i wyjąć akumulator z quadkoptera oraz jak podłączyć nadajnik radiowy zdalnego sterowania do quadkoptera.

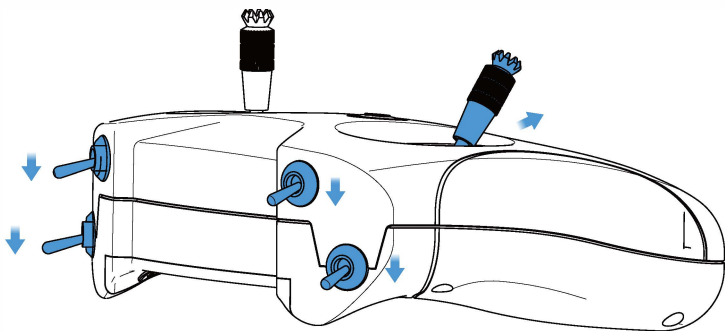
<https://www.youtube.com/watch?v=sVDAzZalURg>

3. Quick Start Guide

3.1 Quick Start

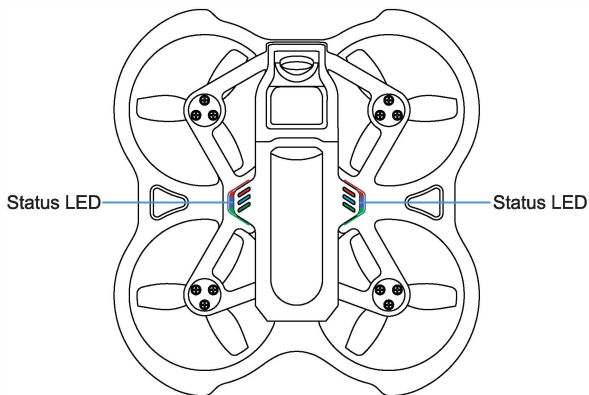
Przed lotem sprawdź, czy nadajnik radiowy zdalnego sterowania jest pomyślnie połączony z quadkopterem, czy wszystkie podstawowe elementy sterujące działają i czy quadkopter można normalnie zdjąć.

- Krok 1: Na nadajniku radiowym zdalnego sterowania ustaw joystick przepustnicy i cztery przełączniki na górze w najniższe położenie. Przytrzymaj przycisk zasilania na nadajniku radiowym pilota przez 5 sekund, aż usłyszysz trzykrotny sygnał dźwiękowy, a następnie zwolnij. Kiedy wskaźnik zasilania nadajnika zdalnego sterowania zmieni kolor z migającego na czerwony na ciągle niebieski, oznacza to, że nadajnik został włączony.

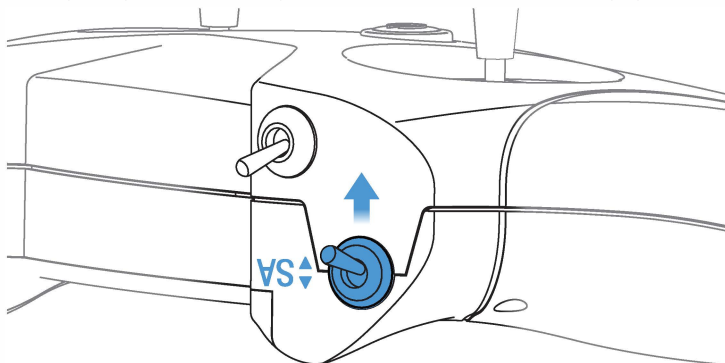


Ustaw joystick przepustnicy i
Cztery przełączniki w najniższej
pozycji

- Krok 2: Zainstaluj akumulator w gnieździe montażowym nad quadkopterem. Podłącz quadkopter do akumulatora, a następnie umieść quadkopter na poziomej powierzchni. Czekaj Poczekaj 3-5 sekund, aż dioda LED stanu zmieni kolor z migającego na niebieski na ciągle niebieski. Oznacza to, że inicjalizacja quadkoptera została zakończona i quadkopter został pomyślnie połączony z nadajnikiem radiowym zdalnego sterowania.



- Krok 3: Naciśnij przełącznik SA w górę, aby uzbroić quadkopter. Joystick przepustnicy musi znajdować się w najniższej pozycji, w przeciwnym razie quadkopter nie zostanie uzbrojony. Po pomyślnym uzbrojeniu silniki będą się powoli obracać. Naciśnij przełącznik SA w dół, aby rozbroić quadkopter, a silniki przestaną się obracać.



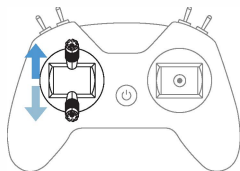
Podnieś, aby połączyć

Wykonanie tych kroków gwarantuje, że quadkopter i nadajnik radiowy zdalnego sterowania mogą normalnie działać i można będzie kontynuować następujące operacje lotnicze.

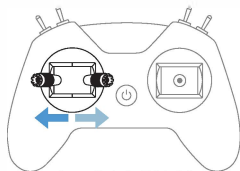
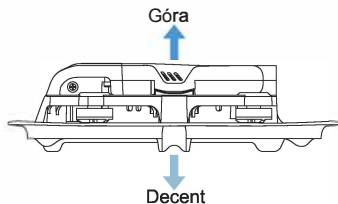
3.2 Flight Operations

● Krok 4: Połącz quadkopter (krok 3). Silniki będą obracać się z niską prędkością. Przepustnica (po lewej) Joystick steruje następującymi elementami:

- Góra/dół kontroluje prędkość wznoszenia/schodzenia.
- Lewo/Prawo steruje obrotami w lewo/w prawo.



Joystick góra/dół

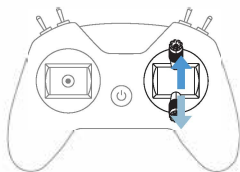


Joystick left/right

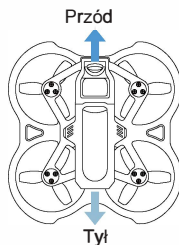


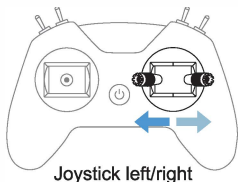
Kierunek (w prawo) Joystick steruje następującymi elementami:

- Sterowanie w górę/w dół do przodu/do tyłu.
- Lewo/prawo steruje lewo/prawo.

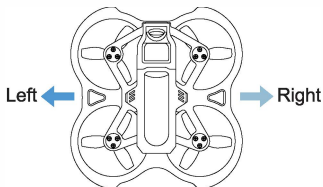


Joystick dół/góra





Joystick left/right

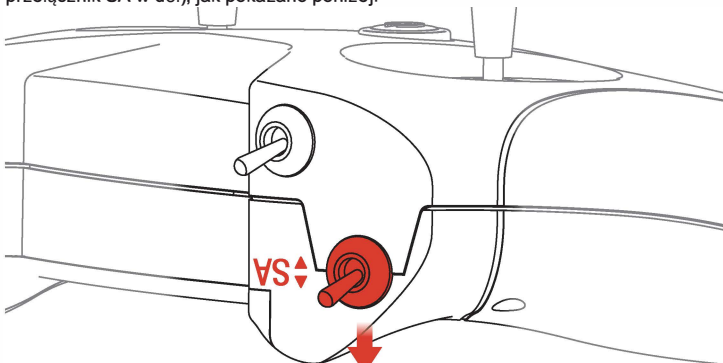


Przed lotem w gogglach zaleca się przećwiczyć i zapoznać się ze sterowaniem i czułością joysticków, wykonując ze wzroku powyższe kroki obsługi.

Uwaga:

1. Znajdź odpowiednią otwartą przestrzeń na pierwszy lot.
2. Powoli naciskaj joysticki, zwłaszcza joystick przepustnicy.
3. Jeśli quadkoopter wymknie się spod kontroli lub zderzy się z obiektami, szybko odłącz quadkoopter (wciśnij przełącznik SA w dół), a silniki przestaną się obracać.

● **Krok 5:** Wyląduj quadkoopterem równomiernie i utrzymuj go rozbrojony (wciśnij przełącznik SA w dół), jak pokazano poniżej:



Naciśnij, aby rozłączyć quadkoopter

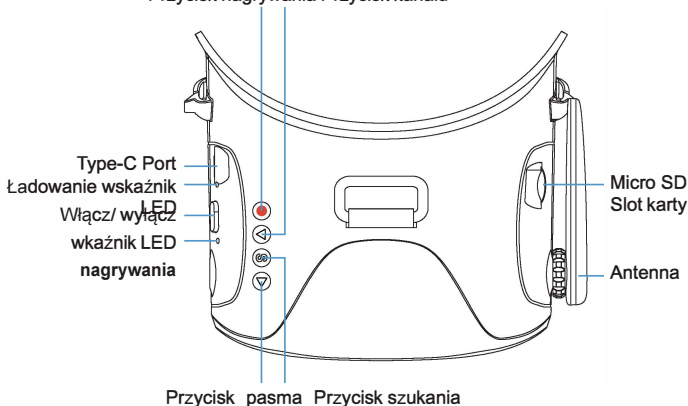
● **Krok 6:** Odłącz nadajnik od quadkooptera i wyjmij akumulator z quadkooptera. Długie naciśnięcie przycisku zasilania na nadajniku radiowym pilota spowoduje jego wyłączenie po trzech sygnałach dźwiękowych.

