

REELY

① Istruzioni

Quadricottero elettrico “Q Pro FPV” RtF

N°.: 1526043

CE

	Pagina
1. Introduzione	4
2. Spiegazione dei simboli	4
3. Uso previsto	5
4. Descrizione del prodotto	5
5. Contenuto della fornitura	6
6. Avvertenze di sicurezza	7
a) Osservazioni generali	7
b) Prima della messa in funzione	7
c) Durante il funzionamento	8
7. Avvertenze per batterie e accumulatori	8
a) Trasmettitore	9
b) Accumulatore di volo	9
8. Preparazione al decollo	10
a) Inserimento delle batterie nel trasmettitore	10
b) Caricare l'accumulatore	10
9. Elementi di controllo del trasmettitore	11
10. Attrezzature di sicurezza	12
a) Trasmettitore	13
b) Modello	13
11. Informazioni per il volo iniziale	13
a) Mode 1 / Mode 2	14
b) Volo stazionario	14
c) Funzione imbardata	14
d) Funzione nick	15
e) Funzione roll	16
f) Modalità di volo	16
12. Il primo volo	17
a) Avvio	17
b) Decollo e atterraggio automatici premendo un pulsante	18
c) Movimenti di volo	19
d) Funzione looping	19

	Pagina
13. Funzionamento FPV	21
a) Informazioni generali	21
b) Caricare l'app	21
c) Preparare il modello	22
d) Utilizzo con l'app.....	24
e) Visualizzare immagini o video	24
f) Uso del quadricottero con lo smartphone.....	24
g) Controllo tramite i sensori di posizione dello smartphone	28
14. Cura, manutenzione e riparazione.....	29
a) Pulizia regolare.....	29
b) Sostituzione dei rotori.....	29
c) Calibrazione tramite il trasmettitore.....	30
15. Smaltimento.....	31
a) Prodotto.....	31
b) Batterie/Accumulatori	31
16. Dichiarazione di conformità (DOC)	31
17. Dati tecnici	32
a) Trasmettitore.....	32
b) Quadricottero.....	32
c) Caricabatterie USB.....	32

1. Introduzione

Gentile Cliente,

grazie per il Suo acquisto.

Il prodotto è conforme alle norme di legge nazionali ed europee.

Per mantenere queste condizioni e garantire il funzionamento in sicurezza, è necessario rispettare le istruzioni qui riportate.



Questo manuale fa parte integrante del prodotto. Contengono informazioni importanti per la messa in funzione e l'utilizzo dell'apparecchio che devono essere rispettate anche da terzi ai quali esso venga eventualmente ceduto. Conservare queste istruzioni per consultazione futura.

Tutti i nomi di aziende e prodotti sono marchi dei rispettivi proprietari. Tutti i diritti riservati.

Italia: Tel: 02 929811

Fax: 02 89356429

e-mail: assistentatecnica@conrad.it

Lun – Ven: 9:00 – 18:00

2. Spiegazione dei simboli



Il simbolo con un punto esclamativo in un triangolo segnala indicazioni importanti in questo manuale di istruzioni per l'uso che devono essere rispettate.



Il simbolo della freccia segnala speciali suggerimenti e indicazioni per l'uso.

3. Uso previsto

Il quadricottero elettrico "Q Pro FPV" è un elimodello simile a un elicottero, progettato esclusivamente per l'uso privato nell'ambito dell'aeromodellismo secondo i tempi operativi previsti.

Il prodotto non è adatto per un uso diverso. Qualsiasi uso differente da quello sopra descritto può causare danni al prodotto e può implicare anche altri rischi, come ad esempio cortocircuiti, incendi, scariche elettriche, ecc. Rispettare rigorosamente le avvertenze di sicurezza.

Il prodotto non deve inumidirsi né bagnarsi.

Il prodotto non è un giocattolo e non è adatto a bambini di età inferiore a 14 anni.

→ Attenersi a tutte le indicazioni di sicurezza riportate nelle presenti istruzioni. Esse forniscono importanti informazioni per l'utilizzo del prodotto.

L'utilizzatore è l'unico responsabile della gestione sicura del modello!

4. Descrizione del prodotto

Il quadricottero "Q Pro FPV" è un elimodello preassemblato, simile a un elicottero e dotato di quattro rotori. Il controllo avviene sia in modalità 1 che in modalità 2. Questi velivoli sono già in uso in campo professionale per svolgere vari compiti.

Il modello "Q Pro FPV" è stabilizzato da un sistema elettronico altamente sofisticato, controllato da microprocessore con regolazione della posizione e sensori di accelerazione. Attraverso la trasmissione live è possibile impostare il cosiddetto funzionamento "FPV" (= First Person View = prospettiva in prima persona). È previsto il controllo anche esclusivamente tramite smartphone.

Motori a corrente continua di alta qualità in combinazione con un azionamento appositamente sviluppato consentono un'ottima operatività. Il controllo innovativo e la funzione di stabilizzazione automatica elettronica offrono eccellenti caratteristiche di volo.

