



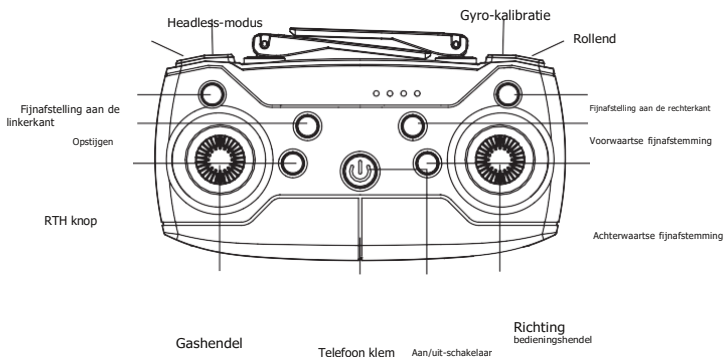
FOR AGES

14+

PuroTech

OPVOUWBARE QUAD DRONE

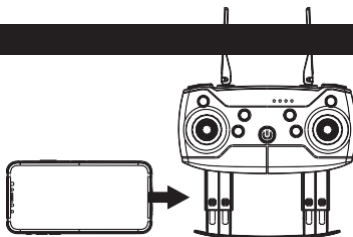
FUNCTIEBESCHRIJVING VAN DE AFSTANDSBEDIENING



AFSTANDSBEDIENING

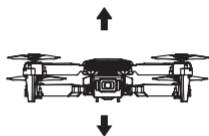
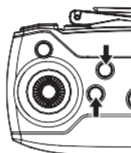
1. Rek voor mobiele telefoons

Trek de handgreep van de mobiele telefoon naar buiten en klem de mobiele telefoon vast.



2.2.4G frequentie-uitlijning

Zet de aan/uit-schakelaar van de drone aan en plaats deze op de vlakke grond terwijl de indicator knippert. Zet vervolgens de aan/uit-schakelaar van de afstandsbediening aan, duw de bedieningshendel gedurende 1 seconde naar de hoogste positie en trek hem naar de laagste positie met een geluid van en een langdurig aan van de vliegtuigindicator. Dit betekent dat de frequentiematching is voltooid en de vlucht kan worden gestart.



Afdaling met één knop

3. Opstijgen met één knop en landen met één knop

De hoogte van dit product wordt bepaald door een barometer. Vanwege de invloed

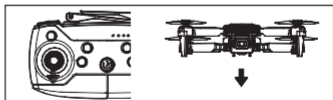
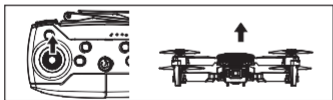
Door verschillende omgevingstemperaturen en andere factoren is het normaal dat de drone aan het begin van de vlucht of bij lage spanning gelijkmatig verandert.

2.4G-technologie voor mobiele apparaten

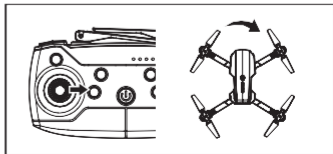
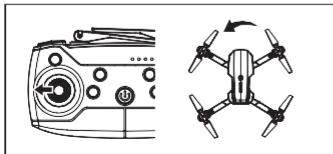
Het moet worden gebruikt nadat de 2,4 G-uitlijning is voltooid

5. luchtcontrole

● Gaspedaal (linkerknop)



● Rotatie (linkerknop)



● Vooruit en achteruit (rechterknop)



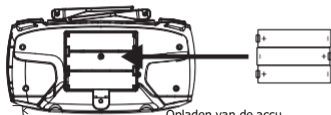
● Linker- en rechterzijvlucht (rechterknop)



Installatie- en oplaadinstructies voor afstandsbediening en batterij

1. Installatie van de batterij van de afstandsbediening

AA*3

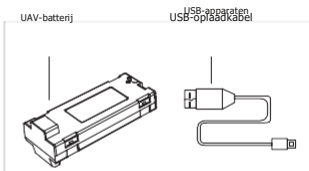


Plaats de batterij op de juiste manier volgens de elektrode-instructies (+,-) van de accubak, zoals afgebeeld

