CX-20

Auto-Pathfinder

6 AXIS SYSTEM

MANUALE ISTRUZIONE

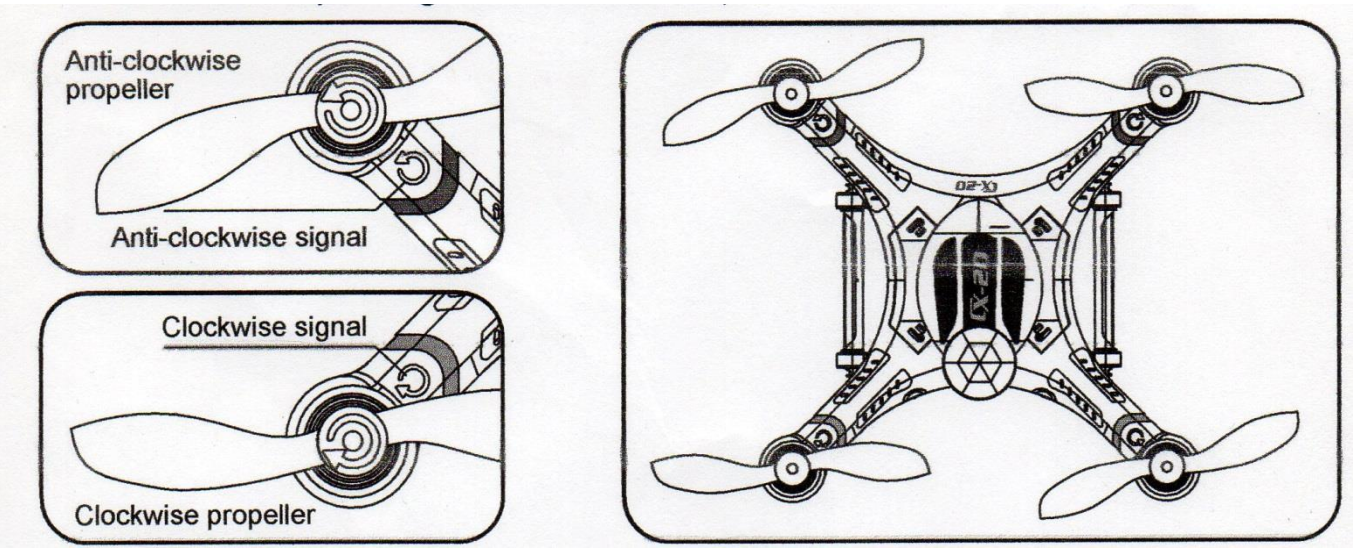
1 Istruzioni di montaggio

1 L'installazione Eliche

(1) Per preparare il Drone ed eliche

(2) L'elica con senso-contrassegno deve essere installato verso l'alto, ed assicurarsi che il senso-contrassegno sulle eliche sia lo stesso indicato sul braccio.

(3) Utilizzare la chiave esagonale in kit per stringere il dado dell'elica / motore (Nota: Per il dado nero stringere in senso antiorario, per il dado argento stringere in senso orario).



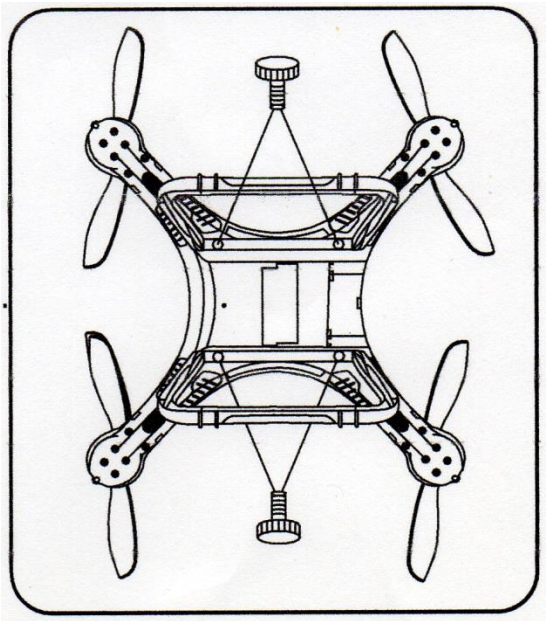
2 installazione carrello & antenna

(1) Per preparare il Drone ed i carrelli di atterraggio.

