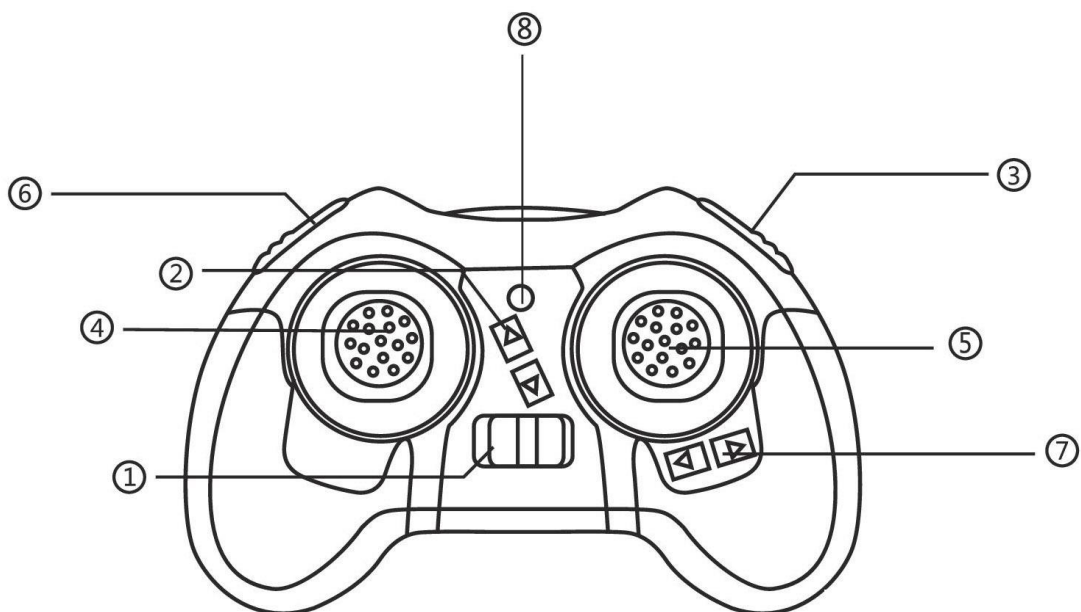


Будова пульта керування



1. Вмикач живлення. Увімкніть спочатку живлення квадрокоптера, після цього увімкніть пульт. Зробіть лівим стіком рух «вверх-вниз» - все, частоти квадрокоптера та пульта синхронізовані, можете починати літати.
2. Триммер «вперед/назад». Якщо після зльоту квадрокоптер не стоїть на місці, а дещо рухається вперед чи назад, Ви можете відрегулювати це натисканням кнопок тримерів.
3. Кнопка перевероту (фліп).

4. Стік газу та обертання навколо своєї осі. Рух вверх/вниз впливає на оберти двигунів, рух вліво/вправо змушує квадрокоптер обертатись навколо своєї осі вліво чи вправо.

Натискання стіку вмикає режим повернення - квадрокоптер почне летіти до Вас. Коли він буде близько, зробіть правим стіком рух «вверх-вниз» для перехоплення керування на себе.

Повторне натискання вмикає режим спрощеного керування, коли не важливо, де у квадрокоптера перед/зад - керування здійснюється «без голови», тобто нахил правого стіку вверх (= рух вперед) приведе до руху вперед від Вас, не залежно від того, яким боком квадрокоптер до Вас розташований.

5. Стік нахилів вперед/назад та вправо/вліво. Основне керування напрямками руху.

Натискання стіку змінює режим фліпу - 180 градусів чи 360 градусів.

6. Зміна швидкості (чутливості).
7. Триммер «вліво/вправо».
8. Індикатор живлення.