



Для возраста старше 14 лет

**Руководство пользователя**

Модель CX-10W

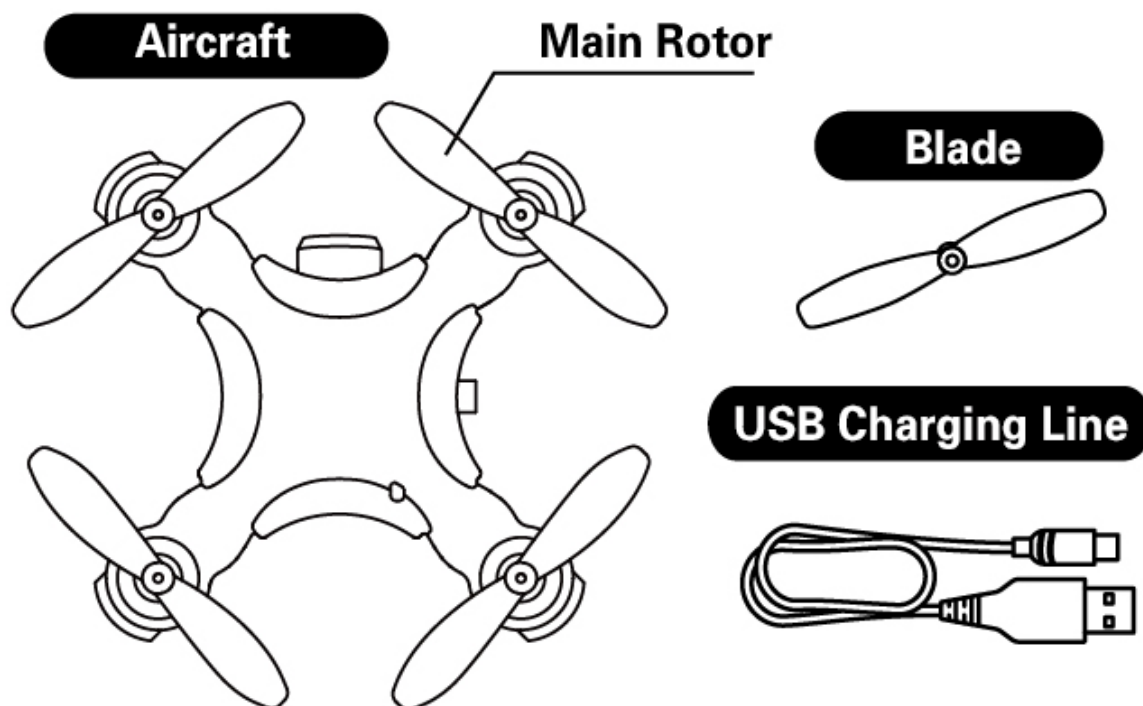
(Wi-Fi)



Доступно в магазине приложений AppStore

Внимательно прочтите данное руководство перед первым полетом квадрокоптера.

## 1. Основные узлы и детали



Aircraft	Квадрокоптер
Main Rotor	Несущий винт
Blade	Лопасты
USB Charging Line	Зарядный кабель USB

## 2. Управление с мобильного устройства по Wi-Fi

### 1. Загрузка и установка программного обеспечения

Загрузите из AppStore (или Андроид Маркет) и установите программное обеспечение CX-10wifi.

### 2. Инструкция по подключению через Wi-Fi

1. Включите питание квадрокоптера. Индикатор начнет быстро мигать.
2. Откройте настройки смартфона, затем откройте список сетей Wi-Fi, чтобы найти и подключить сеть CX-10wifi. Когда рядом с ней появится метка «V» (сеть подключена), закройте список сетей и выйдите из настроек.
3. Откройте приложение CX-10wifi и нажмите иконку, чтобы открыть интерфейс управления. (При полете держитесь от других источников сигнала Wi-Fi так далеко, насколько это возможно.)