(2) Per installare il carrello di atterraggio fare attenzione al foro dell'antenna sul suo lato , e fissare il carrello di atterraggio con le viti.

(3) Installare l'altro carrello di atterraggio sull'altro lato, e fissare il carrello di atterraggio con le viti.

(4) Per posizionare e fissare l'antenna nella scanalatura del carrello di atterraggio utilizzare del 3M nastro adesivo (o fascetta).



2 Le istruzioni per le spie e lo stato

1 istruzione di LED:

Spia dietro di sinistra vedi disegno:

La spia di controllo principale - calibrazione di bordo, sblocco/blocco motore - luce didattica (luce gialla / luce rosso)

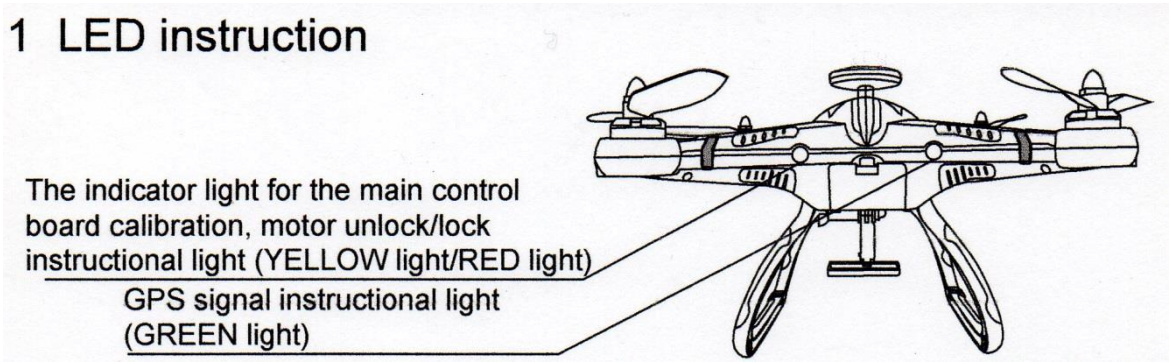
Spia dietro di destra vedi disegno:

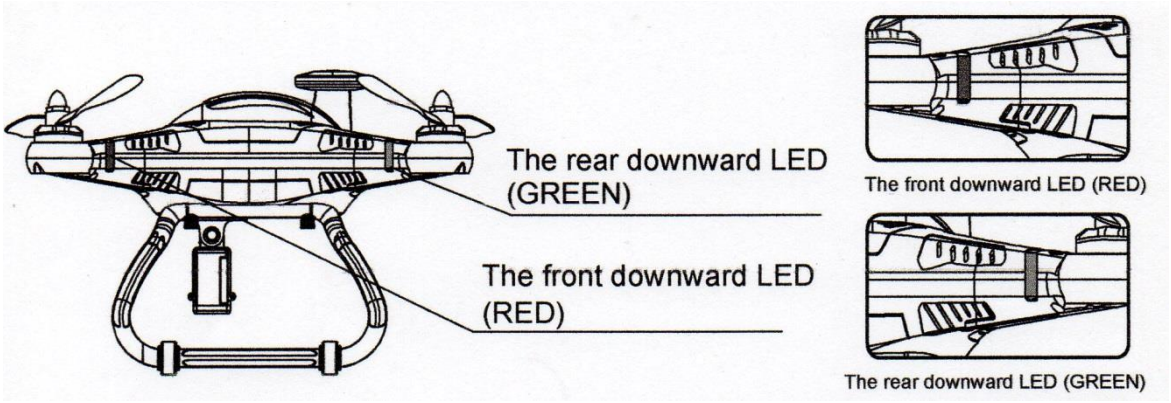
GPS segnale luminoso didattico (luce Verde)

Spie e strisce sotto i bracci direzionali vedi disegno:

La parte posteriore sotto LED (VERDE) - La parte anteriore sotto LED (ROSSE)

La parte anteriore strisce colorate (ROSSE) - La parte posteriore strisce colorate (GRIGIE)





2 Le descrizioni dello stato della spia LED:

(1) La spia anteriore sotto braccetto: A. La luce rossa è fissa quando il motore gira. B. La luce rossa lampeggia se la tensione e bassa e c'è un suono di allarme a una frequenza inferiore a 1Hz.