3.3 First Person View (FPV)

Widok pierwszoosobowy (FPV) polega na sterowaniu quadkopterym poprzez obraz w czasie rzeczywistym przesyłany przez kamerę gogli FPV. Operacje uruchamiania Google są pokazane poniżej:

- • Zdejmij gogle i załóż opaskę; Obróć antenę tak, aby była pionowa;
- • Przesuń wyłącznik zasilania w prawo. Ekran zostaje podświetlony, a gogle VR03 włączone;
- • Naciśnij i przytrzymaj przycisk „S” przez 2-3 sekundy, aby włączyć funkcję szybkiego wyszukiwania częstotliwości. Po 3 sekundach rozlegnie się sygnał dźwiękowy i w goglach wyświetli się odpowiedni ekran międzymaszynowy FPV, wskazując, że wyszukiwanie częstotliwości zostało zakończone.

Przycisk nagrywania Przycisk kanału



3.4 On Screen Display (OSD)

Po przeszukaniu częstotliwości na wyświetlaczu pojawią się informacje o locie i obrazy z kamer FPV. Informacje te nazywane są wyświetlaniem na ekranie (OSD) i są pokazane poniżej:

Status: Disarm

DISARM

V3. 89
00. 00

Czas lotu Bateria

S MODE
SLOW

Moduł lotu Próg prędkości

Informacje o OSD:

- Stan lotu quadkoptera jest wyświetlany na środku. ROZBROJENIE wskazuje stan zablokowania. ŻÓŁW oznacza, że tryb Żółwia jest aktywny; LOW VOL wskazuje, że napięcie akumulatora quadkoptera jest niskie. RX LOSS wskazuje, że quadkopter został odłączony od nadajnika radiowego zdalnego sterowania.
- Stan quadkoptera wyświetlany jest na dole ekranu, włączając protokół odbiornika, napięcie akumulatora poczwórnego, czas lotu, tryb lotu i próg prędkości.

3.5 Flight Modes

Tryb lotu wyświetlany jest w prawym dolnym rogu ekranu lotu i odpowiada trybowi lotu quadkoptera. Pilot może wybrać różne tryby lotu w zależności od różnych warunków lotu i swoich umiejętności kontroli lotu.

1. Tryb normalny: Kiedy quadkopter wznosi się, wyśrodkuj jednocześnie dwa joysticki, a quadkopter utrzyma się w stałym punkcie w pozycji poziomej. Położenie joysticka sterującego steruje kierunkiem i kątem skrętu quadkoptera. Quadkopter posiada pomocniczą funkcję lotu, która może pomóc w regulacji wysokości i pozycji poziomej, co ułatwia pilotowi sterowanie. W menu OSD wyświetlony zostanie TRYB N.

2. Tryb sportowy: Kiedy quadkoopter wznosi się, pilot musi używać joysticka przepustnicy, aby kontrolować i regulować wysokość quadkooptera. Położenie joysticka sterującego steruje kierunkiem i kątem pochylenia quadkooptera. Kiedy joystick kierunku zostanie przesunięty z powrotem do środka, quadkoopter powróci do pozycji poziomej. Quadcopter nie posiada funkcji lotu pomocniczego, co znacznie utrudnia pilotowi jego obsługę. W menu OSD zostanie wyświetlony komunikat S MODE.

3. Tryb ręczny: Kiedy quadkoopter wznosi się, pilot musi obsługiwać joystick przepustnicy, aby kontrolować i regulować wysokość lotu. Położenie joysticka sterującego steruje kierunkiem przechyłu i prędkością przechyłu quadkooptera. Quadcopter zachowa swoje obecne położenie, gdy joystick kierunku zostanie przesunięty na środek. Quadcopter nie ma dodatkowej funkcji lotu, a wysokość i wysokość lotu są całkowicie zależne od pilota, który steruje quadkoopterem za pomocą nadajnika radiowego zdalnego sterowania, co znacznie utrudnia pilotowi obsługę. W menu OSD zostanie wyświetlony komunikat M MODE.

4. Tryb żółwia: Jeśli quadkoopter uderzy w ziemię i kadłub się odwróci, można włączyć tryb żółwia, aby odwrócić silnik i obrócić quadkoopter z powrotem do przodu. Podczas używania joysticka kierunkowy służy do sterowania obrotami silnika w celu napędzania łopatek w kierunku przeciwnym, realizując w ten sposób odwrotny obrót kadłuba. ŻÓŁW jest wyświetlany na środku OSD. Więcej szczegółów znajdziesz w rozdziale „Ustawienia zaawansowane – Tryb żółwia”.

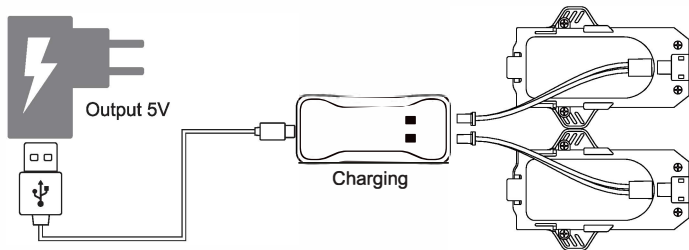
Tryb lotu wybiera się za pomocą przełącznika na nadajniku radiowym pilota. Więcej szczegółów można znaleźć w rozdziale „Funkcje zdalnego sterowania nadajnikiem-przełącznikiem radiowym”.

Uwaga: w trybie normalnym należy utrzymywać wysokość lotu w granicach 0,3–3 m. Dzięki temu quadkoopter może latać stabilnie. Wysokość lotu quadkooptera na zewnątrz nie powinna w miarę możliwości przekraczać 3 m.

3.6 Ładowanie baterii

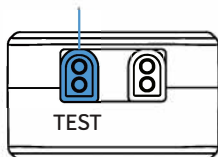
Każda bateria zapewnia 8 minut płynnego lotu. Gdy w interfejsie lotu OSD wyświetlany jest komunikat LOW VOL, co wskazuje, że poziom naładowania akumulatora jest zbyt niski i należy go naładować. Etapy ładowania są następujące:

- ● Podłącz ładowarkę do portu typu C za pomocą kabla USB;
- ● Podłącz jeden lub dwa akumulatory do portu po prawej stronie ładowarki, a dioda LED ładowarki zacznie świecić na czerwono podczas ładowania;
- ● Gdy dioda LED ładowarki zacznie świecić na zielono, ładowanie jest zakończone.



Można ładować dwa akumulatory jednocześnie. Ładowanie całkowicie rozładowanego akumulatora trwa około 60 minut. Gdy akumulator zostanie włożony do portu TEST, a ładowarka nie będzie podłączona kablem USB, wyświetlony zostanie aktualny poziom naładowania akumulatora. Liczba 4,25–4,35 oznacza w pełni naładowany akumulator, natomiast wartość 3,30 lub niższa oznacza niski poziom naładowania akumulatora.

Voltage Test Port



4.25-4.35, Pełne naładowanie

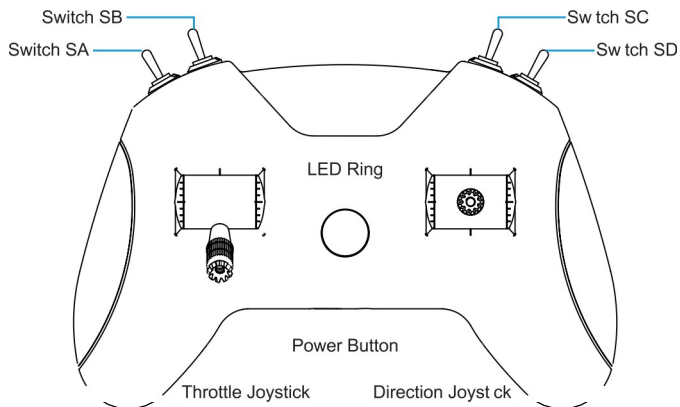


<3.30, Niska moc



4. Zdalnie sterowany nadajnik radiowy

Zdalnie sterowany nadajnik radiowy zawarty w tym zestawie to model LiteRadio 2 SE (wersja ELRS). Poniżej przedstawiono instrukcje dotyczące jego przycisków:

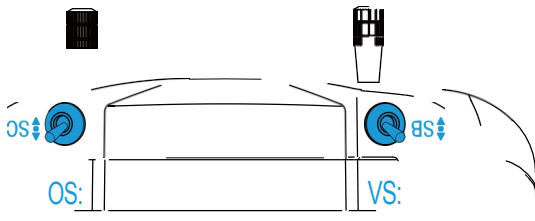




Audio Port typu C

4.1 Funkcje przełącznika

Z przodu nadajnika radiowego zdalnego sterowania znajdują się cztery przełączniki: przełącznik SA, przełącznik SB, przełącznik SC i przełącznik SD, jak pokazano poniżej. Za pomocą tych przełączników pilot może zmieniać różne tryby i parametry quadkoptera. Należy pamiętać, że tylko po pomyślnym połączeniu nadajnika zdalnego sterowania z quadkopterm przełączniki mogą działać.



