

Leeftijd 14+

# GEBRUIKERSHANDLEIDING



Lees de gebruikershandleiding zorgvuldig door voor de eerste ingebruikname

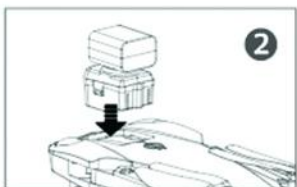
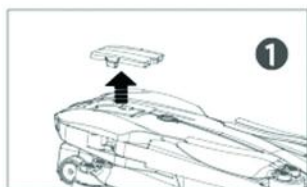
# SNELSTARTGIDS

Voordat je gaat vliegen, is het belangrijk om een grondige studie te maken van de drone.

\*Voor meer informatie, raadpleeg de gebruikershandleiding als referentie.

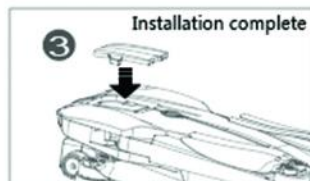
Zorg ervoor dat zowel de drone als de afstandsbediening volledig opgeladen zijn voordat je gaat vliegen.

## 1.1 Aandachtspunten voor installatie en demontage



**Stap 1:** steek de schroevendraaier in het gat van de obstakelvermijdende afdekplaat en haal hem eruit om de obstakelvermijdende afdekplaat te verwijderen.

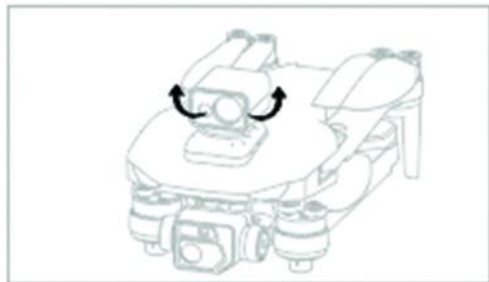
**Stap 2:** De apparatuur voor het vermijden van obstakels volgens de diagramrichting om aan te passen de goede positie, de verticale richting om de volledige installatie naar beneden te drukken.



**Stap 1:** Druk met de hand op de sluiting (figuur 1) en druk de binnenkant hard aan.

**Stap 2:** Verwijder de obstakelvermijdingsconstructie (Fig.2) naar boven toe en monteer de afdekplaat op de dronekoffer.

**!** Installatie van componenten voor het vermijden van obstakels moet worden voltooid in de staat van de UAV-uitschakeling, anders wordt het onderdeel beschadigd en kan het niet worden gebruikt. Verwijder de obstakelvermijding componenten, zorg ervoor dat u de stroom uitschakelt, anders leidt dit tot schade aan het apparaat, effect op het normale geval.



**!** Gebruiksproces voor het vermijden van obstakels, zal in de loop van heen en weer slingeren verrichting om het kunstmatige omwentelingsdeel te verbieden, om het apparaat dat de leiding leidt niet te beschadigen functioneel verlies.

## 1.2 Inleiding tot OAS

Obstakelvermijdingstechnologie als garantie om de veiligheid van UAA-vluchten te vergroten, is dat ook veranderen met de ontwikkeling van technologie.

Tijdens de vlucht verzamelt de UAV de informatie van de omgeving via zijn sensor, meet de afstand en geeft het bijbehorende bewegingscommando, bereikt dus de functie van "Obstacle avoidance".

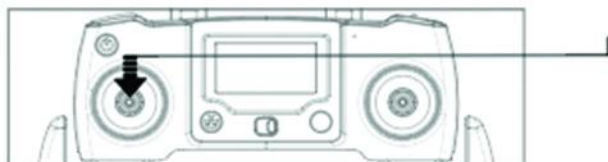


### ARBEIDSVOORWAARDEN

UAV BOOT standaard lage versnelling, UAV met 360 graden obstakelvermijdingsfunctie, in de standaard lage versnelling om de functie van het obstakel te vermijden.

Als de overstap naar hoge snelheid, omdat de vliegsnelheid te hoog is, zal leiden tot de UAV ontvangen instructies niet in de tijd leiden tot het raken van obstakels, dus in high-speed motion-modus heeft niet de mogelijkheid om de obstakels te vermijden.

Short Press Rocker: "Klik" namens de lagesnelheidsmodus;  
"Two-tone" vertegenwoordigt de hogesnelheidsmodus.



### ⚠ Waarschuwing ⚠

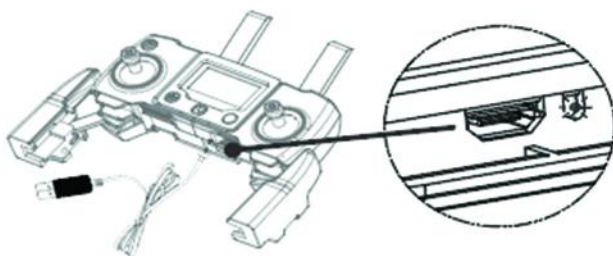
Het apparaat om obstakels te vermijden is een optisch apparaat, schiet alsjeblieft niet lange tijd rechtstreeks op de lanceerpoort van het apparaat om obstakels te vermijden, anders kan dit schade aan de ogen veroorzaken.

## BEREID DE AFSTANDBEDIENING VOOR

### LAAD DE AFSTANDBEDIENING OP

1. Ingebouwde afstandsbediening met oplaadbare batterij, wanneer de zender laagspanning heeft, het LED-lampje knippert langzaam en de zender heeft "DI-DI" -geluid, wat aangeeft dat dit nodig is in rekening worden gebracht.
2. Gebruik de 5v USB-kabel om de batterij op te laden, oplaadtijd ongeveer 50 minuten.
3. Het groene LED-lampje in de zender gaat branden tijdens het opladen en gaat uit wanneer de het opladen is voltooid.



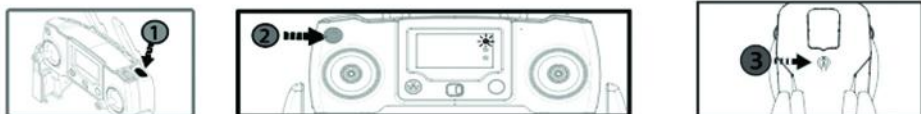


## IMPLEMENTEER AFSTANDSBEDIENING, INSTALLEER DE SMARTPHONE



1. Controller vouwt met fabrieksinstellingen. Zet eerst de antenne uit en zorg ervoor dat de antenne goed is verticaal, draai dan de hendel zoals getoonde foto's.
2. Verleng het handvat, installeer het mobiele apparaat, houd het goed en stabiel.

## KOPPELEN



## LED LICHT

1. Houd de fotoknop ingedrukt (foto 1) en schuif de aan/uit-schakelaar naar rechts om het apparaat in te schakelen zender (foto 2), en de zender heeft een geluid "Di" met het LED-lampje knipperend.
2. Schakel de drone in, de zender heeft een "Di" -geluid en het LED-lampje gaat branden, het koppelen van de drone is gelukt. Als het koppelen niet lukt, herhaal dan bovenstaande stappen alstublieft.