IOS APP



安卓 APP



GooglePlay

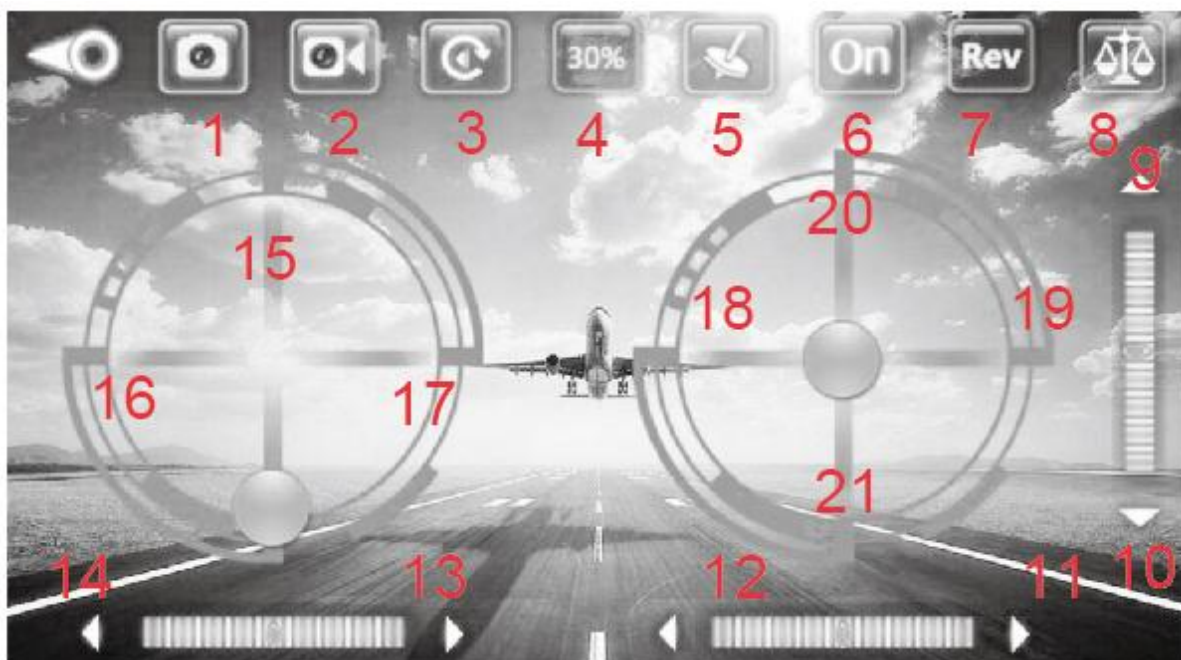


Интерфейс запуска



Интерфейс управления

### 3. Руководство к интерфейсу управления

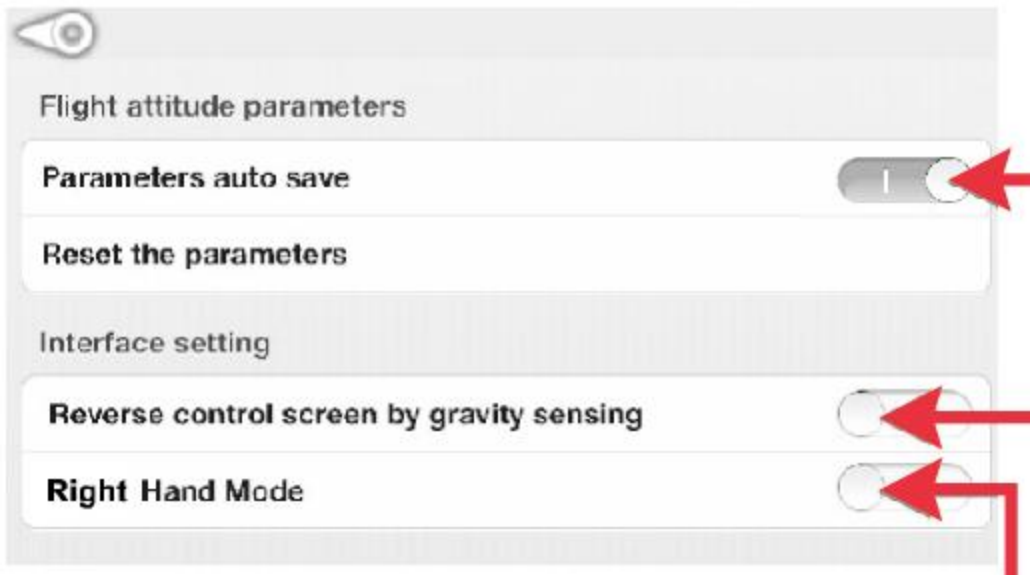


1. Снять фотографию
2. Записать видео
3. Просмотр фотографий и видеозаписей
4. Выбор скорости
5. Режим работы гироскопа
6. Открыть/спрятать интерфейс управления
7. Балансировка поворота
8. Балансировка одним нажатием кнопки
- 9/10. Скорость движения вперед/назад
- 12/11. Скорость движения влево/вправо
- 14/13. Скорость поворота влево/вправо
15. Управление оборотами (дроссель)
- 16/17. Управление поворотами влево и вправо
- 18/19. Управление движением влево/вправо
- 20/21. Управление движением вперед/назад

#### 4. Настройка функций



Нажмите эту кнопку, чтобы перейти к настройке функций



