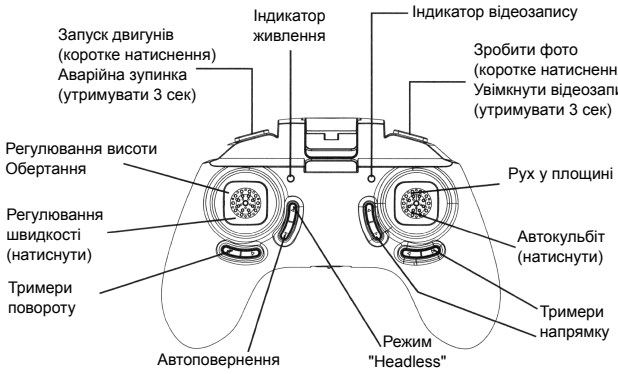
Helicute PETREL H820HW, H828HW

КВАДРОКОПТЕР ІЗ ДОВГИМ ЧАСОМ ПОЛЬОТУ

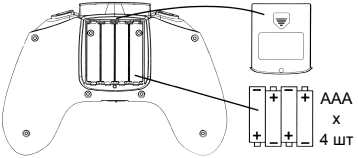
1. Пульт керування



2. Підготовка до запуску

1. Відкрутіть захистний гвинт і відкрийте кришку батарейного відсіку.

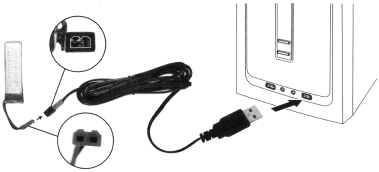
2. Вставте 4 нові лужні батарейки AAA дотримуючись полярності та закрийте кришку батарейного відсіку.



3. Під'єднайте аккумулятор дрона до зарядного пристрою.

4. Під'єднайте зарядний пристрій до джерела живлення із USB-портом 5В та струмом не менше 1,5 А.

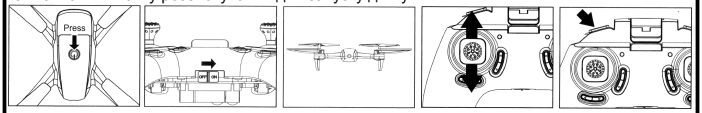
5. Після згасання індикатора зарядки від'єднайте акумулятор і встановіть його в квадрокоптер.



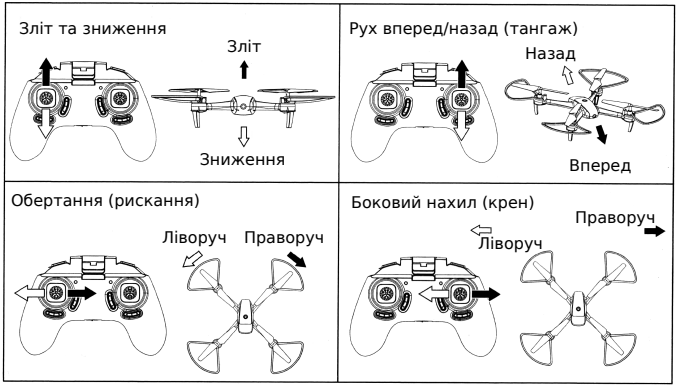
DIRECT DISTRIBUTIONS
http://distributions.com.ua

3. Запуск та зліт

1. Увімкніть квадрокоптер зі вставленним та під'єднаним зарядженим акумулятором, натиснувши кнопку живлення на корпусі дрона.
2. Увімкніть пульт керування, зрушивши вимикач на нижній поверхні пульта.
3. Поставте квадрокоптер на горизонтальну поверхню.
4. Переведіть лівий контроллер вгору до максимального значення набору висоти, потім униз, до мінімального значення (максимальне зниження). Дрон перестане миготіти, що означає - коптер **готовий** до зльоту.
5. Натисніть кнопку розблокування для запуску двигунів.

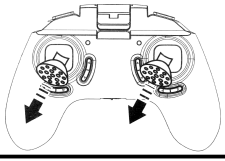


4. Керування польотом



5. Автоматичне калібрування горизонту

Якщо квадрокоптер не можна стабілізувати за допомогою тримерів, поставте його на рівну горизонтальну поверхню. Потім нахиліть обидва стіки ліворуч та униз на 10 секунд. Квадрокоптер почне швидко миготіти. Відпустіть лівий стік. Дрон стане світитися безперервно. Автокалібрування завершене.