## GYROSCOOP KALIBRATIE

1. Houd de fotoknop ingedrukt (foto 1) en schuif de aan/uit-schakelaar naar rechts om het apparaat in te schakelen zender (foto 2) en dan heeft de zender een geluid "Di" met het LED-lampje knipperend.
2. Schakel de drone in, de zender heeft een "Di" -geluid en het LED-lampje gaat branden, het koppelen van de drone is gelukt. Als het koppelen niet lukt, herhaal dan bovenstaande stappen alstublieft.



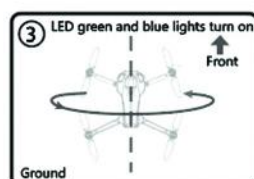
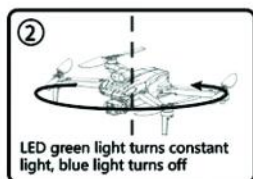
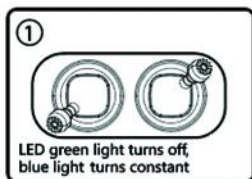
1. Houd de fotoknop ingedrukt (foto 1) en schuif de aan/uit-schakelaar naar rechts om het apparaat in te schakelen zender (foto 2), en dan heeft de zender een geluid "DI" met het LED-lampje knipperend.
2. Schakel de drone in, de zender heeft een "DI" -geluid en het LED-lampje gaat branden, het koppelen van de drone is gelukt. Als het koppelen niet lukt, herhaal dan bovenstaande stap alstublieft.

## KOMPAS KALIBRATIE

1. Kalibreer het kompas voordat u het voor de eerste keer gebruikt, kalibreer het indien nodig opnieuw.
2. Kalibreer het kompas opnieuw wanneer de drone onverwachts draait of giert.
3. kalibreer het kompas in een ruime buitenomgeving zonder interferentie van elektromagneet.

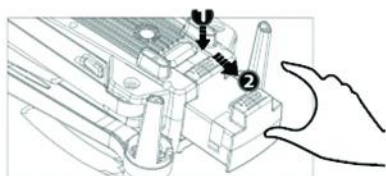
### De methode voor het kalibreren van het kompas is als volgt:

1. Beweeg de linker- en rechterjoysticks in verschillende richtingen (weergegeven als figuur 1) en houd vast ze stil totdat het blauwe lampje vooraan ononderbroken wordt en er geen piepton meer is.
2. Draai de drone langzaam horizontaal totdat het groene lampje aan de achterkant ononderbroken brandt en het lampje aan de voorkant blauw licht gaat uit met een duidelijk piepgeluid.
3. Draai de drone langzaam enkele cirkels rond met de neus naar boven gericht tot aan de voor- en achterkant lampjes gaan branden met nog een duidelijk piepgeluid, wat aangeeft dat de kalibratie is voltooid succesvol.  
Als het niet lukt om te kalibreren, herhaal dan de bovenstaande stap.



## BATTERIJ OPLADEN VOOR DRONE

Laad de vliegaccu op om deze te activeren voordat u deze voor het eerst gebruikt.



1. Houd de gesp vast en pak uit de slimme batterij



2. Sluit de accu aan op de USB-oplaadinterface

## BASISSTAP VLUCHTBEDIENING

1. Plaats het vliegtuig in een wijd open gebied zodat de voorkant uw voorkant is
2. Schakel de drone en de afstandsbediening in.
3. Verbind de afstandsbediening met de drone en ga verder met de initialisatie van de drone detectie.
4. Verbind het vliegtuig met je telefoon en ga naar de interface voor beeldovergangen.
5. Ontgrendel het vliegtuig nadat de gyrodetectie van het vliegtuig is voltooid.
6. Trek de gashendel omhoog, het vliegtuig stijgt op en bestuurt de vlucht van het vliegtuig met links / rechter stok.
7. Trek de gashendel naar beneden om het vliegtuig te laten landen.
8. Trek de gashendel omlaag naar de onderste stand en houd deze 3 seconden vast om te vergrendelen vliegtuigen.
9. Haal de batterij uit de drone en schakel de afstandsbediening uit.

## VIDEOSUGGESTIES EN TIPS

1. Voer een pre-flight checklist uit
2. Kies de juiste gimbal-opnamehoek
3. Vlieg bij mooi weer zonder wind
4. Voer testvluchten uit om vliegroutes vast te stellen en scènes te bekijken
5. Duw zachtjes tegen de stuurknuppel om de beweging van het vliegtuig soepel en stabiel te houden

## APP DOWNLOADEN EN INSTALLEREN

Scan de instructies en de QR-code op om de APP te installeren en naar de Operation-video te verwijzen het te downloaden pakket.

### INBEGREPEN ACCESSOIRES



Drone x1



Remote Control x1



Propeller x2



User Manual x1



Battery X 1



USB Charger x1



Flat Screwdriver x1



OAS Component x1  
(Optional)



## NOTITIES

Controleer het aantal accessoires zorgvuldig (zoals hierboven weergegeven). Geef een aankoopbewijs en neem contact op met de winkel voor vervanging als er onderdelen ontbreken.

## VEILIGHEIDSPARAMETERS

Kalibreer de GPS voorafgaand aan de eerste en herhaal de kalibratie wanneer het geografische gebied is opgeladen. Het zal stabiel vliegen.

Als u dit niet doet, kan dit resulteren in een vliegreis.

1. Dit product is bedoeld voor kalibratiegebruik en door gebruikers ouder dan 14 jaar.
2. Wanneer u het product speelt, houd het product dan ver weg van u, zelfs de reserveonderdelen, zoals propellers en motoren.
3. Dit product kan worden gebruikt in een veilige en open legale ruimte. Speel het volgens uw vaardigheid niveau en geestestoestand.
4. Lees de instructies over de vliegomgeving zorgvuldig door voordat u met dit product gaat vliegen. Speel dit product in de omgeving.
5. Controleer de lokale wetgeving zorgvuldig voordat u met dit product vliegt. Speel dit product in overeenstemming met de lokale wetgeving strikt. Speel dit product niet boven de lokale wettelijke regel.

## VRIJWARING

Lees deze disclaimer zorgvuldig door voordat u het product gebruikt. Door dit product te gebruiken, u accepteert en gaat akkoord met de inhoud van deze disclaimer.

1. Dit product is bedoeld voor kalibratiegebruik en door gebruikers ouder dan 14 jaar.
2. Gebruikers dienen strikt de instructies van de gebruikershandleiding op te volgen en te leren vliegen met een drone correct, anders kan dit schade toebrengen aan de gebruikers of omringende mensen en omgeving.
3. Controleer de lokale wetgeving zorgvuldig voordat u met dit product vliegt. Speel dit product in overeenstemming met de lokale wetgeving strikt. Speel dit product niet boven de lokale wettelijke regel.
4. Als verschillende versies semantisch verschillen, verwijst het land of gebied naar het gerelateerde taal versie.
5. Gebruikers kunnen dit product niet demonteren en repareren. Anders kan dit leiden tot schade. Wij zijn niet verantwoordelijk voor eventuele verliezen of schade.