(выноски сверху вниз по порядку)

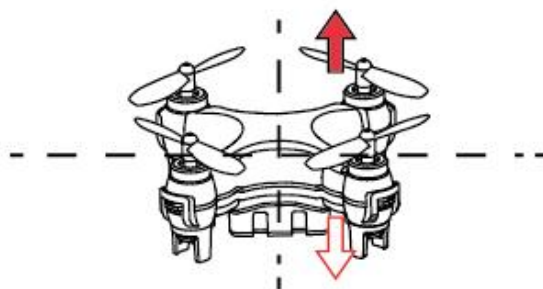
Предпочтительная настройка (по умолчанию)

Предпочтительная настройка (по умолчанию)

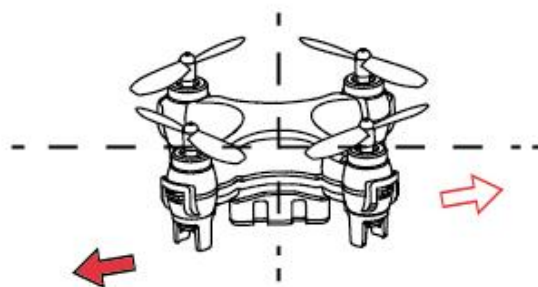
Управление оборотами (дресселем) левой/правой рукой (по умолчанию MODE 2, когда включено MODE 1)

## 5. Варианты использования

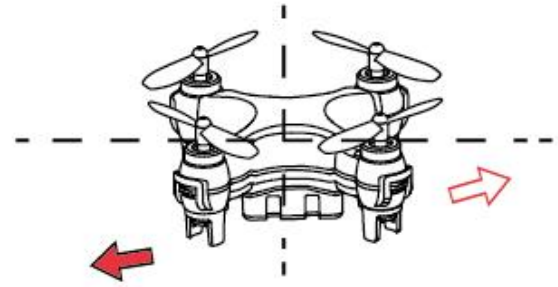
1. Ручное управление (в примере MODE 2, а направление съемки камеры выберите положением носа квадрокоптера)



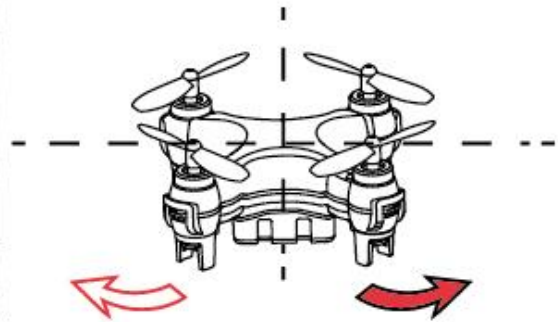
(1) Управление оборотами (дроссель). При нажатии на шарик дросселя и его смещении вверх, двигатель начнет вращаться, и чем выше шарик, тем больше скорость вращения (и тем выше полет); при нажатии шарика вниз скорость вращения двигателя будет уменьшаться.