Przełącznik SA: Uzbrajanie/rozbrajanie quadkoptera

- Quadcopter zostanie rozbrojony, jeśli przełącznik SA jest wyłączony.
- Quadcopter zostanie uzbrojony, jeśli przełącznik SA jest włączony.

Przełącznik SB: Tryb lotu quadkoptera

- Tryb lotu to "Tryb normalny", jeśli przełącznik SB jest wciśnięty (TRYB N).
- Tryb lotu to "Tryb sportowy", jeśli przełącznik SB znajduje się w położeniu środkowym (S MODE).
- Tryb lotu to "Tryb ręczny", jeśli przełącznik SB jest ustawiony (TRYB M).

Przełącznik SC: Próg prędkości quadkoptera

- Jeśli przełącznik SC jest wciśnięty (SLOW), jest to niski bieg.
- Jest to bieg środkowy, jeśli przełącznik SC znajduje się w położeniu środkowym (MID).
- Jeśli przełącznik SC jest w pozycji FAST (SZYBKO), włączony jest wysoki bieg.

Przełącznik SD: Zmiana częstotliwości nadajnika wideo (VTX)

Za każdym razem, gdy przełącznik SD zostanie przełączony, częstotliwość nadajnika wideo (VTX) quadkoptera przełączy się na następną. Dostępnych jest 8 częstotliwości. Po przełączeniu na ostatnią częstotliwość (5866), częstotliwość zostanie przełączona na pierwszą (5733) i rozpocznie się od nowa.

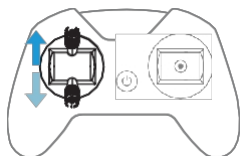
Przełącznik SD (Quadcopter w stanie odwrócenia): Tryb żółwia Quadcoptera

- Tryb żółwia jest włączony, gdy przełącznik SD jest przełączony z dołu do góry.
- Tryb żółwia jest wyłączony, gdy przełącznik SD jest wciśnięty po cofnięciu quadcoptera do normalnej pozycji.

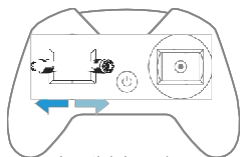
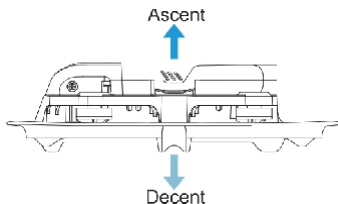
4.2 Funkcje joysticka

Dwa joysticki (przepustnica i joysticki kierunku) z przodu nadajnika zdalnego sterowania sterują quadcopterem: Wznoszenie/opadanie (przepustnica), pochylenie do przodu/tyłu (pitch), pochylenie w lewo/prawo (roll) i obrót kierunku lotu (yaw).

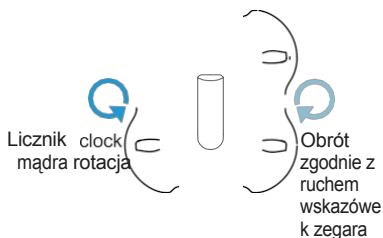
Joystick przepustnicy (lewy) - wznoszenie/opadanie (przepustnica) i obrót kierunku lotu (odchylenie).



Joystick w górę/w dół

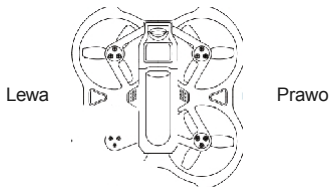
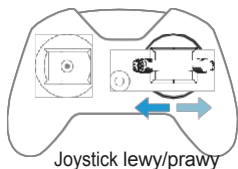
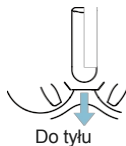
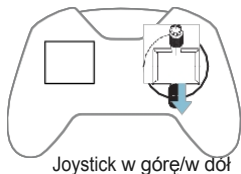


Joystick lewy/prawy



Kierunek (prawy) Joystick - pochylenie do przodu/tyłu (pitch) i pochylenie w lewo/prawo (roll)

Foward



4.3 Funkcje przycisków

Na pilocie zdalnego sterowania znajdują się trzy przyciski.

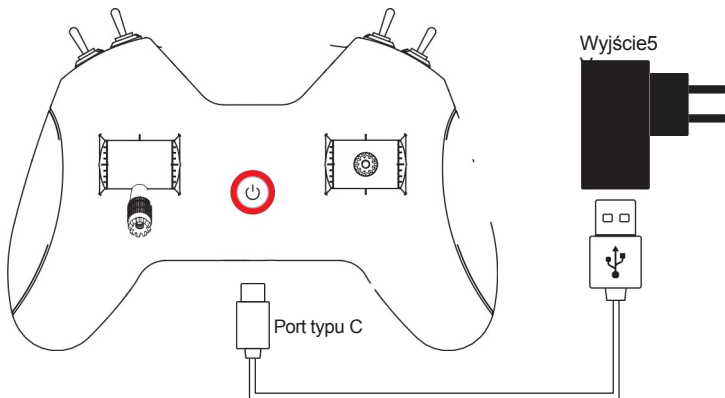
- Przycisk zasilania: Długie naciśnięcie włącza/wyłącza nadajnik radiowy pilota zdalnego sterowania.
- Przycisk BIND: Krótkie naciśnięcie powoduje przejście do trybu wiązania (aktywny po włączeniu nadajnika radiowego pilota zdalnego sterowania).
- Przycisk SETUP: Wejście w tryb kalibracji joysticka poprzez krótkie naciśnięcie po włączeniu nadajnika radiowego pilota zdalnego sterowania.

Więcej informacji na temat bindowania lub kalibracji joysticka można znaleźć w sekcji "Ustawienia zaawansowane".

4.4 Ładowanie zdalnie sterowanego nadajnika radiowego

Zdalnie sterowany nadajnik radiowy ma wbudowany akumulator o pojemności 1000 mAh. Zasilanie zewnętrzne nie jest wymagane. Dwukrotne mignięcie czerwonej diody i dwukrotny sygnał brzęczyka oznaczają, że bateria nadajnika zdalnego sterowania jest rozładowana i wymaga ponownego naładowania. Poniżej przedstawiono metody ładowania:

- Wyłącz nadajnik radiowy pilota zdalnego sterowania;
- Podłącz nadajnik radiowy zdalnego sterowania i adapter za pomocą kabla typu C. (Dozwolony jest adapter wyjściowy 5 V, taki jak ładowarka do telefonu komórkowego);
- Pierścień LED świecący na czerwono oznacza ładowanie, a na zielono oznacza pełne naładowanie.

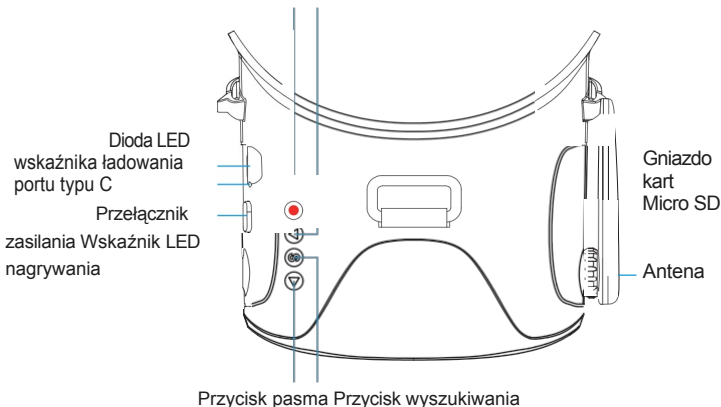


5. Gogle FPV

Gogle FPV używane w zestawie to model VR03. Gogle VR03 FPV wykorzystują zewnętrzną antenę i obsługują nagrywanie DVR.

5.1 Quadcopter LED Light

Przycisk nagrywania Przycisk kanału



- Przełącznik zasilania

Obróć przełącznik zasilania w lewo i w prawo, aby wyłączyć lub włączyć gogle. Gdy przełącznik jest skierowany w lewo, gogle są wyłączone, a w prawo włączone.

- Przycisk wyszukiwania (S)

Szybkie wyszukiwanie częstotliwości: Naciśnij i przytrzymaj przycisk wyszukiwania częstotliwości przez 2-3 sekundy, aby włączyć wyszukiwanie częstotliwości. Po 3 sekundach rozlegnie się sygnał dźwiękowy i wybrana zostanie najlepsza dostępna częstotliwość. Szybkie wyszukiwanie częstotliwości zostało zakończone.

Skanowanie częstotliwości: Naciśnij krótko przycisk wyszukiwania częstotliwości, aby przejść do interfejsu skanowania częstotliwości.