(2) La spia posteriore sotto il braccetto: A. la luce verde è fissa quando il motore gira. B. La spia lampeggia verde se c'è un suono di allarme a una frequenza inferiore a 1Hz.

(3) Le spie della scheda di controllo principale di calibrazione, blocca / sblocca motore. La spia gialla e la spia rossa lampeggiano alternativamente quando la scheda di controllo principale calibra. Il rosso lampeggia lentamente quando il motore è bloccato e la spia rossa è accesa fissa quando il motore è sbloccato.

(4) Indicatore del segnale GPS LED VERDE: La spia verde lampeggia quando meno di sei satelliti del sistema GPS sono ricevuti; la spia è accesa fissa quando più di sei satelliti GPS sono ricevuti dal sistema. NOTA: I satelliti ricevuti dal GPS del sistema devono essere più di sei in modo stabile per utilizzare il: Return Home Mode. (La spia verde si mantiene stabile)

3 Le funzioni del trasmettitore e le impostazioni (modo 2)

1 Introduzione al trasmettitore (vedi disegno RC)

Selettore di modalità SWB 0/1---------- Canale ausiliario 1 ----------2.4G Antenna----------Canale ausiliario 2

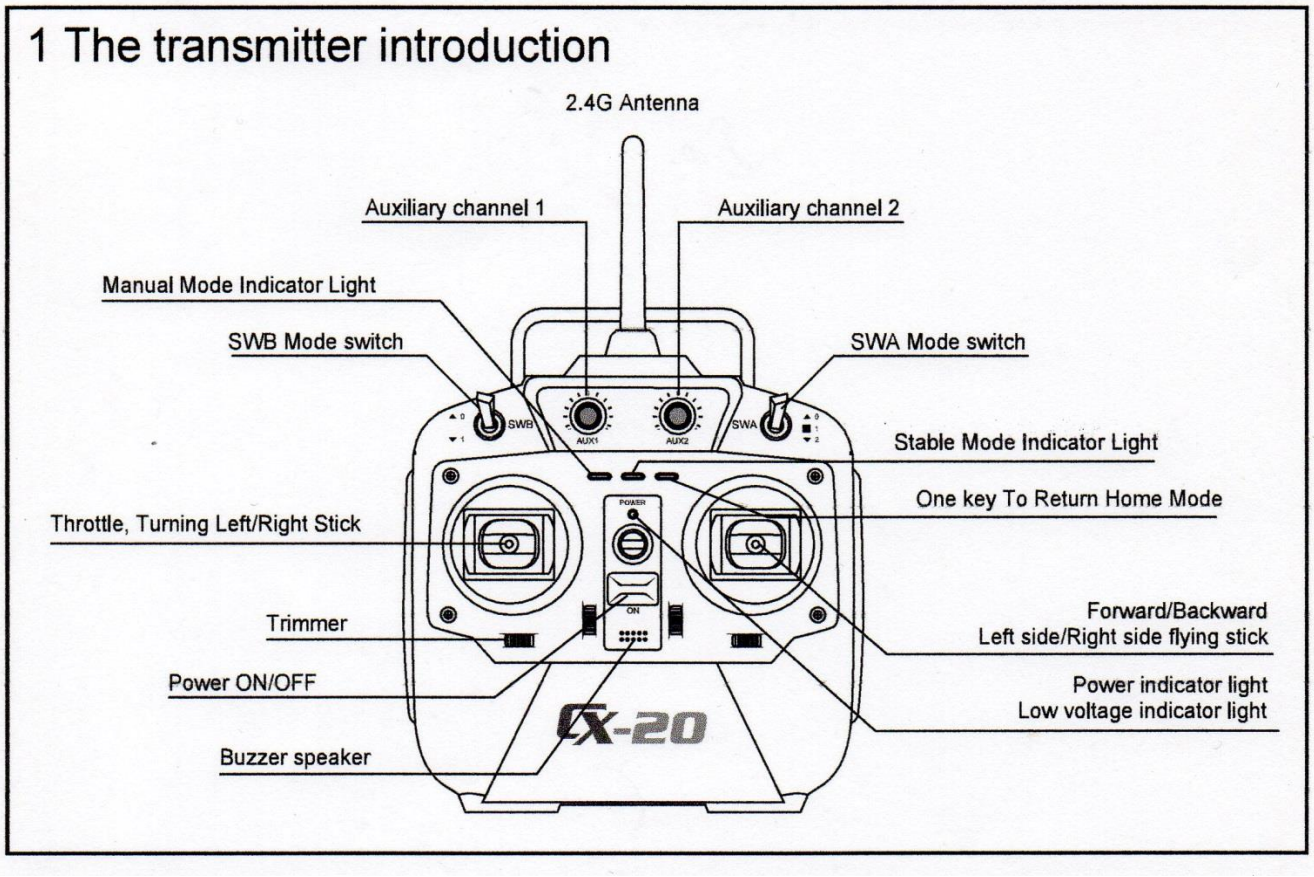
Selettore di modalità SWA 0/1/2-----Spia modalità manuale (spia sinistra)-----Spia modalità stabile (spia centrale)