(2) Управление креном (влево и вправо). Если шарик управления креном перемещать влево, квадрокоптер будет лететь влево; если шарик перемещать вправо, квадрокоптер будет лететь вправо.



(3) Управления движением (вперед и назад). Если шарик управления движением перемещать вверх, квадрокоптер будет лететь вперед; если шарик перемещать вниз, квадрокоптер будет лететь назад.



(4) Управление поворотом. Если шарик управления поворотом перемещать влево, то нос квадрокоптера будет поворачиваться влево; если шарик перемещать вправо, то нос квадрокоптера будет поворачиваться вправо.

## 2. Управление от гравитационного датчика (в примере MODE 2)

Нажмите кнопку гравитационного датчика в интерфейсе управления полетом. Если датчик включен, иконка его кнопки цветная, если выключен – серая. На иллюстрации ниже показано:

Гравитационный датчик отключен

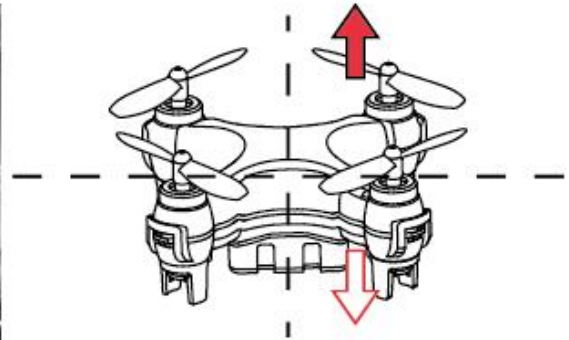
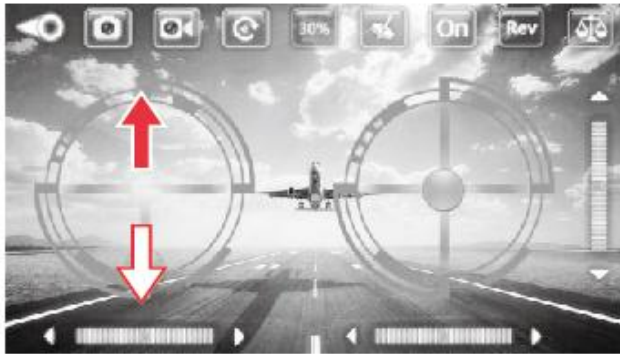


Гравитационный датчик включен

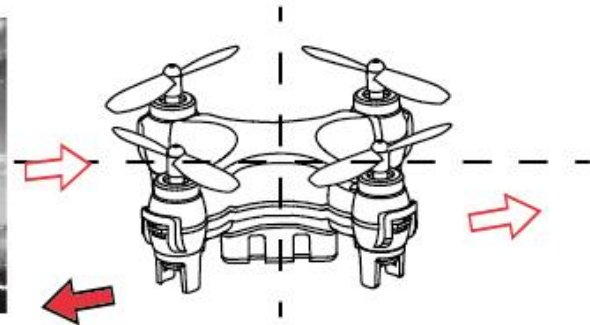




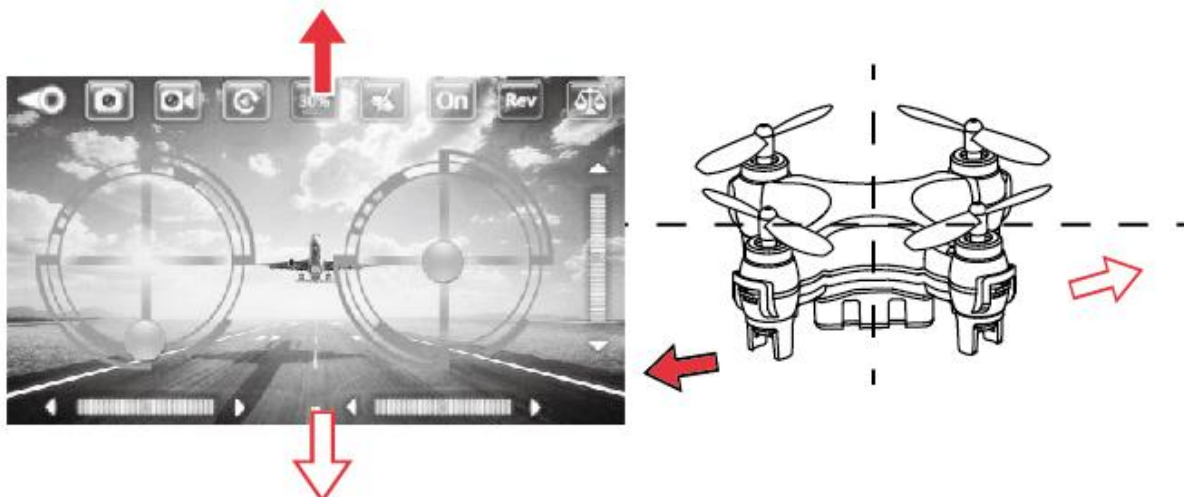
При включенном гравитационном датчике управление направлением движения и креном осуществляется от датчика (появляется возможность управления одной рукой). Направлением движения управляют так, как показано ниже:



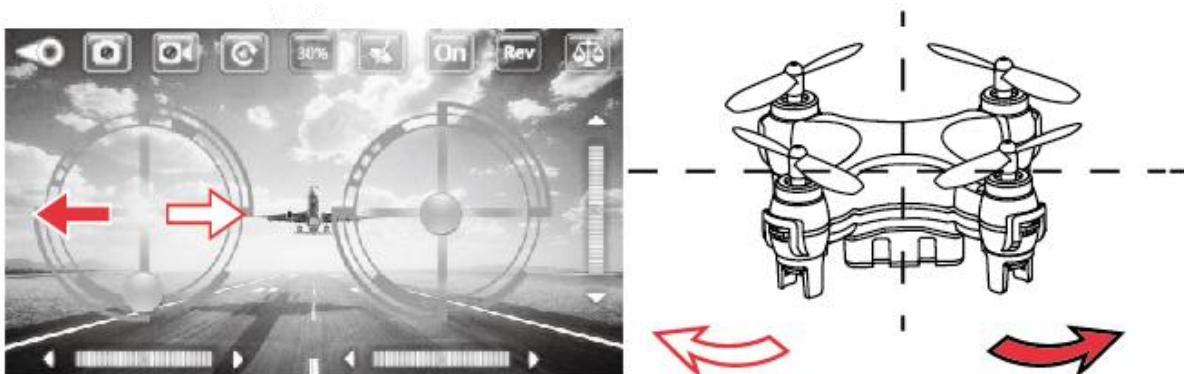
(1) Управление оборотами (дрессель). При нажатии на шарик дресселя и его смещении вверх, двигатель начнется вращаться и чем выше шарик, тем больше скорость вращения (и тем выше полет); при нажатии вниз, скорость вращения двигателя будет уменьшаться.



(2) Управление креном (влево и вправо). Если телефон наклонить влево, квадрокоптер будет лететь влево; если телефон наклонить вправо, квадрокоптер будет лететь вправо.



(3) Управления движением (вперед и назад). Если телефон наклонить вперед, квадрокоптер будет лететь вперед; если телефон наклонить назад, квадрокоптер будет лететь назад.



(4) Управление поворотом. Если шарик управления поворотом перемещать влево, то нос квадрокоптера будет поворачиваться влево; если шарик перемещать вправо, то нос квадрокоптера будет поворачиваться вправо.

### 3. Примечания

- (1) Если не получается найти сеть Wi-Fi, закройте приложение, а затем снова подключитесь к Wi-Fi сети.
- (2) После замены батареи выйдите из приложения управления полетом, выберите соответствующую Wi-Fi сеть и после успешного подключения заново запустите приложение.
- (3) Максимальный радиус управления по Wi-Fi составляет 15 метров. Не вылетайте за это расстояние.

### 6. Балансировка одной кнопкой

При неустойчивом полете подключите Wi-Fi и войдите в интерфейс управления. Нажмите иконку балансировки одной кнопкой, при этом индикаторы квадрокоптера переключатся с мигания на постоянное свечение. Это будет означать, что калибровка квадрокоптера выполнена успешно.