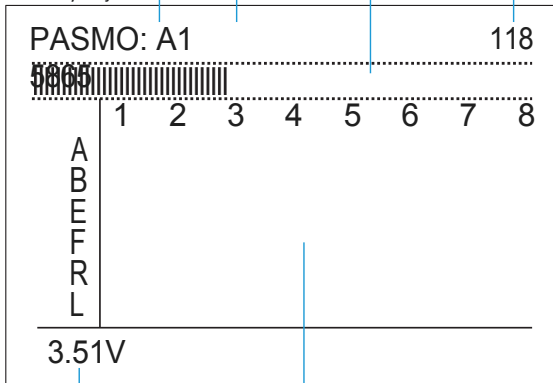
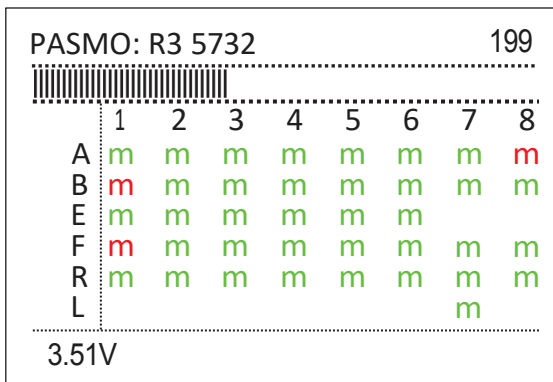


Tabela wyników skanowania częstotliwości napięcia gogli

Naciśnij i przytrzymaj przez 2-3 sekundy, aby aktywować skanowanie częstotliwości, wynik zostanie wyświetlony po 3 sekundach. Różne kolory na ekranie wskazują aktualny stan każdej częstotliwości w następujący sposób:



	0<RSSI<20 Częstotliwość jest dostępna
Żółty	20<RSSI<70 Częstotliwość ma umiarkowane zakłócenia od innego nadajnika
	70<RSSI<90 Częstotliwość jest całkowicie używana przez nadajnik
Biały	Najsilniejszy sygnał odebrany przez gogle podczas tego skanowania

- Klucz pasma i klucz kanału

W interfejsie skanowania częstotliwości przycisk pasma można cyklicznie przesuwac w dół, aby wybrać różne pasma, a przycisk kanału można cyklicznie przesuwac w prawo, aby wybrać różne kanały.

Pilot może wybrać częstotliwość gogli, naciskając przycisk pasma i przycisk kanału.

Na przykład wybierz pasmo i kanał z zielonym statusem, ponieważ częstotliwości te nie są zajęte, a zakłócenia sygnału są stosunkowo słabe. Następnie ustaw quadcopter na odpowiednią częstotliwość i dopasuj do niej gogle.

- Przycisk nagrywania

Krótkie naciśnięcie przycisku nagrywania spowoduje zapalenie się czerwonej diody LED wskaźnika nagrywania. Oznacza to, że gogle rozpoczęły nagrywanie.

Po ponownym krótkim naciśnięciu przycisku nagrywania czerwona dioda LED wskaźnika nagrywania zgaśnie. Oznacza to, że gogle zakończyły nagrywanie.

5.2 Wybór częstotliwości

Gogle FPV mogą odbierać 48 punktów częstotliwości w paśmie 5,8 GHz, rozmieszczonych w 6 pasmach (A, B, E, F, R i L) 8 kanałów (CH-1, CH-8), jak pokazano poniżej:

Standardowy quadcopter zawarty w tym zestawie wykorzystuje tylko 8 punktów częstotliwości pasma B, które jest drugim pasmem częstotliwości. rząd w mial/e 6e/ow".

	CH 1 (MHZ)	CH 2 (MHZ)	CH 3 (MHZ)	CH 4 (MHZ)	CH 5 (MHZ)	CH 6 (MHZ)	CH 7 (MHZ)	CH 8 (MHZ)
A	5865	5845	5825	5805	5785	5765	5745	5725
B	5733	5752	5771	5790	5809	5828	5847	5866
E	5705	5685	5665	5645	5885	5905	5925	5945
F	5740	5760	5780	5800	5820	5840	5860	5880

R	5658	5695	5732	5769	5806	5843	5880	5917
L	5362	5399	5436	5473	5510	5547	5584	5621

Naciśnij i przytrzymaj przycisk wyszukiwania przez 1 sekundę, aby automatycznie wyszukać punkt częstotliwości o najsilniejszym sygnale w przestrzeni w celu uzyskania obrazu FPV z quadkoptera.

Możemy również krótko nacisnąć przycisk Band, aby przełączyć się na wyznaczone pasmo i użyć przycisku Chanel, aby przełączyć się na wyznaczony kanał, aby gogle FPV mogły działać na wyznaczonym punkcie częstotliwości.

5.3 Funkcje DVR

Gogle VR03 FPV obsługują funkcję nagrywania wideo, wystarczy krótko nacisnąć przycisk nagrywania, aby rozpocząć lub zatrzymać nagrywanie wideo.

- Włóż kartę micro SD do gniazda karty micro SD, tylko w formacie FAT32 i maksymalnie 64G;
- Po krótkim naciśnięciu przycisku nagrywania w lewym górnym rogu pojawi się czerwona kropka, a gogle FPV wydadzą dźwięk "bip-bip";
- Odczekaj 8 sekund, a czerwona kropka zacznie migać. W tym samym czasie pojawi się linia czerwonych cyfr i timer zacznie działać, a dioda LED wskaźnika nagrywania zacznie migać, wskazując rozpoczęcie nagrywania;
- Naciśnij krótko przycisk nagrywania. Po 2-3 sekundach czerwona kropka w lewym górnym rogu przestanie migać wraz z zanikiem timera, a czerwony wskaźnik LED nagrywania również zgaśnie. Oznacza to, że gogle zakończyły nagrywanie.

Nagrywanie Czas nagrywania
RSSI

Częstotliwość Pozycja Częstotliwość

Koordinacj

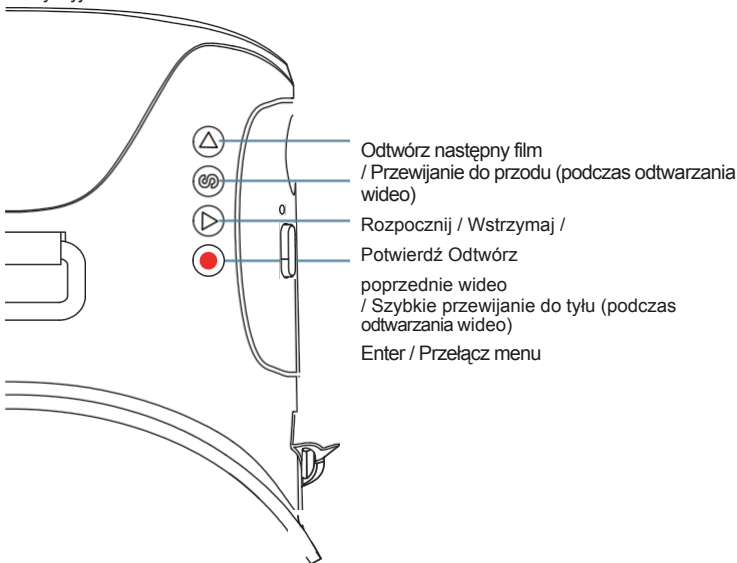
a

• 00:02:10

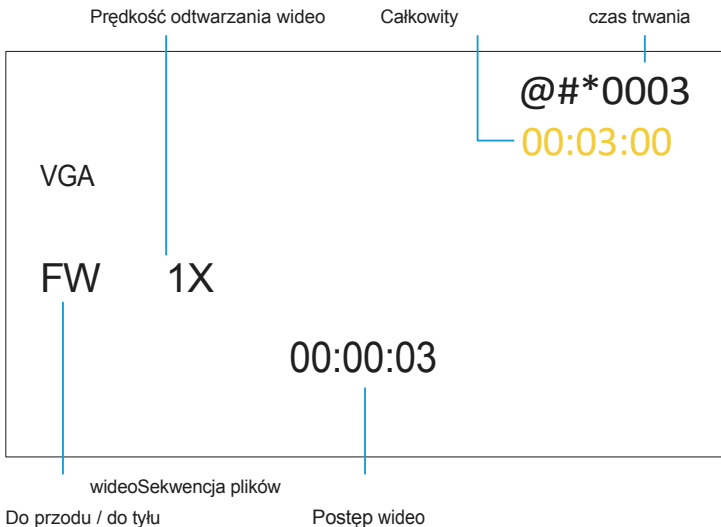
R3 : 5732 :
99

Gogle FPV obsługują funkcję odtwarzania DVR, kroki obsługi są wymienione poniżej:

- Upewnij się, że karta Micro SD została włożona do gniazda i znajdują się na niej pliki nagrań;
- Naciśnij i przytrzymaj przycisk nagrywania przez 2-3 sekundy, po czym usłyszysz trzy sygnały dźwiękowe. Na ekranie pojawi się komunikat "LOADING DVR...";
- Poczekaj około 8-10 sekund w zależności od rozmiaru pliku, aby zakończyć ładowanie i wejść do interfejsu DVR;
- Po wejściu do interfejsu DVR, funkcje przycisków są ponownie zdefiniowane i wyjaśnione na obrazku pokazanym poniżej;
- Ponownie naciśnij i przytrzymaj przycisk nagrywania przez 2-3 sekundy w interfejsie DVR, aby wyjść.