## VLUCHT OMGEVING



**Binnen:** Ruime ruimtes uit de buurt van barrières, drukte of huisdieren hebben de voorkeur.



**Buitenshuis:** Zonnig, windstil en winderig weer en bij voorkeur.



Vlieg niet in extreme omgevingen, zoals hitte, kou, harde wind of hevige regen.

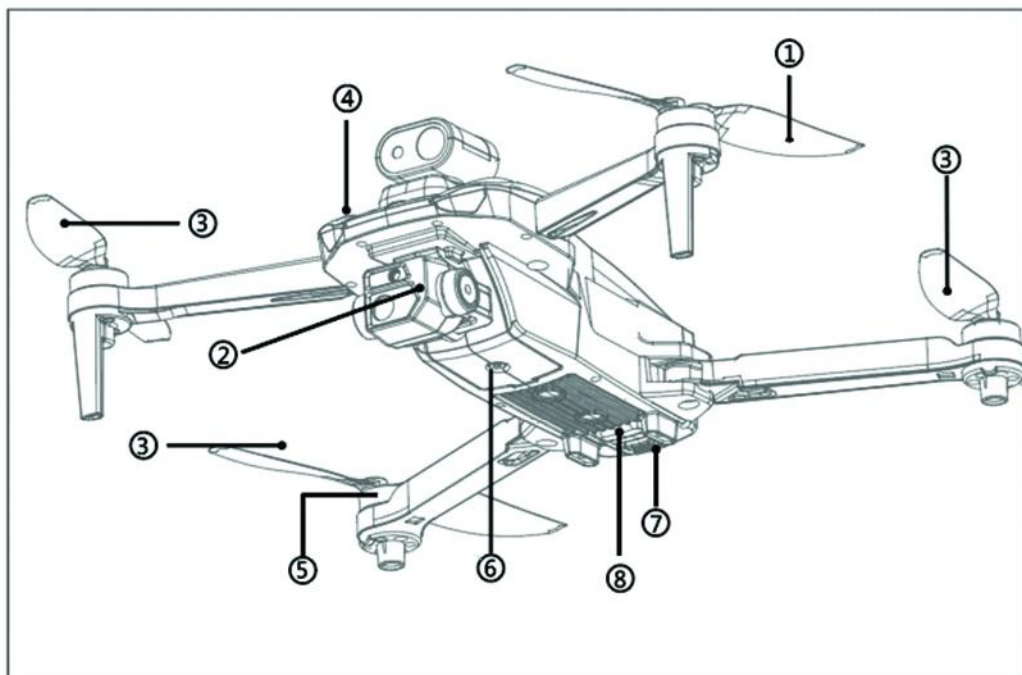


Houd de drone tijdens de vlucht in het zicht en houd deze uit de buurt slagbomen, hoogspanningskabels, bomen en mensen.

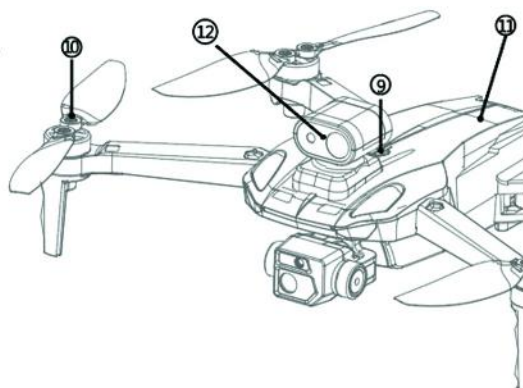
## 1.0 Productomschrijving

- Nieuw modulair ontwerp, eenvoudig te monteren en te upgraden
- 5g Wi-Fi digitaal kaarttransmissiesysteem, het brengt een ander visueel effect
- Ingebouwd vluchtcontrolesysteem van de nieuwste generatie, biedt een stabiele en betrouwbare vluchtfunctie
- Ingebouwd GPS-positienavigatiesysteem, nauwkeurigere en veiligere vlucht

### KEN UW UAV



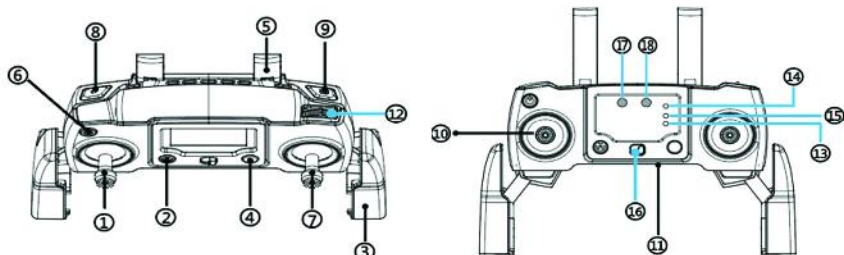
1. Propeller A (voorwaartse propeller)
2. HD-camera
3. Propeller B (achterwaartse propeller)
4. Indicatielampje voorzijde (blauw)
5. Motoriek
6. Visie Positielens
7. Batterijgesp
8. Zwart indicatielampje (groen)
9. Aan/uit-schakelaar
10. Propellerschroef
11. GPS
12. OAS-component (optioneel)



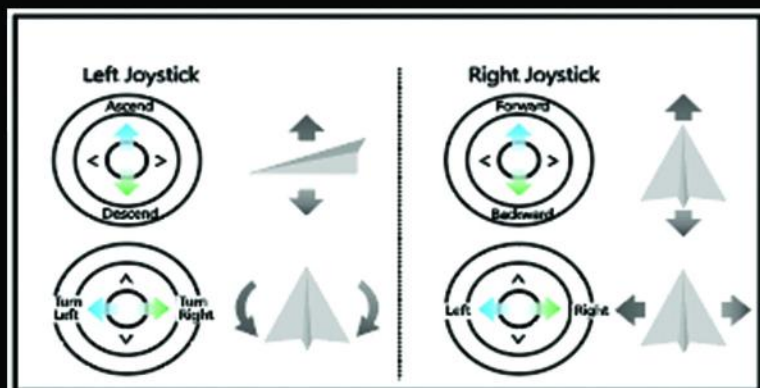


## KEN UW AFSTANDSBEDIENING

1. Linkerjoystick/headless-modus (lang indrukken)
2. Eén toets Terug naar huis (lang indrukken)
3. Telefoonhouder
4. Motor ontgrendelen/vergrendelen (lang indrukken)/één toets omlaag (lang indrukken)
5. Antenne
6. Aan/uit-schakelaar
7. Rechterjoystick
8. Video
9. Foto
10. Schakelaar voor hoge/lage snelheid (kort indrukken) Omheiningsschakelaar (lang indrukken)
11. USB-oplaadinterface
12. Gimble-pitchhoek
13. GPS-modus (constant licht) Stem af op thuismodus (knipperend licht)
14. Omheiningsschakelaar (constant licht) Koppelen/laag vermogen (knipperend licht)
15. Headless-modus (constant licht)
16. Modusschakelaar (Vision Positioning Mode/ Outdoor GPS Mode)
17. Kompaskalibratiemodus (lang indrukken)
18. Gyroscopkalibratiemodus (lang indrukken)



De standaardmodus is "Amerikaanse hand", gebruik de linker joystick om de vlieghoogte en vliegrichting te regelen, en de juiste joystick om de richting vooruit, achteruit, links en rechts zijwaarts te regelen. Je kan ook druk op de knop van de gimbal-hellingshoek om de hellingshoek van de camera te regelen.