Spia modalità Return Home Mode (spia destra)----------Selettore Accensione ON / OFF

Spia di alimentazione e Spia di bassa tensione (centrale rossa)----------Altoparlante Buzzer (bassa tensione)

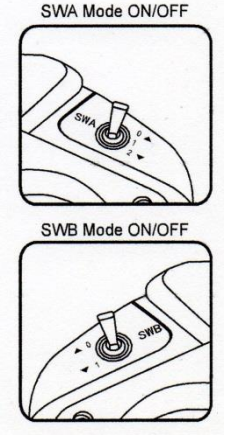
Trimmer: Stick destro: Volo Avanti / Indietro + Lato sinistro / lato destro

Stick sinistro: GAS SU/GIU + Girare Sinistra / Destra



2 impostazione Modalità trasmettitore. (CX-20 nell'esempio)

Modalità	SWB	SWA
Manuale	0	0
Stabile	0	1
Direzione volo Bloccata	1	1
Sensore altitudine	1	2
Ritorno alla base	0	2



4 Operazioni di base

1 Bilding:

(1) Inserire la batteria nel contenitore di batteria del drone e collegarli.

La spia rossa e la spia verde lampeggiano rapidamente alternativamente, si prega di non muovere e agitare il drone in questo momento; chiudere il coperchio della batteria quando la spia rossa e la spia verde si accendono lentamente ed alternate.

(2) Accendere il trasmettitore, il legame con il Drone avrà successo dopo che l'attivazione del suono del trasmettitore si arresta.

N.B.: 1. Mettere la leva del gas nella posizione più bassa prima del Binding.

N:B.: 2. GLI Switch SWA, ed SWB devono essere in posizione "0".