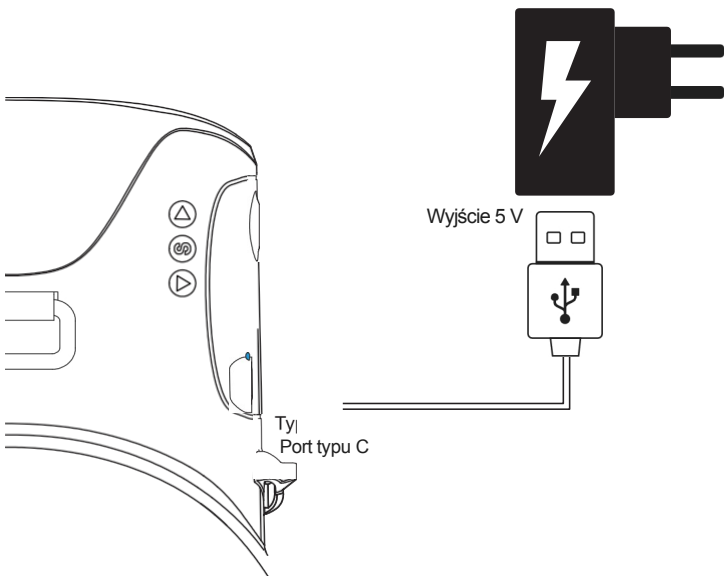
Użyj powyższych przycisków na goglach, aby przełączać filmy, odtwarzać lub wstrzymywać, szybko przewijać do przodu lub do tyłu itp.



5.4 Ładowanie gogli FPV

Gogle FPV mają wbudowaną baterię 2000 mAh i nie jest wymagana żadna zewnętrzna bateria. Gdy napięcie spadnie poniżej 3,4 V, co 10 sekund będzie emitowany sygnał dźwiękowy, co oznacza, że bateria wymaga naładowania. Użytkownik może również nacisnąć przycisk S, aby sprawdzić napięcie. Kroki ładowania baterii gogli są następujące:

- Wyłącz gogle FPV;
- Podłącz gogle FPV i adapter za pomocą kabla typu C (dozwolony jest adapter wyjściowy 5 V, taki jak ładowarka do telefonu komórkowego);
- Kontrolka zasilania będzie świecić na niebiesko podczas ładowania i zgaśnie po pełnym naładowaniu.

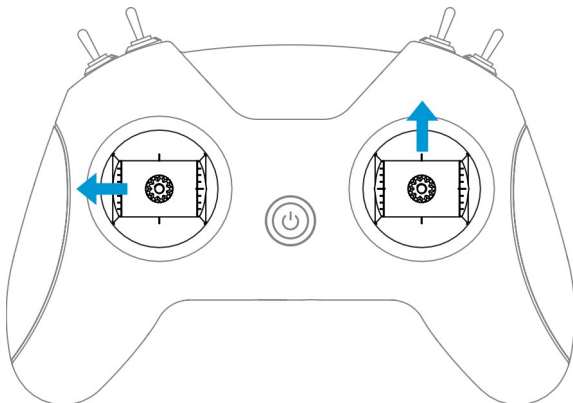


6. Obsługa menu OSD quadcoptera

Menu OSD to zestaw interfejsów operacyjnych przeznaczonych do modyfikowania konfiguracji quadcoptera. Typowe elementy sterujące to włączanie/wyłączanie świateł LED RGB quadcoptera, włączanie/wyłączanie czujnika oraz dodawanie/usuwanie informacji z menu OSD lotu.

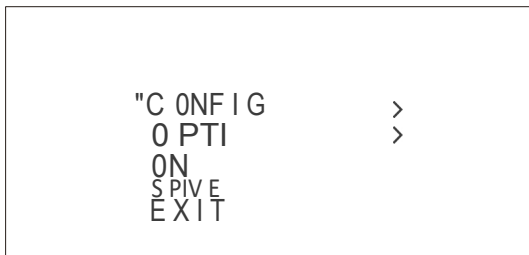
6.1 Jak uzyskać dostęp/obsługiwać menu ustawień OSD

Położenie joysticków w celu uzyskania dostępu do menu ustawień OSD jest takie, jak pokazano poniżej. Joystick przepustnicy jest przesunięty do lewego środka, a joystick kierunku do góry. Przed wejściem do menu OSD upewnij się, że quadcopter jest rozbrojony.



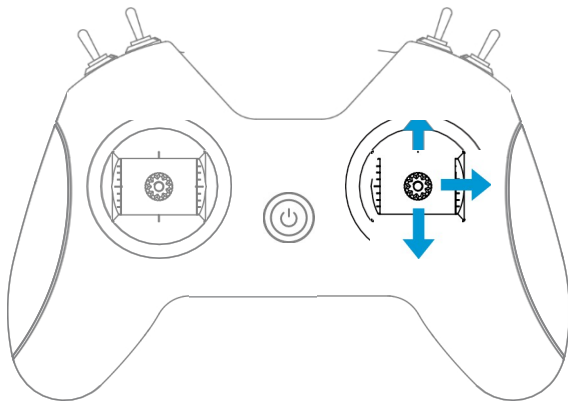
Drażek przepustnicy w lewo Drażek kierunku w górę

Po wejściu do menu OSD, pilot zobaczy następujący interfejs menu na ekranie FPV.



Kursorem menu OSD można sterować za pomocą prawego joysticka w celu obsługi interfejsu OSD:

- W górę: przesunięcie kursora w górę
- W dół: przesunięcie kursora w dół
- Prawo: potwierdzenie/modyfikacja wyboru



Joystick w górę: | Przesunięcie kursora w górę
Joystick w dół: V Przesunięcie kursora w dół
Joystick w prawo: Modyfikacja/potwierdzenie

6.2 Włączanie/wyłączanie diody LED RGB quadkoptera

Podczas lotu dioda LED stanu quadkoptera świeci zwykle na niebiesko. Można to zmienić na cykliczną zmianę kolorów:

- W menu MAIN (Główne) wybierz CONFIG (Konfiguracja) i wejdź do menu CONFIG (Konfiguracja), jak pokazano poniżej;
- Wybierz LED, wybierz OFF (dla stałego koloru niebieskiego) lub ON (dla efektu cyklicznego wyświetlania kolorów RGB);
- Wybierz BACK, aby wyjść z podmenu CONFIG;
- Wybierz opcję ZAPISZ w menu GŁÓWNYM, aby zapisać zmiany i wyjść z menu ekranowego.

- C O N F I G -

T O F

0 F F

0 P F

0 H

' L E D

O F F

C 9 L

O K

I

F C C

~~NON~~

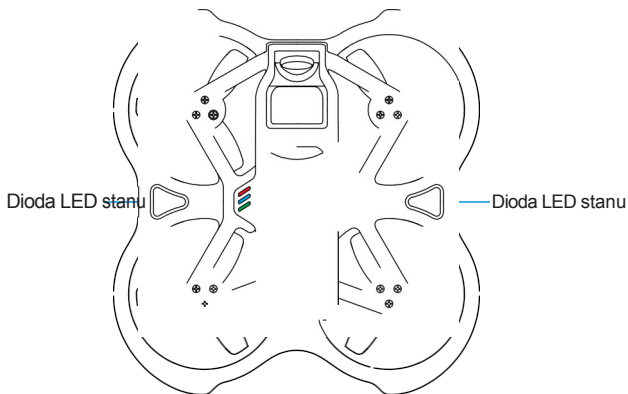
3 5 0 I I k l

B A C K

7. Kontrolka LED / kody stanu sygnału dźwiękowego

7.1 Quadcopter LED Light

Na spodzie quadkoptera znajdują się diody LED stanu Mo RGB.

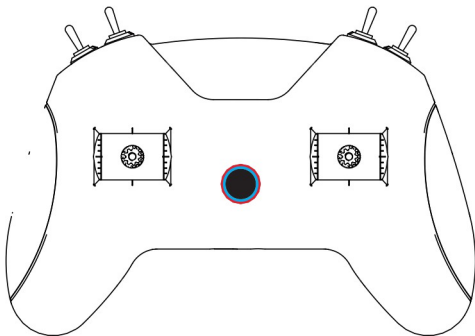


Kolor diody LED stanu	Status	Opis stanu	Rozwiązanie
	Orń	Zasilanie quadkoptera jest nieprawidłowe lub wyłączone	Wymień baterię i włącz ponownie zasilanie
Czerwony	Miga powoli	Akumulator quadkoptera jest rozładowany	Wymień baterię
Niebieski	Solidny	Quadkopter jest połączony z nadajnikiem radiowym zdalnego sterowania	
Niebieski	Szybkie miganie	Quadcopter kalibruje się w poziomie	Umieść quadcopter na poziomej powierzchni i odczekaj chwilę
Fioletowy	Solidny	Quadcopter uzyskał dostęp do menu OSD	
Zielony	Szybkie miganie	Quadcopter jest w trybie wiązania	
Biały	Szybkie miganie	Uzbrojenie nie powiodło się, ponieważ joystick przepustnicy nie znajdował się w najniższym położeniu podczas uzbrajania.	Rozbrój i ustaw joystick przepustnicy w najniższym położeniu.