## (Modus 1)

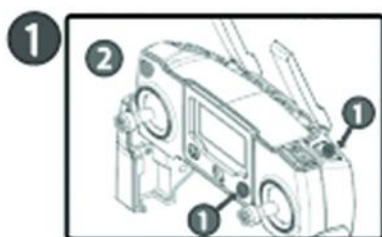
### Schakel tussen Amerikaanse hand en Japanse hand

1. Druk op de knop aan de rechterkant (zie Modus 1) wanneer de afstandsbediening niet is ingeschakeld nog overgestapt.
2. Schakel de afstandsbediening in en op het scherm verschijnt het nummer 01.
3. Wissel van Amerikaanse naar Japanse hand, schakel de afstandsbediening uit en weer in vervolledigen.

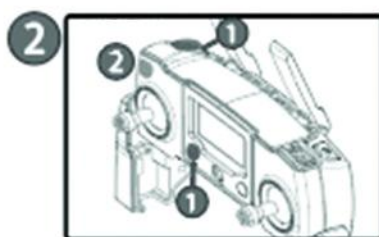
## (Modus 2)

### Schakel tussen Japanse hand en merican hand

1. Druk op de knop aan de rechterkant (zie Modus 1) wanneer de afstandsbediening niet is ingeschakeld nog overgestapt.
2. Schakel de afstandsbediening in en op het scherm verschijnt het nummer 01.
3. Wissel van Amerikaanse naar Japanse hand, schakel de afstandsbediening uit en weer in vervolledigen.



Modus 1



Modus 2

## 2.0 Voor de vlucht om voor te bereiden

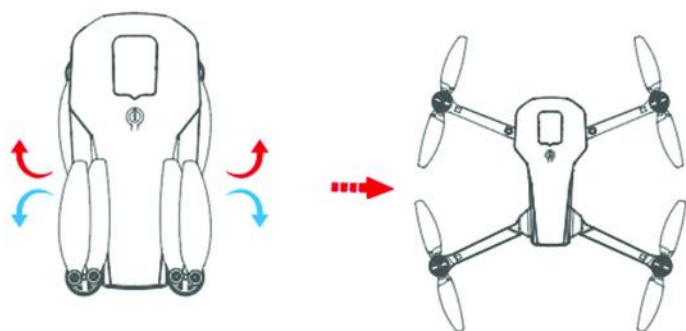
### 2.1 APP downloaden en installeren

Scan de QR-code om te downloaden of open de APP Store om "UAV GO" te bereiken

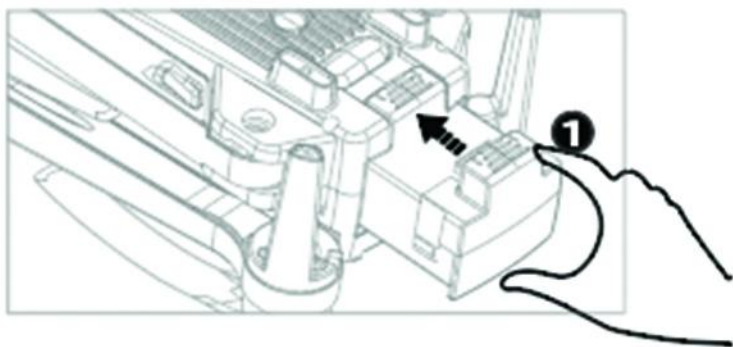
# BEREID DE DRONE VOOR

## 2.2 Onvertelde het vliegtuig

Het vliegtuig is opgevouwen in de verpakking. Volg de stappen om het vliegtuig uit te vouwen.



## 2.3 Installatie van de batterij



### ⚠ Opmerkingen:

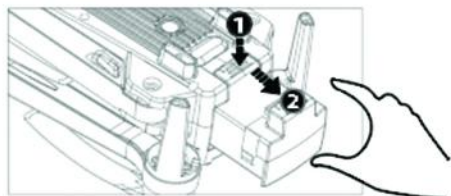
De batterij moet stevig worden geïnstalleerd, zo niet, dan kan het vliegtuig neerstorten als gevolg van een stroomstoring tijdens de vlucht.



## 2.4 Batterij opladen voor Drone

Laad het vluchtbeslag op om het te activeren voordat u het voor de eerste keer gebruikt.

1. Houd de gesp vast en haal de slimme batterij eruit.
2. Sluit de batterij aan op de USB-oplaadinterface.



1. Houd de gesp vast en haal hem eruit de slimme batterij.



2. Sluit de accu aan op de USB-oplaadinterface.

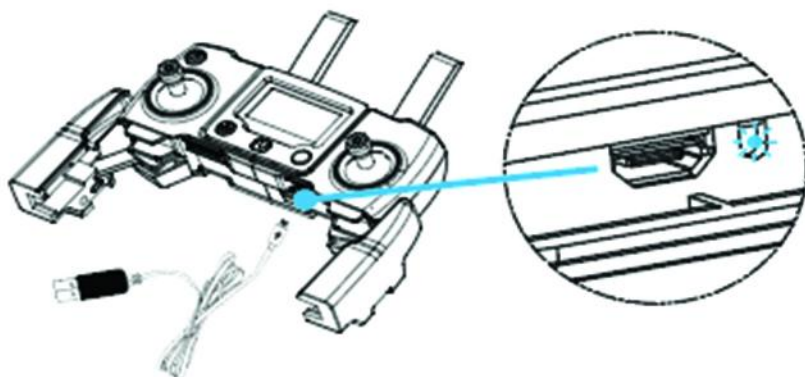
1. Sluit de USB-oplaadkabel aan op de 5V USB-oplader (Recommenders 5V 2A-oplader).
2. Steek de USB-connector in de oplaadinterface van de drone-accu.

### Opmerkingen:

Het LED-lampje gaat branden tijdens het opladen en gaat uit wanneer het opladen is voltooid. Het duurt ongeveer 2-4 uur om volledig op te laden en geeft ongeveer 16-18 minuten hardlopen tijd wanneer volledig opgeladen.