2 Per ricevere i segnali GPS:

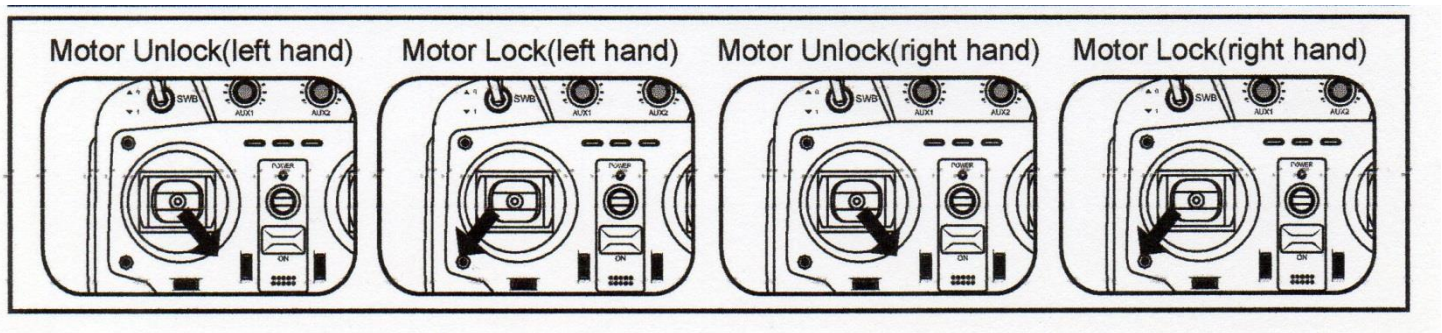
1) Per la prima volta all'aperto, ci vuole più tempo per ottenere i segnali GPS, attendere prego circa 2 minuti fino a quando la luce del LED diventa fissa.

(2) Si prega di non utilizzare le modalità GPS (modalità stabile e tornare alla modalità Home) interna al fine di evitare incidenti.

3 Motore Sblocca & Motore Blocca (vedi disegno):

(1) X Sbloccare i motori: dopo il binding, portare lo stik sinistro del gas nella posizione in basso a destra. Quando la luce rossa diventa fissa, i motori sono sbloccati.
(2) X Bloccare i motore: dopo il binding, portare lo stick sinistro del gas nella posizione in basso a sinistra . Quando la luce rossa lampeggia, i motori sono bloccati.

N.B.: dopo qualche secondo di tempo di fermo motori, i motori passano da soli in modalità bloccati.



4.Calibrazione:

Se il Drone vola incerto, ha bisogno di essere ricalibrato, per la calibrazione i metodi sono i seguenti:

(1) Portare lo stick di sinistra del gas nella posizione in basso a sinistra, la luce rossa e la luce verde lampeggiano alternativamente, allora è bloccato.
(2) Portare lo stick di sinistra del gas nella posizione in basso a destra fino a quando le luci rosse e gialle posteriori lampeggiano alternativamente, poi far decollare il Drone e farlo librare in aria per più di 20 secondi, riportarlo a terra e bloccarlo di nuovo. Il Drone può volare costantemente dopo che è ri-sbloccato.

N.B.: vedi anche nota del 3/5 giri orari orizzontale e verticale (foglio aggiuntivo)

5 Modalità Switch(interruttori)

(1) Modalità Manuale: Impostare SWA sulla posizione "0", dopo che i motori sono sbloccati, per spingere lo stick del gas, allora si può andare avanti / indietro, andare su / giù, sinistra do-lato volo / destra volare, girare a sinistra / destra, etc.…

(2) Modalità Stabile: Per togliere il Drone e tenerlo in una certa altezza in modalità manuale, quindi impostare SWA sulla posizione "1", SWB sulla posizione "0", il Drone inizierà a oscillare, poi spingere la stick del gas nella posizione centrale, il Drone manterrà l'altitudine e la posizione attuale.

N.B.: 1.In modalità stabile, l'indicatore di segnale luminoso GPS deve essere costante, significa che il segnale è buono.

N.B.: 2.In modalità stabile, potrebbe muoversi in un certo intervallo secondo la velocità del vento ed il tempo, quindi è necessario uno spazio di sicurezza sufficiente per volare.

N.B.: 3.In Modalità Stabile, lo stick del gas deve essere in posizione centrale, ci sarà un suono di "Bip, bip, bip ..." quando lo stick del gas è in posizione centrale in modo di essere controllato.

(3) Modalità ritorno a casa: Quando è necessario far rientrare il Drone, impostare la SWB sulla posizione "0", la SWA sulla posizione "2". Poi il Drone tornerà indietro al punto di partenza per il punto diritto. Se il punto di ritorno è superiore a 15 metri, il Drone tornerà indietro nel l'altitudine attuale. Se il punto di ritorno è inferiore a 15 metri, il Drone salirà all'altezza di 15 metri e poi tornerà indietro.