Brązowy	Miga powoli	Utrata sygnału nadajnika radiowego zdalnego sterowania	Ponowne nawiązanie połączenia z nadajnikiem radiowym zdalnego sterowania
---------	-------------	--	--

7.2 Zdalnie sterowany nadajnik radiowy Dioda LED i kody stanu sygnału dźwiękowego

There is a blue & red LED indicator light around the power button which indicates the status of the remote control radio transmitter.



Kolor wskaźnika LED	Status	Opis stanu	Rozwiązanie
Czerwony	Solidny	Joystick przepustnicy nie znajduje się w najniższym położeniu podczas uruchamiania.	Ustaw joystick przepustnicy w najniższej pozycji.
Czerwony	Szybkie miganie	Nadajnik radiowy zdalnego sterowania jest w trybie wiązania	Oczekiwanie na wiązanie
Czerwony	Miga powoli	Napięcie akumulatora jest zbyt niskie	Ładowanie zdalnie sterowanego nadajnika radiowego

Wbudowany sygnał dźwiękowy pozwala pilotowi rozpoznać stan pracy zdalnie sterowanego nadajnika radiowego.

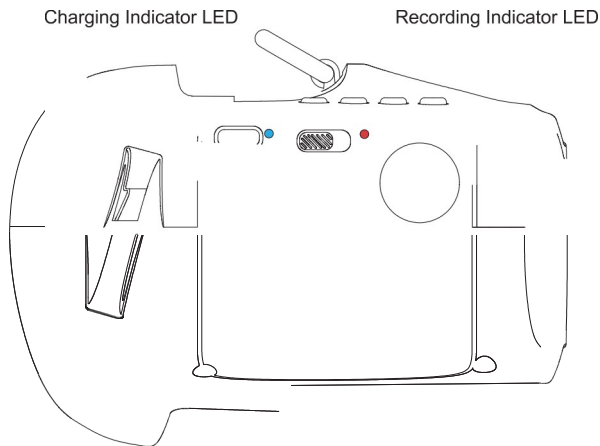
Sygnał dźwiękowy	Opis stanu
Brzęczyk alarmuje dwukrotnie: di-di	Niski poziom naładowania

	baterii
--	---------



7.3 Kody stanu oświetlenia LED gogli FPV

Gogle FPV posiadają niebieską diodę LED wskazującą stan naładowania baterii oraz czerwoną diodę LED wskazującą stan nagrywania DVR.



Kody stanu niebieskiej diody LED wskaźnika ładowania są następujące:

Status	Opis stanu
Solid On	Ładowanie
Z	Brak ładowania lub ładowanie jest zakończone

Kody stanu czerwonej diody LED wskaźnika nagrywania są następujące:

Status	Opis stanu
Miganie	Nagrywanie
Solidny	Nagrywanie DVR nie uruchamia się

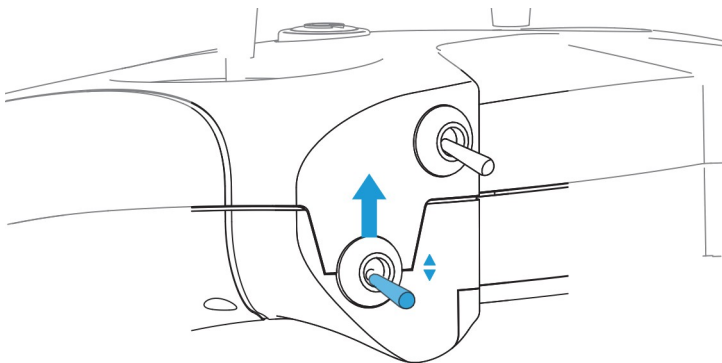
8. Ustawienia zaawansowane

Dodatkowe ustawienia zaawansowane są dostępne w przypadku operacji specjalnych.

8.1 Tryb żółwia

Gdy quadkopter spadnie na ziemię i jest skierowany w dół, możemy aktywować tryb żółwia za pomocą pilota zdalnego sterowania, aby go obrócić. Aby aktywować tryb żółwia:

- Przełącz przełącznik SD z dołu do góry, aby włączyć tryb żółwia. W menu OSD zostanie wyświetlony komunikat TURTLE, jak pokazano poniżej;
- Przesuń joystick kierunku w dowolną stronę. Silnik zacznie się obracać, a quadkopter zawróci;
- Przesuń przełącznik SD w dół, aby wyłączyć tryb żółwia;
- Uzbrój quadkopter i działaj normalnie.



Quadcopter w stanie odwrócenia: Przełącz przełącznik SD z dołu do góry, aby aktywować tryb żółwia

8.2 Ponowne wiązanie dla quadkoptera

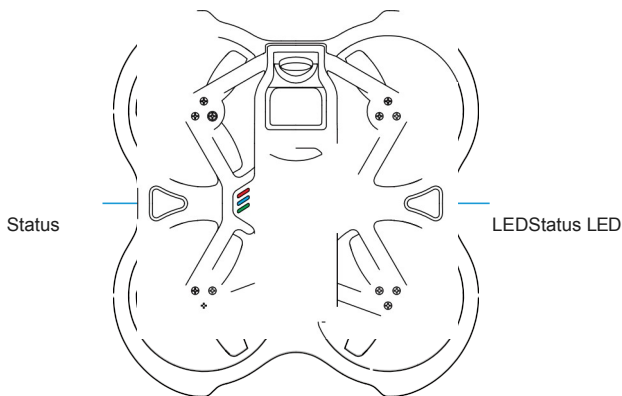
Jeśli quadkoopter i zdalnie sterowany nadajnik radiowy nie mogą zostać pomyślnie połączone, może być konieczne ponowne nawiązanie połączenia przez pilota. Może się to zdarzyć w przypadku wymiany nowych części elektronicznych quadkoptera podczas konserwacji lub modernizacji zdalnie sterowanego nadajnika radiowego.

Kroki są następujące:

- Quadkoopter jest włączany trzykrotnie w krótkich odstępach czasu, a następnie dioda LED stanu zmienia kolor na zielony i zaczyna powoli migać, co oznacza, że wchodzi w tryb wiązania;
- Włącz nadajnik radiowy pilota zdalnego sterowania i poczekaj na inicjalizację;
- Lekko naciśnij śrubokrętem przycisk BIND z tyłu nadajnika zdalnego sterowania.

Wskaźnik zasilania zacznie szybko migać na czerwono;

- Jeśli ponowne powiązanie się powiedzie, dioda LED stanu quadkoptera zmieni kolor na niebieski.



1. Ponowne powiązanie zdalnie sterowanego nadajnika radiowego z quadkoopterem może się nie powieść po jednokrotnym naciśnięciu przycisku BIND zdalnie sterowanego nadajnika radiowego. W takim przypadku należy nacisnąć przycisk BIND po raz drugi, aby zakończyć powiązanie.

2. Możesz dowiedzieć się, jak powiązać nadajnik zdalnego sterowania z quadkoopterem, klikając łącze do filmu instruktażowego. Zapoznaj się z rozdziałem "Kontrolne wstępne".

8.3 Kalibracja poziomu quadkoptera

Po kilkukrotnym starcie i lądowaniu żyroskop quadkoptera może ulec przesunięciu. Spowoduje to, że quadkopter będzie zawsze przechylał się w tym samym kierunku podczas lotu. Aby to naprawić, można ponownie skalibrować żyroskop quadkoptera. Kroki są następujące:

- Włącz quadkopter i nadajnik zdalnego sterowania i upewnij się, że połączenie zostało nawiązane;
- Umieść quadkopter na płaszczyźnie poziomej;
- Wejdź do menu OSD quadkoptera (patrz "Obsługa menu OSD");
- W menu GŁÓWNYM wybierz CONFIG, a następnie CALI;
- Naciśnij joystick kierunkowy w prawo, aby przejść do trybu kalibracji poziomu. Dioda LED quadkoptera zacznie migać na niebiesko;
- Po wyświetleniu monitu OK i przywróceniu niebieskiego koloru diody LED, kalibracja jest zakończona. Pilot może opuścić menu OSD.

- C O H F I G -

TOF	OFF
OPF	0H
LED	OFF
'CPLI	OK
VTX	FCC
PO TIER	350II
BACK	kl

Uwaga. Więcej informacji na temat uzyskiwania dostępu do menu OSD i jego obsługi można znaleźć w rozdziale "Obsługa menu OSD".