# BEREID DE AFSTANDSBEDIENING VOOR

## 2.5 Laad de afstandsbediening op



1. Ingebouwde afstandsbediening met oplaadbare batterij, wanneer de zender laagspanning heeft, het LED-lampje knippert langzaam en de zender heeft "DI-DI" -geluid, wat aangeeft dat dit nodig is in rekening worden gebracht.
2. Gebruik de 5V USB-kabel om de batterij op te laden, oplaadtijd ongeveer. 50min.
3. Het groene LED-lampje in de zender gaat branden tijdens het opladen en gaat uit wanneer de het opladen is voltooid.

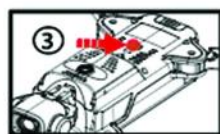
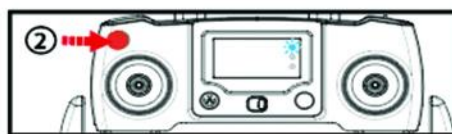
## 2.6 Implementeer afstandsbediening, Installeer de smartphone



1. Controller is inklapbaar met fabrieksinstelling, Zet eerst de antenne uit en zorg ervoor dat de antenne verticaal staat en draai vervolgens de hendel als foto getoond.
2. Verleng het handvat, installeer het mobiele apparaat, houd het goed en stabiel.

## 2.7 Koppelen

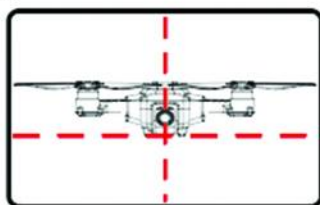
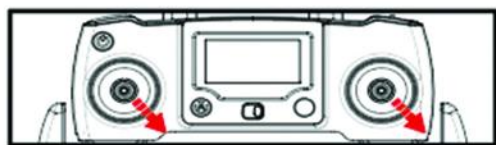
LED verlichting



1. Houd de fotoknop ingedrukt (foto 1) en schuif de aan/uit-schakelaar naar rechts om het apparaat in te schakelen zender (foto 2), en dan heeft de zender een geluid "Di" met het LED-lampje knipperend.
2. Schakel de drone in, de zender heeft een "Di" -geluid en het LED-lampje gaat branden, hij verdrinken pairing zal succesvol zijn. Als het koppelen niet lukt, herhaal dan bovenstaande stappen alstublieft.

## 2.8 Gyroscop Kalibratie

Nadat het vliegtuig en de afstandsbediening zijn gekoppeld, plaats het vliegtuig op een vlakke ondergrond en volg de onderstaande indicatiefoto's om de gyro te kalibreren. Zodra de voorlichten van het vliegtuig veranderen van knipperen naar aanschrijven, is de gyrokalibratie geslaagd.



- ⚠ • De kalibratie van de gyroscop is standaard uitgevoerd in de fabriek. Gyroscopkalibratie hoeft niet te worden uitgevoerd, tenzij het vliegtuig het vliegtuig niet kan verlaten detectieprocedure voor vliegtuiginitialisatie terwijl de detectie van vliegtuiginitialisatie procedure is voltooid.
- Zorg ervoor dat u het vliegtuig op een horizontaal oppervlak plaatst tijdens het kalibreren, als u dit niet doet, heeft dit invloed op het licht.



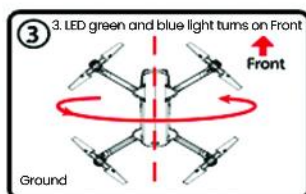
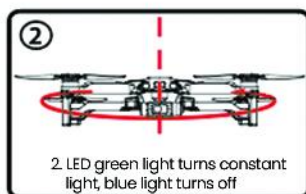
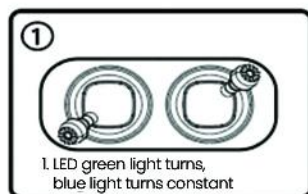
## 3.0 Eerste keer vliegen

### 3.1 Kompas Kalibratie

1. Kalibreer het kompas voordat u het voor de eerste keer gebruikt. Kalibreer het indien nodig opnieuw.
2. Kalibreer het kompas opnieuw wanneer de drone onverwachts draait of giert.
3. Kalibreer het kompas in een ruime buitenomgeving zonder interferentie van elektromagneet.

#### De methode voor het kalibreren van het kompas is als volgt:

1. Beweeg de linker en rechter joystick in verschillende richtingen (zie afbeelding 1) en houd vast stil totdat het blauwe lampje vooraan ononderbroken wordt met een duidelijke piepton.
2. Draai de drone langzaam horizontaal totdat het groene lampje aan de achterkant ononderbroken brandt en het lampje aan de voorkant blauw licht gaat uit met een duidelijk geluid uit de piepton.
3. Draai de drone langzaam enkele cirkels rond met de neus naar boven gericht tot aan de voor- en achterkant lampjes gaan branden met nog een duidelijk piepgeluid, wat aangeeft dat de kalibratie is voltooid succesvol, als het niet lukt om te kalibreren, herhaal dan de bovenstaande stap.



## 3.2 Vliegtuigstatus

### 1. Indoor Altitude Hold-modus:

Zet de schakelaar op de indoor hoogtemodus en je kunt zowel de voorkant als de drone zien achterlichten worden solide.

### 2. Outdoor GPS-modus:

Draai de schakelaar naar de GPS-modus voor buiten en je kunt zowel de voor- als achterkant van de drone zien lampjes gaan knipperen, wat aangeeft dat er onvoldoende of geen GPS-satellieten zijn gezocht.

Wanneer 8 GPS-satellieten met succes zijn doorzocht, zou het blauwe licht aan de voorkant verschijnen ononderbroken worden, wat wijst op het succesvolle proces van het zoeken naar satellieten.

### 3. Headless-modus:

De richting waarin de drone opstijgt is naar voren en de andere kant langs de pijl is achteruit, en de verticale richting van de pijl is links en rechts.

- 4. Automatische terugkeer naar thuismodus:** Schakel de modus naar rechts om auto to home in te schakelen modus.  
Het groene lampje gaat langzaam knipperen, wat aangeeft dat de terugkeer naar huis is ingeschakeld.
- 5.** Wanneer de batterij van de drone bijna leeg is, gaan zowel het blauwe als het groene lampje snel branden knipperend.  
Houd de drone onder deze omstandigheden binnen uw gezichtsveld.