N.B.: 1. In Ritorno Modalità casa, assicurarsi che la spia del segnale GPS rimanga costante, vuol dire che il segnale è buono.

N.B.: 2. E' suggerito passare alla modalità Stabile prima che il Drone atterri.

N.B.: 3. Per attivare il drone ad affrontare il punto del rientro a casa, girare il drone in avanti durante il decollo.

N.B.: 4. Dopo il rientro a casa, il Drone si blocca automaticamente; se avete bisogno di riavviare il motore, si prega di impostare la SWA in posizione "0" e poi sbloccare i motori.

(4) Direzione Volo Modalità di blocco: Mentre vola, impostare SWA sulla posizione "1" e SWB sulla posizione "1" per primo. Il senso in avanti sarà come quello dove si dirige il drone, quando è sbloccato, sarà la direzione dove il drone è rivolto, e la stessa analogia vale ad altre direzioni .

N.B.: 1. Questa modalità non è adatto per i principianti, ha bisogno di più competenze ed esperienze per farlo.

N.B.: 2. In questa modalità, il drone può tranquillamente tornare da lunga distanza o in luce scarsa.

(5) Modalità Sensore Altitudine: Dopo il decollo in modalità manuale, impostare SWB sulla posizione "1" e SWA sulla posizione "2", spingere lo stick del gas fino all'altitudine che si desidera poi portare lo stick del gas in posizione centrale, il drone manterrà l'altitudine alla quale è stato portato, in Modalità Sensore altitudine, il drone volerà in modo costante a quell'altitudine.

N.B.: 1. In modalità Sensor altitudine, lo stick del gas deve essere in posizione centrale, dà fuori "Bip, bip, bip ..." suono quando lo stick del gas è in posizione centrale in modo per voi di meglio controllarla.

N.B.: 2. altezza costante è relativamente costante, può muoversi ad un certo intervallo secondo la velocità del vento ed il tempo, quindi è necessario uno spazio di sicurezza sufficiente per volare.

(6)Rientro quando il drone è fuori controllo: Quando il drone è fuori controllo, si trasformerà in modalità di ritorno a casa, tornerà in modalità automatica quando è sbloccato una volta tornato a terra.

(7) Per cancellare la modalità Ritorno a casa: quando il drone rientra nelle aree in cui può essere visto, se si vuole fermare la modalità di rientro a casa, è necessario fare le seguenti operazioni:

A: Se lo switch SWA è sulla posizione "0" nel modo di rientro a casa, portare lo switch SWA sulla posizione "1" e poi a riaccenderlo posizione "0", la modalità è annullata.

B: Se lo switch SWA è sulla posizione "1" o "2" nel modo di rientro a casa, portare lo switch SWA su "0" prima posizione, poi riportarlo in posizione "1" per poi riportarlo a "0", la modalità è annullata.

N.B.: 1. Si consiglia di utilizzare solo la modalità manuale, la modalità stabile e una chiave per tornare alla modalità iniziale per i principianti, significa usare l'interruttore SWA unico.

N.B.: 2. Si è tenuti a decollare sempre in modalità manuale.

5 Protezione bassa tensione per il Drone

(1) protezione di bassa tensione: è un sistema di protezione al fine di evitare incidenti al drone in caso di bassa tensione della batteria. Quando la tensione della batteria è compresa tra 10,2 V e 10,4 V, il drone attiverà l'allarme di bassa tensione ed emetterà un allarme sonoro "beep, beep ..." , e le luci LED anteriori e posteriori sotto al drone lampeggeranno simultaneamente.

(2) Rimangono 1-2 minuti: per volare in sicurezza dopo aver intercettato l'allarme di bassa tensione, i piloti devono diminuire la distanza di volo e prepararsi a tornare a casa.

6 Protezione bassa tensione per il Trasmettitore

(1) protezione di bassa tensione: è un sistema di protezione al fine di evitare che il segnale del trasmettitore si interrompa a causa della bassa tensione delle batterie del radiocomando.