2. Opladen van de accu

USB-poorten voor USB-apparaten;

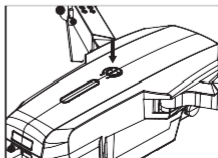
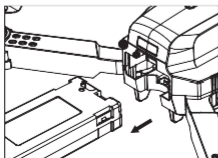
- (1) Verwijder de batterij uit de drone;
- (2) Sluit de accu aan op de specifieke laadkabel, en steek vervolgens de kabel in de oplaadapparatuur, zoals de USB-poort van de computer. (3) Wanneer de afstandsbediening is opgeladen, gaat de indicator branden terwijl het uit is wanneer het opladen voltooid is.



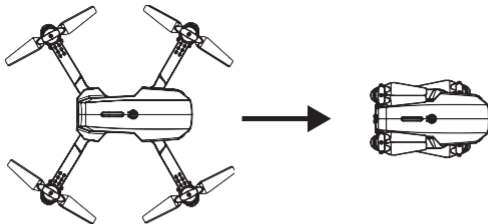
De oplaadtijd is 60 minuten

3. Installatie en opstarten van de batterij

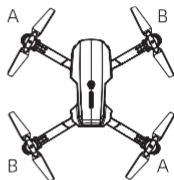
Plaats de volledig opgeladen batterij in de batterijsleuf van de drone en houd de aan/uit-schakelaar ingedrukt totdat de drone oplicht.



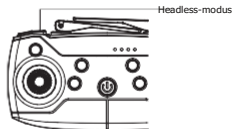
1. Vouwfunctie



2. Installatie van propellerbladen Installeer de propeller in de juiste richting en vergrendel de schroef nadat u de draagarm van de drone hebt geïnstalleerd die overeenkomt met het merkteken (A/ B) op de propeller.



Richtingsdefinitie en modusselectie van de Headless-modus



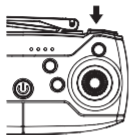
Bij het overschakelen naar de headless-modus zal de drone zijn voor-, achter-, links- en rechtsrichting opgeven en de neusrichting (één kant met camera) van de drone met een frequentie-uitlijning van 2,4 G als voorwaartse richting nemen.

1. Richtingsdefinitie vóór het opstijgen: Plaats de voorwaartse richting van de drone recht voor u (er is een camerazijde en schakel vervolgens de afstandsbediening in voor 2,4 G-frequentie-uitlijning om de richtingsdefinitie van de headless-modus van deze vlucht te voltooien).
2. Druk tijdens het vliegen op de headless-modus en de afstandsbediening blijft geluid maken; de drone lichten knipperen snel en gaan naar de headless-modus; Druk nogmaals op de headless-modustoets en de afstandsbediening maakt een "di"- en "di"-geluid, dat wil zeggen dat de headless-modus wordt verlaten.



Opmerking: Voordat u naar de headless-modus gaat, moet de voorwaartse richting worden bepaald, dat is de richting van de drone op de grond na het opstarten.

Horizontale kalibratie



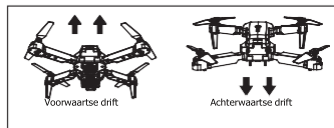
Het kan worden gedaan met de horizontale kalibratie als de drone tijdens het opstijgen niet verticaal kan stijgen. U kunt op de toets One Key Correction drukken terwijl de vliegtuigindicator snel knippert, waarna de indicator aan betekent dat de correctie is voltooid. Bij het uitvoeren van de correctieopdracht moet deze worden uitgevoerd in een stabiele toestand parallel aan de horizontale lijn, anders wordt het correctie-effect beïnvloed.

Finetunen van de besturing



Als het de drone in een bepaalde richting drijft of op zijn plaats naar links/rechts draait, kan de drone via de volgende handelingen enigszins worden aangepast om de drone een stabiele vluchtstatus te laten bereiken.