8.4 Kalibracja zdalnie sterowanego nadajnika radiowego

Po wielokrotnym użyciu lub jeśli nadajnik radiowy pilota zdalnego sterowania zostanie narażony na fizyczne uderzenia, joysticki mogą przestać być odczytywane prawidłowo i wymagać ponownej kalibracji.

- Po włączeniu zasilania naciśnij przycisk SETUP z tyłu nadajnika zdalnego sterowania, który wyemituje dwa sygnały dźwiękowe, a dioda LED mignie dwa razy szybko na czerwono. Nadajnik zdalnego sterowania wszedł w tryb kalibracji.
- Ustaw joystick przepustnicy i joystick kierunku w położeniu środkowym. Naciśnij ponownie przycisk SETUP i poczekaj, aż nadajnik zdalnego sterowania wyemituje trzy sygnały dźwiękowe. Czerwona dioda LED mignie szybko dwa razy. Oznacza to, że dane środkowe joysticków zostały pozyskane.
- Przełącz joystick, aby przejść odpowiednio do górnej, dolnej, lewej i prawej granicy joysticka (nie naciskaj zbyt mocno, joystick musi tylko dotknąć granicy) i utrzymaj pozycję przez 1-2 sekundy, a następnie naciśnij przycisk SETUP jeszcze raz, usłyszymy długi sygnał dźwiękowy (około 3 sekund) z brzęczyka, a czerwona dioda LED przestanie migać, wskazując, że kalibracja joysticka została zakończona.



8.5 Wyłączanie/włączenie funkcji optycznego pozycjonowania przepływu

W trybie normalnym funkcja pozycjonowania przepływu optycznego quadkoptera jest domyślnie włączona, co zapewnia funkcję pomocniczą dla lotu poziomego. Zapewnia to lepsze wrażenia z lotu w środowisku z bardziej oczywistymi cechami podłoża i wystarczającą ilością światła.

Kroki wyłączenia/włączenia funkcji optycznego pozycjonowania przepływu są następujące:

- Użyj nadajnika radiowego pilota zdalnego sterowania, aby uzyskać dostęp do menu ustawień OSD;
- W menu MAIN (Główne) wybierz CONFIG (Konfiguracja) i przejdź do menu CONFIG (Konfiguracja), jak pokazano poniżej;
- Wybierz OPF i zmień ustawienie na OFF (wyłącz pozycjonowanie)/ON (włącz pozycjonowanie), a następnie wybierz BACK, aby wyjść z podmenu CONFIG;
- Wybierz opcję ZAPISZ w menu GŁÓWNYM, aby opuścić interfejs ustawień OSD.

- C O N F I G -

T O F	OFF
' O P F	OH
LED	OFF
C I L I	OK FCC
V T X	350
P O T I E R	I I K I
B / - i C K	

8.6 Wyłączanie/włączanie laserowego określania **wysokości**

W trybie normalnym funkcja laserowego określania wysokości jest domyślnie wyłączona. Włączenie tej funkcji może sprawić, że zawis quadkoptera będzie dokładniejszy, a quadkopter będzie mógł utrzymywać stałą wysokość względną względem obiektów naziemnych w celu automatycznego unikania przeszkód i podnoszenia. Kroki wyłączenia/włączania laserowego określania wysokości są następujące:

- Użyj nadajnika radiowego pilota zdalnego sterowania, aby uzyskać dostęp do menu ustawień OSD;
- W menu MAIN (Główne) wybierz CONFIG (Konfiguracja) i przejdź do menu CONFIG (Konfiguracja), jak pokazano poniżej;
- Wybierz TOF i zmień ustawienie na OFF (wyłączenie funkcji)/ON (włączenie funkcji), a następnie wybierz BACK, aby wyjść z podmenu CONFIG;
- Wybierz opcję ZAPISZ w menu GŁÓWNYM, aby opuścić interfejs ustawień OSD.

- C O N F I G -

>TOF	OFF
0 PF	ON
LED	OFF
C /-IL I	0 K
V TX	FCC
P0 TIER	350
BP CK	llkl

9. Uzupełnienie

9.1 Ostrzeżenia i bezpieczeństwo

- Poruszaj joystickiem przepustnicy tak delikatnie, jak to możliwe, aby uniknąć zbyt gwałtownego wznoszenia i opadania quadkoptera.
- Naciśnij przełącznik SA na nadajniku zdalnego sterowania natychmiast, jeśli quadkopter zderzy się z jakimkolwiek obiektem.
- Należy starać się utrzymywać silniki prostopadle do korpusu. W przeciwnym razie wydajność lotu ulegnie pogorszeniu.
- Naucz się biegle sterować quadkopterem przed lotem na dużej przestrzeni lub z wiatrem.
- Żywotność baterii może ulec znacznemu skróceniu, jeśli pilot będzie kontynuował lot po wyświetleniu ostrzeżenia o niskim napięciu.
- Nie należy latać w deszczu. Wilgoć może spowodować niestabilny lot lub utratę kontroli.
- Akumulator należy trzymać z dala od wody. Jeśli kontroler lotu dotknie wody, może dojść do zwarcia i kontroler lotu może się spalić.
- Nie należy latać przy niesprzyjającej pogodzie z burzami lub wyładowaniami atmosferycznymi.
- Nie należy latać w miejscach niedozwolonych przez lokalne prawo.

9.2 Środki ostrożności dotyczące użytkowania i ładowania akumulatora

- Nie zanurzać akumulatora w wodzie. Jeśli bateria nie będzie używana przez dłuższy czas, należy ją przechowywać w suchym miejscu.
- Przechowywać z dala od dzieci. W razie połknięcia natychmiast skontaktować się z lekarzem.
- Nie używaj ani nie przechowuj baterii w pobliżu źródeł ciepła, kuchenek mikrofalowych lub otwartego ognia.
- Do ładowania należy używać wyłącznie ładowarki zgodnej ze specyfikacją.
- Nie wolno wrzucać baterii do ognia ani jej podgrzewać. Baterią nie można rzucać ani uderzać twardymi przedmiotami.
- Nie używaj ani nie przechowuj akumulatora w bardzo gorącym otoczeniu, np. w samochodzie w bezpośrednim świetle słonecznym lub podczas upałów. Przegrzanie wpływa na wydajność akumulatora i skraca jego żywotność. Przegrzane

akumulatory mogą się zapalić.

- Jeśli bateria ma specyficzny zapach, temperaturę, jest zdeformowana, odbarwiona lub wykazuje inne nietypowe objawy, należy zaprzestać jej używania. Akumulator należy poddać recyklingowi i wymienić.
- Jeśli złącze akumulatora ulegnie zabrudzeniu, przed użyciem należy przetrzeć je suchą szmatką. Należy unikać zabrudzenia styków baterii, co może spowodować utratę energii lub brak ładowania.

- Przypadkowa utylizacja akumulatora może spowodować pożar. Przed utylizacją akumulatora należy całkowicie rozładować akumulator i użyć taśmy izolacyjnej do usunięcia złącza wyjściowego akumulatora. Przed utylizacją lub recyklingiem akumulatora należy zapoznać się z lokalnymi przepisami.

9.3 Obsługa posprzedażna

- Gwarancja: Wszystkie wadliwe towary, o ile nie wskazano inaczej, można zwrócić w celu wymiany w ciągu 30 dni od daty otrzymania towarów. Nie możemy zapewnić zwrotów ani wymiany po upływie 30 dni.
- Jeśli zostanie potwierdzone, że produkt ma problemy z jakością (projekt produktu lub problemy z jakością), pokryjemy je poprzez wymianę lub zwrot pieniędzy.
- Wszystkie wymiany gwarancyjne muszą zawierać zdjęcia lub filmy oraz szczegółowy opis. Gwarancja nie obejmuje fizycznie uszkodzonych towarów. Jak zawsze jesteśmy gotowi znaleźć najlepsze rozwiązania.
- W sprawie obsługi posprzedażowej prosimy o kontakt za pośrednictwem poczty elektronicznej: support@betafpv.com

Niniejsza klauzula ma zastosowanie wyłącznie do produktów wytwarzanych przez BETAFPV V i sprzedawanych przez autoryzowanych dealerów BETAFPV.

Szczególne prawa do interpretacji niniejszej klauzuli należą do BETAFPV.

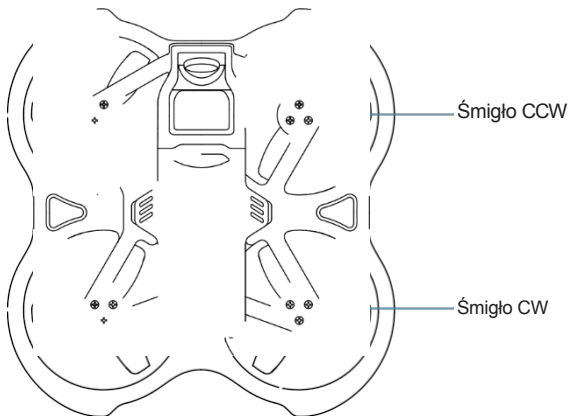
10. FAQ

10.1 Jak wymienić śmigła

Śmigła mogą zostać zdeformowane lub odpaść, gdy quadkoopter zderzy się z obiektem. Wygięte lub brakujące śmigła należy wymienić.