(2) Quando la tensione della batteria è bassa: il trasmettitore emetterà un allarme sonoro "beep, beep ...", e la spia di alimentazione lampeggia lentamente allo stesso tempo.

(3) Si prega di cambiare la batteria appena la protezione di bassa tensione darà l'allarme.

7 domande e soluzioni e risposte frequenti

Vola in cerchio /Modalità Stabile :

1 Manca segnale GPS. Volare in luoghi aperti, o altri luoghi.

2 Passare in modalità manuale per 3-5 minuti , si otterranno automaticamente i segnali GPS

I motori non funziona:

1 Interruttore 1.SWA non è impostato su "0"

2 Tensione della batteria posizione bassa, si prega di cambiare la batteria.

Il Drone non aumenta:

1 Assicurarsi che le eliche siano installate correttamente, reinstallare le eliche se sono installate inversamente

Non funziona il rientro a casa con precisione:

1 E' povero il segnale GPS. Cambiare zona o altri luoghi aperti.

Il drone non vola correttamente

1 Il drone à bisogno di essere ricalibrato.

1 Dichiarazione Importante

(1) Questo prodotto non è un giocattolo. Si tratta di un pezzo di equipaggiamento complesso che integra armoniosamente ingegneria dei materiali, meccanica, elettronica, frequenza radio aerodinamico e alta. Sono necessarie per evitare incidenti che avvengono installazione e la regolazione corretta. Il proprietario deve operare sempre di modo sicuro impropria operazione può creare gravi danni materiali, lesioni personali o la morte.

(2) Non ci assumiamo alcuna responsabilità per danni e conseguenti danni derivanti dall'utilizzo di questi prodotti, come abbiamo alcun controllo sul modo in cui sono mantenuto, utilizzato e gestito.

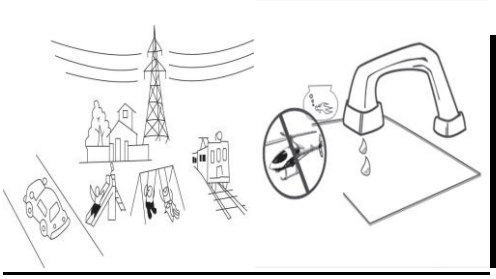
(3) Questo prodotto è adatto per piloti di aerei esperti di età compresa tra anni l4 o minori più .Devono essere accompagnati da un adulto responsabile durante il volo.

(4) Il campo di volo deve essere legalmente approvato dal governo locale. Non ci assumiamo alcuna responsabilità per eventuali compiti di sicurezza o multe derivanti funzionamento del modulo, utilizzo o improprio o fuori controllo dopo la vendita dei prodotti.

(5) Abbiamo insegnato ai nostri distributori per offrire supporto tecnico e servizio post vendita. Si prega di contattare i distributori locali per risolvere i problemi causati da utilizzo, il funzionamento, la manutenzione, ecc.

2 Sicurezze che richiedono attenzione

Il volo aereo è un hobby ad alto rischio, il cui volo deve essere tenuto lontano da altre persone. Mis-assemblati o rotture del telaio principale, difetto di apparecchiature elettroniche, e / o di sistema radio un problema porterà a incidenti imprevisti, come danni personali o danni materiali. Il pilota deve prestare attenzione alla sicurezza e capire la sua responsabilità per incidenti causati da sua negligenza.



Foglio aggiuntivo al manuale in inglese

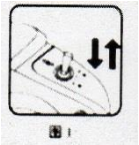
Operazione di volo CX20 base

4 Calibrazione della bussola

Quando si esegue un volo iniziale su un nuovo campo, per favore accertarsi di calibrare la bussola prima. Solo dopo aver calibrato la bussola, ci si può assicurare che funzioni la normale navigazione di ritorno del drone.

(1) Mettere la leva del gas al minimo (in basso) ed i due switch SWB e SWA in posizione zero, alimentare il drone (non muoverlo il drone), accendere la radio dopo alcuni secondi vedrete le spie rosso e verde lampeggiare.