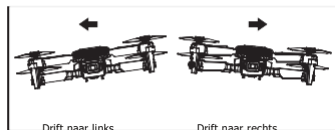
- Drift helemaal naar voren of naar achteren



- Pas de richting aan



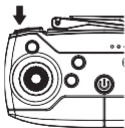
- Drift helemaal naar links of rechts



- Pas de richting aan



Snelheidsschakelaar



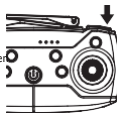
De snelheidsschakelaar is verdeeld in drie snelheden voor de vlucht vooruit, achteruit en links en rechts. De standaardinstelling is versnelling 1 na het inschakelen. En wanneer je op de afstandsbediening drukt, verschijnen er twee geluiden van Di voor versnelling 2, drie geluiden van Di voor versnelling 3 en één geluid van Di voor terugkeer naar versnelling 1.

360° graden rollen


Implementatiestappen:

1. Druk op de 360°-draaiknop en de afstandsbediening blijft "di" "di" "di" uitzenden;
2. Druk op de rechter rocker. Op dit moment zal de drone 360° rollen volgens de duwrichting vande rechter rocker.

Wanneer de drone in de laagspanningsstatus komt, wordt de 360°-rolfunctie automatisch verboden.



Richtlijnen voor het oplossen van problemen

Probleem	Oorzaak	Oplissing
 <p>Nadat de drone op de batterij is aangesloten, knippert het indicatielampje continu en reageert de bediening niet meer</p>	<p>2.4G-technologie voor mobiele apparaten De 2,4 G-frequentie-uitlijning van drone enafstandsbediening was niet succesvol</p>	<p>2.4G-technologie voor mobiele apparaten Voer de 2 4G-uitlijning tussen drone en afstandsbediening opnieuw uit</p>
<p>Er is geen reactie na het aansluiten van de accu.</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Controleer of de afstandsbediening en de drone is ingeschakeld 2. Controleer de afstandsbediening of de vliegtuigbatterij op lage spanning 3. Of de positieve en negatieve platen van de batterij slecht contact maken 	<ol style="list-style-type: none"> (1) Plaats de batterij opnieuw (2) Nieuwe batterijen opladen of vervangen (3) Controleer of de positieve en negatieve polariteit van de batterij correct zijn geïnstalleerd
<p>Wanneer u op de gashendel drukt, draait de motor niet en knippert het indicatielampje van de drone voortdurend</p>	<p>De batterij van de drone is bijna leeg</p>	<p>Laad de batterij op of vervang een volledig opgeladen batterij</p>
<p>De propeller van de drone blijft draaien, maar kan niet opstijgen</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vervorming van de propeller 2. Het batterijvermogen van de drone is onvoldoende 	<p>Vervang de spiraalvormige prijs Laad de batterij op of vervang een volledig opgeladen batterij</p>
<p>De drone trilt hevig</p>	<p>Vervorming van de propeller</p>	<p>Vervang de propeller</p>
<p>De drone drijft altijd in één richting</p>	<p>Het middelpunt van de gyroscoop in is verkeerd</p>	<p>Kalibreer opnieuw horizontaal of start opnieuw op. Opnieuw uitlijnen</p>
<p>De drone verloor zijn evenwicht na een val</p>	<p>Het middelpunt van de gyroscoop is verkeerd</p>	<p>Kalibreer opnieuw horizontaal of start opnieuw op. Opnieuw uitlijnen</p>

Let op: de batterijen van de drone zijn bij aanvang nog niet volledig opgeladen! Laad deze eerst op voordat je de drone gaat gebruiken

RCFPVPro App Installatie

1. **Android:** Scan de onderstaande QR code om de app te downloaden en te installeren
2. **iOS:** Zoek in de Apple Store naar de 'RCFPVPro' app of scan de onderstaande QR code om de app te downloaden en te installeren.



Drone verbinden met de app

1. Zet de drone en de afstandsbediening aan. Op de afstandsbediening zal er nu een lampje branden. Dit betekent dat deze wacht totdat er een verbinding is met een mobiel apparaat.
2. Open de instellingen op je mobiel. Open de beschikbare wifi netwerken. Selecteer het wifi netwerk 'WiFiUFO_XXX'. Zorg ervoor dat je verbindt met dit netwerk. Als je succesvol bent verbonden zal het lampje stoppen met snel knipperen.
3. Open de RCFPVPro app. Klik op het 'Start' icoon om over te gaan tot live view met de drone camera.