Do demontażu śmigieł z silnika należy użyć dołączonego narzędzia do demontażu śmigieł. Podczas wyjmowania śmigieł należy przytrzymać ręką silnik zamiast kanału ramy, aby chronić ramę przed odkształceniem w wyniku nadmiernego wysiłku.

W zestawie znajdują się 4 sztuki zapasowych śmigieł; 2 sztuki zgodnie z ruchem wskazówek zegara (CW) i 2 sztuki przeciwnie do ruchu wskazówek zegara (CCW). Zainstaluj zgodnie z poniższym schematem.



Uwaga. Przed wymianą śmigieł zaleca się wykonanie zdjęć drona. Po usunięciu śmigieł można użyć zdjęć, aby lepiej zrozumieć odpowiednie warunki instalacji śmigieł.

10.2 Jak naprawić dryfowanie quadkoptera

W trybie normalnym funkcja optycznego pozycjonowania quadkoptera jest domyślnie włączona. Gdy dron zaczyna dryfować, oto lista kontrolna, na którą należy zwrócić uwagę, aby zrozumieć, dlaczego dron dryfuje na boki i jak to naprawić.

Q1: Silniki i śmigła są zablokowane lub uszkodzone.

A1: Typowe rozwiązania obejmują czyszczenie włosów i innych ciał obcych owiniętych wokół silnika lub wymianę uszkodzonych śmigieł, aby uniknąć tarcia o ramę, gdy śmigła się obracają.

Q2: Światło otoczenia jest zbyt ciemne lub latanie nad wodą powoduje, że optyczny czujnik przepływu funkcji automatycznego zawisu nie działa.

A2: Lataj w środowisku z widocznymi elementami terenu i wystarczającą ilością światła. Staraj się unikać niekorzystnych środowisk, w których trudno jest zidentyfikować elementy podłoża (takich jak ciemne otoczenie lub nad wodą). W przeciwnym razie quadkopter może dryfować lub mieć trudności ze sterowaniem.

Jeśli musisz latać w wyżej wymienionych niekorzystnych warunkach, możesz wyłączyć funkcję optycznego pozycjonowania przepływu quadkoptera. Następnie quadkopter utraci funkcję lotu pomocniczego w kierunku poziomym. W takim przypadku od pilota wymagane są dobre umiejętności pilotażu. Aby dowiedzieć się, jak wyłączyć/włączyć funkcję pozycjonowania przepływu optycznego, zapoznaj się z rozdziałem "Funkcje zaawansowane".

P3: W przypadku zderzenia lub upadku quadkoptera silne wibracje powodują odchylenie danych czujnika żyroskopowego i nie można ich automatycznie naprawić.

A3: Wejść do menu OSD, aby ręcznie skalibrować żyroskop.

Wejść do menu OSD, na stronę CONFIG, wybierz CALI i obróć joystick w prawo, aby przejść do ręcznej kalibracji żyroskopu, niebieskie światło na quadkopterze zacznie szybko migać; po zakończeniu kalibracji niebieskie światło pozostanie włączone, a w menu OSD zostanie wyświetlone słowo OK;

(podczas kalibracji należy umieścić quadkopter na poziomej powierzchni i nie przesuwając go podczas kalibracji).

- C O N F I G -

TOF	OFF
OPF	ON
LED	OFF
'CALI	OK
VTX	FCC
P O K I E R	350
BACK	hkl

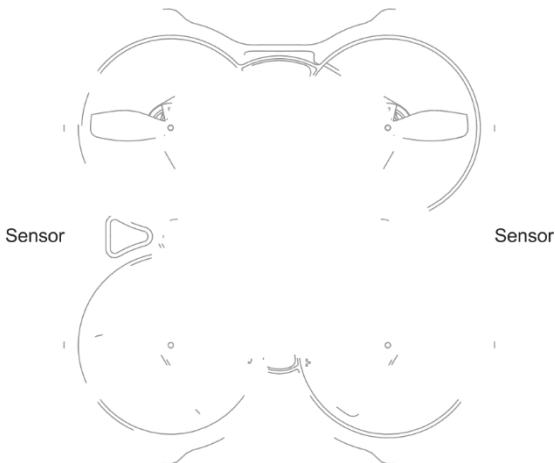
Q4: Prędkość wiatru w otoczeniu jest większa niż poziom 3, co powoduje niestabilny zawis.

A4: W środowisku, w którym prędkość wiatru jest zbyt duża, zaleca się lot w trybie S lub M. Można też wyłączyć funkcję optycznego pozycjonowania przepływu i ręcznie sterować poziomą pozycją lotu. Aby dowiedzieć się, jak wyłączyć/włączyć funkcję pozycjonowania przepływu optycznego, zapoznaj się z rozdziałem "Funkcje zaawansowane".

Q5: Automatyczny przechył jest niestabilny z powodu zabrudzenia czujników.

AS: Upewnij się, że czujnik nie jest zakryty żadnym przedmiotem, a na jego powierzchni nie znajduje się brud lub kurz, który mógłby wpłynąć na jego dokładność.

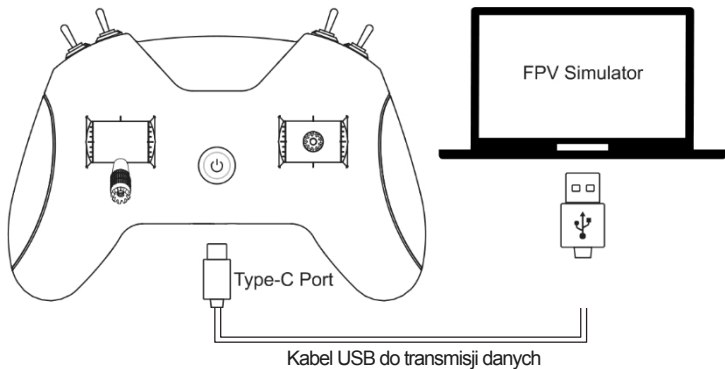
Jeśli funkcja lotu pomocniczego działa nieprawidłowo, można wyczyścić czujnik przed jego dalszym użyciem.





10.3 Jak korzystać z symulatora FPV

Najbezpieczniejszą i najszybszą metodą rozpoczęcia jest użycie symulatora FPV. Nadajnik zdalnego sterowania Lite Radio 2 SE obsługuje większość symulatorów FPV dostępnych na rynku dzięki kompleksowej konfiguracji.



Poniższe kroki obsługi:

- Wyłącz nadajnik radiowy.
- Podłącz nadajnik do komputera za pomocą kabla USB do transmisji danych. Poczekać, aż pierścień LED zaświeci się na czerwono lub zielono.
- Zainstaluj sterownik z komputera automatycznie, po pomyślnej instalacji pojawi się okno zachęty. Następnie nadajnik radiowy działa normalnie jako joystick (urządzenie HID).

0 Konfigurowanie urządzenia
Ustawiamy "BETAFPV JoyStick".



Bluetooth i inne urządzenia

Inne urządzenia

BETAFPV JoyStick

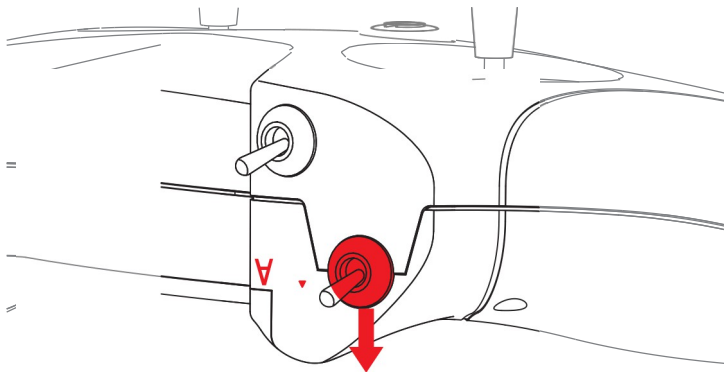
Użytkownik musi ręcznie zainstalować sterownik, jeśli komputer nie zainstalował go automatycznie lub zainstalował nieprawidłowo.

NIE WOLNO najpierw włączać nadajnika i podłączać go do komputera. W takiej sytuacji port USB jest nieprawidłowy.



10.4 Jak zatrzymać się po kolizji

- Naciśnij przełącznik SA na nadajniku zdalnego sterowania natychmiast po zderzeniu quadkoptera z obiektem. Wszystkie silniki natychmiast się zatrzymają.
- W trybie normalnym, jeśli wysokość lotu jest zbyt wysoka i trudno jest ją kontrolować, należy natychmiast nacisnąć przełącznik SA, aby zatrzymać silnik.



Push Down to Disarm the quadcopter



betafpv.com