Modi	Navigatie-indicator lichtblauw)	Navigatie-indicator licht groen)
Indoor Altitude Hold-modus	Constant licht	Constant licht
Outdoor GPS-modus (positionering)	Constant licht	Knipperend licht
Outdoor GPS-modus (niet-positionering)	Knipperend licht	Knipperend licht
Hoofdloze modus	Snel knipperend licht voor 3 keer	Snel knipperend licht voor 3 keer
Keer terug naar de thuismodus	Constant licht	Langzaam knipperend
Spanning op het eerste niveau	Langzaam knipperend	Langzaam knipperend
Spanning op het tweede niveau	Snel knipperend	Snel knipperend
Afstandsbediening Losgekoppeld	Snel knipperend	Snel knipperend
Onvoorbereid op de vlucht	Afwisselend langzaam knipperend	Langzaam knipperend afwisselend

### 3.3 Motor vergrendelen/ontgrendelen

#### Motor ontgrendelen:

##### Optie één:

Zodra het koppelen is gelukt, zet u de schakelaar op de indoor height home of outdoor GPS-modus en beweeg de linker- en rechterjoystick in verschillende richtingen (zie hieronder) totdat de achter- en voorlichten tweemaal knipperen, wat aangeeft dat de motor is ontgrendeld. De motor begint dan met een lage snelheid te draaien.

##### Optie twee:

Druk lang op de "one-key-unlock"-knop om de motor te ontgrendelen.



## Slotmotor:

### Optie één:

Nadat de drone is geland, zet u de linkerjoystick in de laagste stand (weergegeven als de linkerfiguur) totdat de motor stopt met draaien en zowel de voor- als achterlichten tweemaal knipperen, aangeeft dat de motor is vergrendeld.

### Optie twee:

After the drone lands, toggle the left and right sticks to different directions (shown as the right figure) until the motor stops rotating and both of the front and back lights blink twice, indicating the motor has been locked.



Optie één



Optie Twee

- ⚠ 1. Wanneer er een GPS-sigitaal is, ontgrendelt u de motor in GPS-modus buitenshuis of binnenshuis hoogte houden modus.
- 2. Als er geen GPS-sigitaal is, ontgrendelt u de motor in de indoor height hold-modus.
- 3. De motor zou zichzelf automatisch vergrendelen na 6 seconden zonder bediening.

## 3.4 Basisvluchtbedieningsstap

1. Plaats het vliegtuig in een wijd open gebied zodat de voorkant uw voorkant is
2. Schakel de drone en de afstandsbediening in
3. Verbind de afstandsbediening met de drone en ga verder met de initialisatie van de drone detectie.
4. Verbind het vliegtuig met je telefoon en ga naar de interface voor beeldovergangen.
5. Ontgrendel het vliegtuig nadat de gyrodetectie van het vliegtuig is voltooid.
6. Trek de gashendel omhoog, het vliegtuig stijgt op en bestuurt de vlucht van het vliegtuig met links / rechter stok.
7. Trek de gashendel naar beneden om het vliegtuig te laten landen.
8. Trek de gashendel naar beneden en houd deze 3 seconden vast om de drone te vergrendelen.
9. Haal de batterij uit de drone en schakel de afstandsbediening uit.

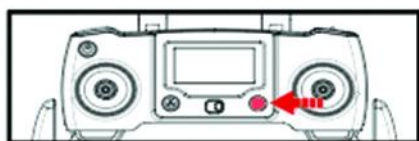


## Videosuggesties en tips:

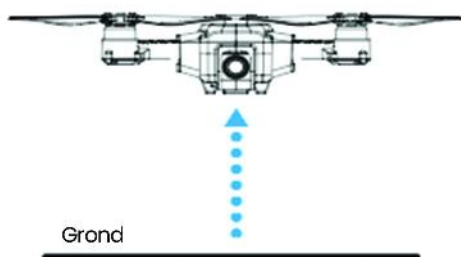
1. Voer een pre-flight checklist uit
2. Kies de juiste gimbal-opnamehoek
3. Vlieg bij mooi weer zonder wind
4. Voer testvluchten uit om vliegroutes vast te stellen en scènes te bekijken
5. Duw zachtjes tegen de stuurknuppel om de beweging van het vliegtuig soepel en stabiel te houden

### 3.5 Start met één toets

Ontgrendel de motor in GPS-modus voordat u vertrekt. Zorg ervoor dat de GPS-signalen goed zijn ontvangen (het blauwe LED-lampje aan de voorzijde brandt ononderbroken). Het groene licht aan de achterkant knippert, de satellieten voorstellend het zoeken is voltooid en de drone is klaar om buiten te vliegen.

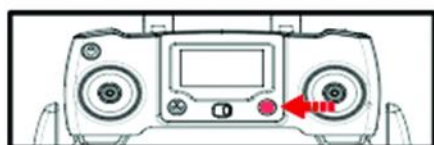


Druk lang op de knop om de motor te ontgrendelen



Ontgrendel de motor in de GPS-modus buitenshuis, wanneer de motor langzaam begint te draaien, lichtjes op de linker joystick drukken, de drone stijgt langzaam op.

### 3.6 Landing met één toets



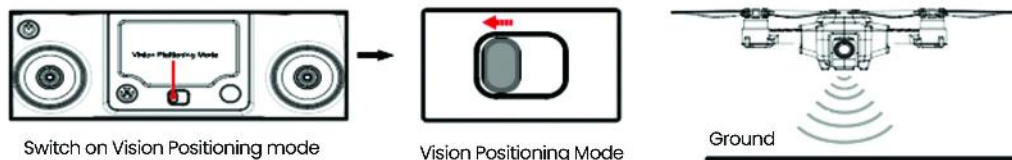
Druk op de knop om de drone te besturen automatisch landen



## Opmerkingen:

1. Het maakt de controle van volledige richtingen mogelijk, inclusief vooruit, achteruit naar links draaien, naar rechts draaien, tijdens landen.
2. Zorg ervoor dat het landingsgebied vlak en ruim is, weg van drukte of obstakels.
3. De landingsfunctie met één toets kan alleen worden geactiveerd wanneer de drone binnen 10 meter van het huis vliegt punt.

## 3.7 Visie Positioneringsmodus



### ⚠️ **Opmerkingen:**

Zet de drone op een vlakke ondergrond en zorg ervoor dat het indicatielampje aan de voor- en achterkant ononderbroken brandt. Voor het opstijgen.

## Vision Positioning System-functie

De ID van het Vision Positioning System wordt meestal gebruikt in de binnenomgeving wanneer GPS week of is niet beschikbaar.

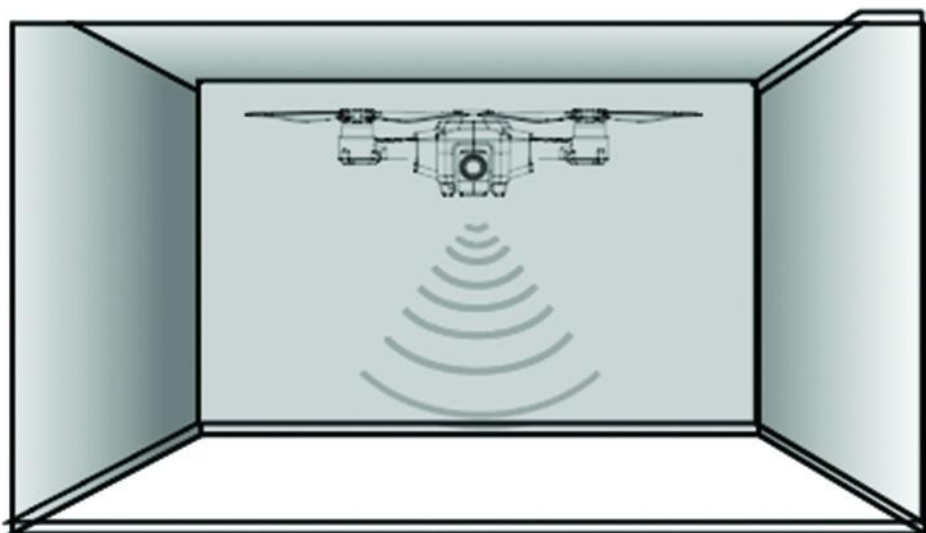
Het werkt het beste wanneer de hoogte van het vliegtuig minder dan 10 meter is.