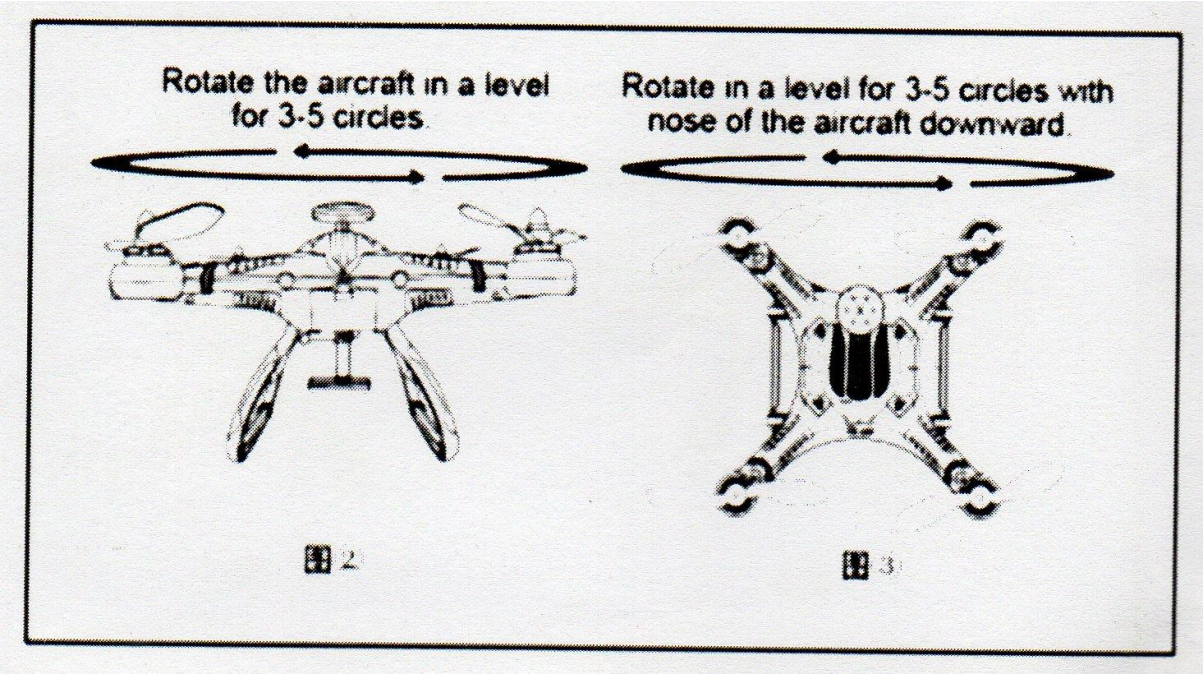
(2) Quando terminate la procedura sopradescritta, muovere rapidamente lo switch SWA dalla posizione 0 alla posizione 2 per poi riportala alla posizione 0, vedi disegno. Quando l'indicatore sul lato sinistro del drone diventa giallo significa che è già entrato nello stato di calibrazione della bussola.



(3) Ruotare il drone tenendolo orizzontale ad un livello e velocità costante nella stessa direzione **(tenendo in mano il drone e girare su se stessi)** (**come mostra l'immagine** 2) (guardare attentamente la spia led gialla sul lato sinistro). Attendere che l'indicatore LED giallo lampeggi in modo lento, a questo punto far ruotare il drone di 90 gradi in posizione verticale e ruotare ad un livello e velocità costante nella stessa direzione (**come mostra l'immagine 3**) quando il led si accende con luce rossa lampeggiante posare il drone a terra in modo livellato, spegnere il drone. Il drone conserverà i dati della calibrazione automatica. E' sufficiente ricollegare la batteria e si può condurre il normale volo.

N.B.: Se entrambi i led rosso e giallo sono accesi contemporaneamente nello stesso tempo, significa che la calibrazione è fallita ed è necessario ricalibrare.

N.B.: Assicurarsi che la calibrazione deve essere eseguita lontano da qualsiasi oggetto metallico e seguire le istruzioni di taratura tramite il led giallo sul lato sinistro del drone.



Tradotto da maxmjp G.P. **08/10/2014**