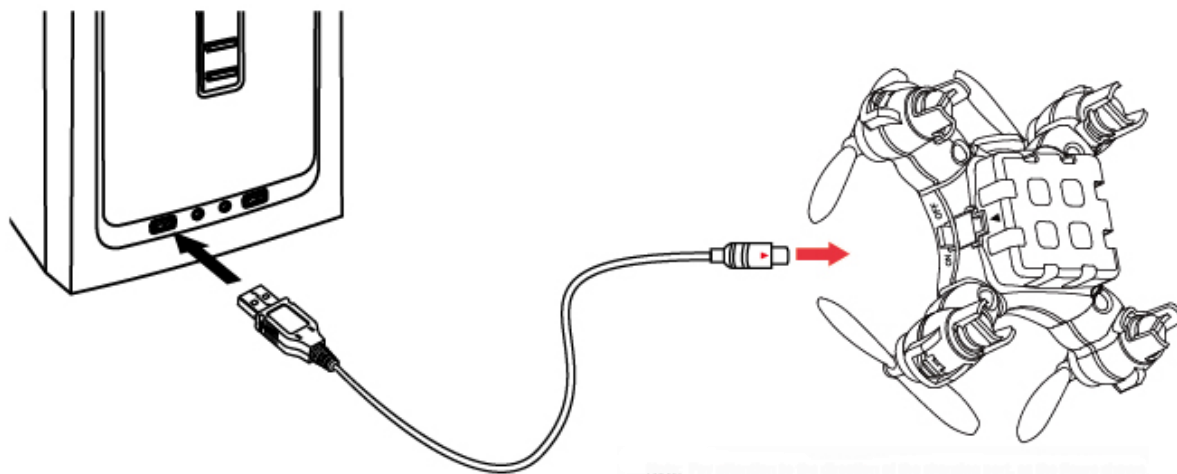


Icon for  
One-key  
Balance

Иконка балансировки одним нажатием кнопки

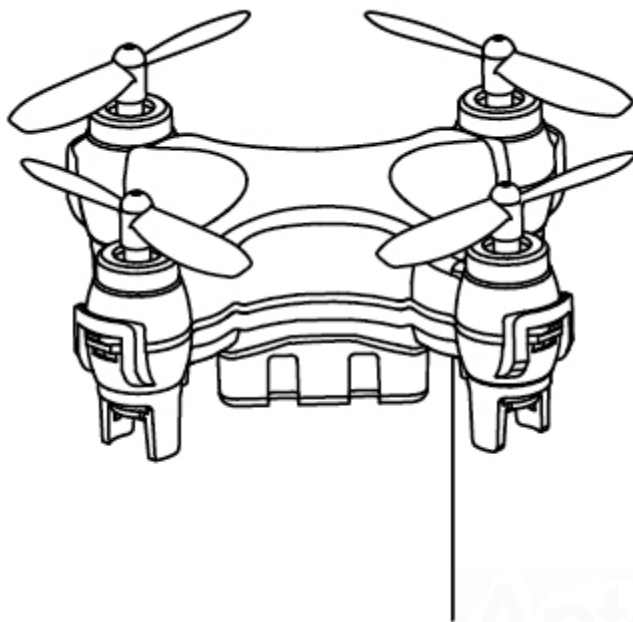
## 7. Зарядка батареи квадрокоптера

Выключите квадрокоптер. Подключите зарядный кабель USB к разъему на квадрокоптере и USB-разъему компьютера или зарядного устройства USB. Подсветка USB коннектора означает, что идет процесс зарядки. Когда красный светодиод погаснет это означает что процесс зарядки завершен. Кроме зарядного устройства Apple могут использоваться и другие зарядные устройства: мобильные повербанки, зарядные устройства от смартфонов, зарядные устройства USB для автомобилей. Напряжение USB разъема: +5 + 0,5 В.



Примечание: метки кабеля и USB-разъема должны совпадать, как показано на рисунке

Для улучшения качества видео, получаемого по Wi-Fi, извлеките антенну из нижней части корпуса квадрокоптера перед его запуском и опустите ее вертикально вниз.



Антенна