De precisie van het zichtsysteem wordt gemakkelijk beïnvloed door de lichtsterkte en kenmerken van de kenmerkende texturen. Zodra de afbeeldingstextuur niet beschikbaar is, schakelt uw vliegtuig over naar gebaarmodus Automatisch.

### Wees voorzichtig bij het bedienen van de drone in de volgende situatie:

1. Vlieg snel op een hoogte van minder dan 5,0 m.
2. Vlieg over monochrome oppervlakken zoals (puur zwart, puur rood, puur rood en puur groen)
3. Vlieg over sterk lichtreflecterende oppervlakken of oppervlakken die gevoelig zijn voor reflectie.
4. Vlieg over water naar transparante objecten.
5. Vlieg over bewegende objectoppervlakken (zoals menigten, zwaaien, jongleren en glas)
6. Vlieg over een gebied waar het licht dramatisch en snel verandert.
7. Vlieg over extreem donkere ( $lux < 10$ ) of extreem heldere ( $lux > 10.000$ ) oppervlakken
8. Vlieg over oppervlakken zonder duidelijke structuren.
9. Vlieg over oppervlakken met sterk herhalende texturen (kleine rastersteen in dezelfde kleur)

10. De vliegsnelheid moet binnen een gematigd bereik worden geregeld. Wanneer het vliegtuig 1 meter tegen de grond, mag de vliegsnelheid nooit hoger zijn dan 5 m/s wanneer de vliegtuig 2 meter boven de grond is, mag de vliegsnelheid niet hoger zijn dan 14 m/s.

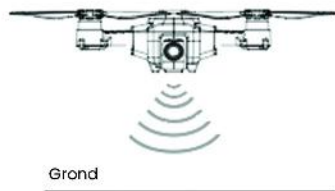


- Houd de sensor altijd schoon.
- Het zichtsysteem is alleen effectief als de drone zich binnen een hoogtebereik van 10 bevindt meter.
- Zorg ervoor dat het licht helder genoeg is en dat de oppervlakken duidelijke texturen hebben dat het zichtsysteem door herkenning de bewegingsinformatie kan verwerven de grondstructuur.
- Het zichtsysteem werkt mogelijk niet goed wanneer het vliegtuig over water vliegt, weinig licht grond en oppervlakken zonder duidelijke patronen of textuur.
- Gebruik geen ander ultrasoon apparaat met een frequentie van 40 KHZ als het zichtsysteem is in bedrijf.

## 3.8 Outdoor GPS-modus



Outdoor GPS-locatiemodus



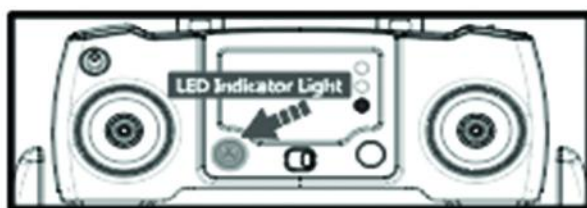
## Opmerkingen:

1. Zorg ervoor dat ten minste 8 GPS-satellieten zijn doorzocht om het GPS-signaal goed te kunnen ontvangen.
2. Het is in staat om een soepele vlucht en besturingsfuncties van positie vasthouden, hoogte vasthouden en aan te kunnen noodstop in outdoor GPS-modus.
3. Schakel over naar de indoor-hoogtevasthoudmodus als er geen GPS-signaal is.
4. Schakel de GPS-modus buitenshuis niet in in een omgeving met smalle rijstroken en hoog gebouw.

## 3.9 Keer terug naar de thuismodus

### ⚠️ Opmerkingen:

1. Zorg ervoor dat het GPS-positiesignaal goed wordt ontvangen (minstens 8 satellieten)
2. Zorg ervoor dat er tijdens de vliegroute geen barrières buiten de vlieghoogte aanwezig zijn terugkeer voor het inschakelen "return to hoke mode"
3. Zorg ervoor dat het startpunt uit de buurt van mensenmassa's en andere barrières ligt. Schakel "terug naar hoke mode" en de drone zou automatisch terugkeren naar huis

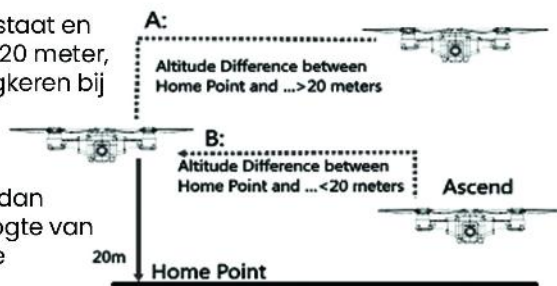


Druk lang op de knop en de zoemer klinkt "DI" om de one-key return drone te starten keert terug naar de laatst opgenomen locatie. Tijdens de terugvlucht kan de gebruiker dat wel regel de vlieghoogte met de afstandsbediening

## 3.10 Intelligente terugkeer naar huis onder laagspanning

A. Wanneer de drone op laag voltage staat en vliegt op een hoogte van meer dan 20 meter, het zou automatisch naar huis terugkeren bij de dezelfde hoogte en daal dan af.

B. Wanneer de drone op laag voltage staat en vliegt op een hoogte lager dan 20 meter, het zou stijgen tot een hoogte van 20 meter alvorens naar huis terug te keren en af te dalen.





## **Opmerkingen:**

1. Zorg ervoor dat er ten minste 8 GPS-satellieten zijn doorzocht om het GPS-signaal goed te kunnen ontvangen.
2. Raak geen andere knoppen aan wanneer de drone laagspanning heeft bereikt, keer terug naar huis modus.
3. Wanneer het laagspanningsalarm afgaat, zet u de drone handmatig terug of schakelt u hem in automatische terugkeer naar thuismodus.