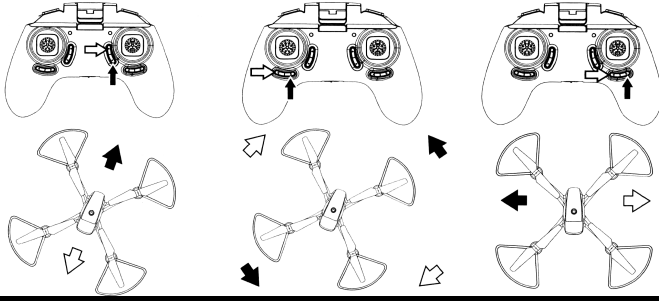


DIRECT DISTRIBUTIONS
http://distributions.com.ua

6. Ручне встановлення горизонту

За умови, що дрон мав недостатньо точне калібрування гіроскопу, в режимі "висіння на місці" (коли жоден із важелів керування не відхилений від первинного положення), коптер може самовільно летіти в певному напрямку або обертатися на місці. В цьому випадку треба "відтриммувати" квадрокоптер. Для цього треба підняти дрон на висоту ~ 1 м та кнопками тримерів скомпенсувати положення коптера, щоби при відпущених важелях керування він найменше рухався у просторі за умов відсутності вітру.

Примітка: відтримований дрон **може** самовільно повільно рухатися, за рахунок руху повітря (який утворюється при роботі двигунів коптера) у приміщенні або вітру. Тому треба після кожних декількох натискань тримерів зробити кілька рухів дроном в різні боки та дочекатися коли інерція дрона згасне, а потім проводити тримування далі.



7. Камера Wi-Fi

1. На мобільний пристрій завантажте додаток "Helicute FPV" (QR-коди нижче)
2. Увімкніть квадрокоптер, індикатор на камері засвітиться червоним.
3. На мобільному пристрої увійдіть у налаштування, та увімкніть Wi-Fi
4. Увімкніть пошук Wi-Fi мереж, та під'єднайтеся до мережі із назвою **"Helicute FPV".**
5. Запустіть додаток "Helicute FPV", натисніть кнопку "PLAY" і ви побачите відео із дрона у реальному часі.

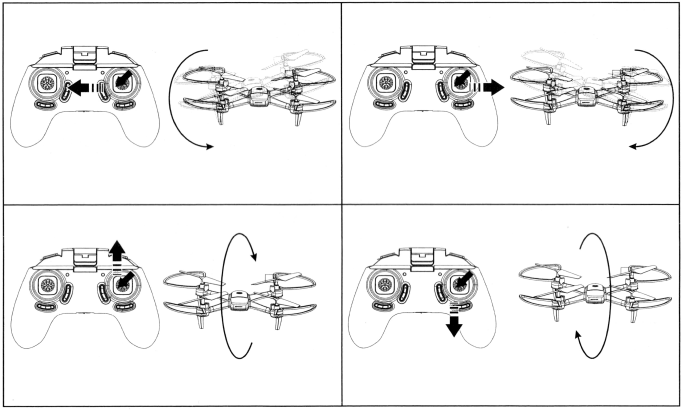
iOS

Android

DIRECT DISTRIBUTIONS
http://distributions.com.ua

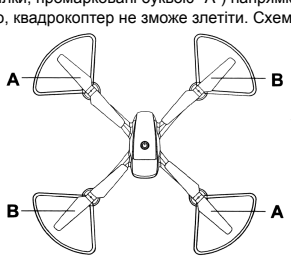
8. Виконання кульбітів

Під час польоту квадрокоптер може виконувати кульбіти ("фліпи"). Для цього потрібно натиснути на правий важіль керування, а потім відхилити важіль у напрямку, у який треба зробити "фліп". Після чого коптер трохи набере висоту, і зробить кульбіт, після чого повернеться у стандартний режим керування.



9. Заміна лопатей

Квадрокоптер укомплектований запасними лопатями. Для заміни, використовуючи викрутку, зніміть пошкоджені лопати, та замініть на відповідні із комплекту запасних. Всього у комплекті дві лопаті із правим (за годинниковою стрілкою, промарковані буквою "B"), та дві із лівим (проти годинникової стрілки, промарковані буквою "A") напрямком обертання. Якщо встановити лопаті невірно, квадрокоптер не зможе злетіти. Схема напрямків обертання виконана хрест навхрест (див. малюнок). На променях квадрокоптера,та на лопатях, маркування "A"/"B" відповідно продубльоване. При встановленні лопатей треба сумістити букву маркування на промені, із буквою на лопаті: лопать A до променя A, і лопать B - до променя B відповідно.



DIRECT DISTRIBUTIONS
http://distributions.com.ua