## **Intelligente laagspanningsretour wordt geï**

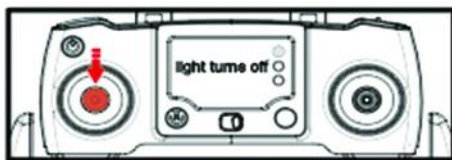
1. Het ingebouwde systeem berekent automatisch de vluchtafstand en batterij capaciteit voor terugkeer, vlucht die de veiligheid van de vlucht garandeert, vooral wanneer deze laag is toestand van de batterij.
2. De voor- en achterlichten knipperen wanneer de batterijspanning lager is dan 7,05 V, waardoor de laagspanningsalarm.

## **3.11 Hek modus**

De afrasteringsmodus is de standaardmodus bij het opstarten.

Druk minimaal 2 seconden op de knop aan de linkerkant van de controller om de hek modus. Druk 2 seconden om de afrasteringsmodus in te schakelen.

Vlieg met de drone binnen een hoogte van 30 meter en een bereik van 200 meter. (er is een langdurig helder piepgeluid bij het schakelen tussen modi.)

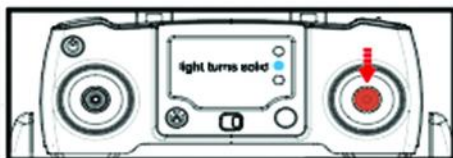


## **Opmerkingen:**

1. Als u een nieuwe piloot bent, schakel de afrasteringsmodus dan niet uit.
2. Volg de lokale regelgeving en regels wanneer u met een drone vliegt.

## **Hoofdloze modus**

Druk lang op deze knop op de afstandsbediening om de headless-modus in te schakelen. Het indicatielampje brandt continu als u nogmaals op deze knop drukt om de headless-modus uit te schakelen. Dit indicatielampje gaat uit.



## 4.0 Na de landing

1. Bestuur de drone om op de grond te landen en de motor te vergrendelen.  
Er zijn drie manieren om de drone te besturen om te landen.  
Bedien het handmatig om te landen, schakel één toetslanding in om het terug te sturen, of schakel automatische terugkeer naar thuismodus in om automatisch terug te keren.
2. Druk minimaal twee seconden op de dronevoeding en laat vervolgens de knop los.  
Het indicatielampje zou uitgaan. Schakel vervolgens de afstandsbediening uit.
3. Haal de drone-accu uit de drone.

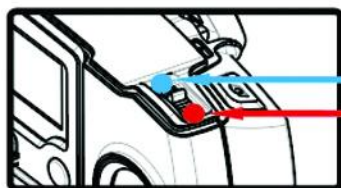
## Gimbal-camera

### Over de gimbal

Whist listing, de camera van de drone kan worden aangepast om de scène op verschillende manieren vast te leggen hoeken, waardoor u een superieure ariel-fotografie-ervaring krijgt.

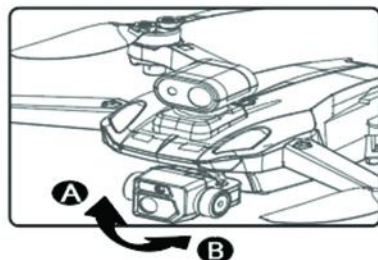
### Aanpassing van de camerahoek

Gebruik de kantelhoekknop om de kijkhoek van de camera aan te passen van -90 graden tot 0 graden.



Gimbal-hoek neemt toe

Gimbalhoek neemt af



### Opmerkingen:

1. Verbied handmatig de hoek van de camera aan te passen, dit kan structurele storingen veroorzaken.
2. De stekker van de kabel kan bij het installeren van de camera niet tegenover elkaar worden geplaatst, kan de camera beschadigen componenten en falen.
3. Verbied het plaatsen / uittrekken van de cd tijdens het vliegen, dit kan de gegevens beschadigen of verlies veroorzaken

## Batterij instructies

- Er is een zeker risico bij het gebruik van lithiumbatterijen.  
Het kan brand veroorzaken; lichamelijk letsel of verlies van eigendommen.  
Gebruikers moeten zich bewust zijn van de risico's en de volledige verantwoordelijkheid nemen voor onjuist gebruik van de batterij.
- Als de batterij lekt, vermijd dan contact met uw ogen of huid met elektrolyt. Zodra dit gebeurt, wast u uw ogen met helder water en zoekt u medische hulp onmiddellijk.
- Haal de stekker onmiddellijk uit het stopcontact als u een vreemde geur, geluid of smog waarneemt.

## Batterij opladen

- Gebruik een standaard 5V USB-oplader om op te laden en gebruik geen versleten of oude batterijen kosten.
- Laad geen dilatante of versleten batterij op
- Laad de batterij niet te vol op. Koppel de oplader los zodra deze volledig is opgeladen.
- Laad de batterij niet op in de buurt van brandbare stoffen, zoals tapijt, houten vloeren of hout meubels of op het oppervlak van elektronisch geleidende objecten.  
Houd tijdens het opladen altijd de batterij in de gaten.
- Laad geen batterijen op die nog niet zijn afgekoeld.
- De oplaadtemperatuur moet tussen 0°C en 40°C liggen

## Recycling van batterijen

Gooi de batterij niet weg bij het dagelijkse afval.

Maak uzelf vertrouwd met de plaatselijke afvalverwerkingsmethode en gooi deze weg dienovereenkomstig aan de speciale vereisten.

---

# Frequentie gestelde vragen

## Probleem:

1. De lichten bleven snel knipperen nadat het vliegtuig was ingeschakeld.
2. Na het opstijgen kan het vliegtuig niet stil blijven hangen, naar een kant kantelen groter.
3. De MAV trilt behoorlijk slecht.
4. De shuttle ontgrendelt niet. De staart blinkt.






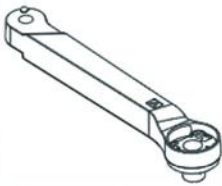



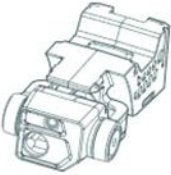


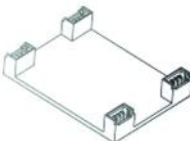
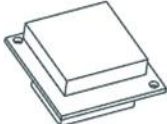


## Oplossing:

1. Het vliegtuig bevindt zich in de staat van de gyrocontrole, plaats het vliegtuig op het stationaire vliegtuig of de grond
2. Kalibreer de gyro opnieuw door het voertuig op een vlak of horizontaal oppervlak te plaatsen.
3. De messen zijn vervormd en moeten worden vervangen
4. De batterijspanning van het vliegtuig is te laag. Laad de batterij volledig op.



# LIJST MET PRODUCTONDERDELEN

## Basis eenheid

			
Face Shell F22-001	Bottom Shell F22-002	Flight Control Panel F22-003	Forearms (A) F22-004
			
Forearms (B) F22-005	Rear arm (A) F22-006	Rear arm (B) F22-007	Propellers F22-008
			
Motor F22-009	Camera Assembly F22-010	Charging Wire F22-011	Batteries F22-012
			
Electronic Regulation F22-013	GPS F22-014	OAS F22-015	Screw F22-016





T E D R O K A