Il prodotto è adatto all'uso in ambienti chiusi, tuttavia, in assenza di vento, può essere utilizzato anche all'aperto. I sistemi di regolazione elettronici integrati (giroscopio a 6 assi) possono determinare piccole variazioni indesiderate della posizione di volo e non possono essere completamente disattivati. Poiché il peso del quadricottero "Q Pro FPV" è di soli 19 g circa, il modello è sensibile al vento o alle correnti d'aria.

5. Contenuto della fornitura

- Quadricottero "Q Pro FPV" preassemblato
- Trasmettitore
- Supporto smartphone per trasmettitore
- Caricabatterie USB
- Due rotori di sostituzione (anteriori)
- Due rotori di sostituzione (posteriori)
- Istruzioni

Istruzioni correnti

Scaricare le istruzioni dal sito www.conrad.com/downloads oppure scansionare il codice QR raffigurato. Seguire le istruzioni riportate sul sito.



→ L'elenco delle parti di ricambio per questo prodotto è disponibile sul nostro sito web www.conrad.com nell'area di download relativa al prodotto specifico. In alternativa è possibile ordinare le parti di ricambio via e-mail, utilizzando i riferimenti di contatto riportati all'inizio di questo manuale nel capitolo "Introduzione".

6. Avvertenze di sicurezza



La garanzia decade in caso di danni causati dalla mancata osservanza delle istruzioni qui riportate. Non ci assumiamo alcuna responsabilità per i danni indiretti.

Non ci assumiamo alcuna responsabilità in caso di danni a cose o persone conseguenti all'uso improprio o alla mancata osservanza delle avvertenze di sicurezza. In questi casi la garanzia decade.

Dalla garanzia sono altresì esclusi la normale usura da utilizzo e i danni da caduta (ad esempio elica o parti del velivolo rotte).

Gentile Cliente,

le presenti indicazioni di sicurezza, oltre a salvaguardare il prodotto, hanno anche lo scopo di garantire la Sua incolumità e quella delle altre persone. È necessario pertanto leggere questo capitolo con estrema attenzione prima di mettere in funzione il prodotto!

a) Osservazioni generali

Attenzione: indicazione importante

L'azionamento del modello potrebbe causare danni a cose o persone.

È importante quindi essere certi di avere un'adeguata copertura assicurativa, per esempio di disporre di un'assicurazione per responsabilità civile. Nel caso si possieda già un'assicurazione per responsabilità civile, prima di mettere in funzione il modello verificare che la propria assicurazione copra anche l'utilizzo di questo modello.

Attenzione: in vari paesi della UE esiste l'obbligo di assicurazione per tutti gli elimodelli!

- Per motivi di sicurezza e di immatricolazione, non è consentito apportare modifiche arbitrarie al prodotto o ai suoi componenti.
- Il prodotto non è un giocattolo e non è adatto a bambini di età inferiore a 14 anni.
- Il prodotto non deve inumidirsi né bagnarsi.
- Non abbandonare i materiali d'imballaggio: potrebbero diventare un giocattolo pericoloso per i bambini.
- In caso di domande che non possono essere chiarite tramite il manuale d'uso, rivolgersi a noi (per le informazioni di contatto vedere il capitolo 1) o a un altro esperto.

b) Prima della messa in funzione

- Assicurarsi che entro la portata del telecomando non vengano utilizzati altri modelli sulla stessa banda di 2,4 GHz (frequenza di trasmissione). Controllare sempre che il modello non disturbi altri impianti di trasmissione che funzionano a 2,4 GHz.
- Verificare regolarmente la sicurezza di funzionamento del modello e del telecomando. Controllare anche se sono presenti segni evidenti di danni, come ad esempio componenti meccanici danneggiati (ad es. i rotori).
- Tutte le parti mobili del modello devono funzionare senza intoppi, ma non devono aver gioco nel proprio alloggiamento.



- Prima di ogni messa in funzione controllare che i rotori siano saldamente e correttamente in sede.
- L'accumulatore di volo necessario per il funzionamento dell'elimodello deve essere caricato conformemente alle istruzioni per l'uso.
- Prestare attenzione a una capacità residua ancora sufficiente (controllo batteria) presente nelle batterie del trasmettitore. Quando le batterie si scaricano, sostituire sempre tutto il set completo e mai soltanto alcune celle.
- Quando i rotori sono in funzione, tenere lontano dal campo di rotazione e aspirazione oggetti e parti del corpo.

c) Durante il funzionamento

- Evitare di correre rischi quando si mette in funzione il prodotto. La sicurezza personale e quella dell'ambiente circostante dipendono unicamente dalla gestione responsabile del modello da parte dell'utilizzatore.
- Un azionamento improprio può causare gravi danni a persone e cose. Accertarsi dunque che durante il volo venga mantenuta una distanza di sicurezza sufficiente da persone, animali e oggetti.
- Per far volare il modello, scegliere uno spazio idoneo.
- Far volare l'elimodello soltanto quando la propria capacità di reazione è al massimo della sua potenzialità. La stanchezza, l'assunzione di alcol o di medicine possono indurre ad azioni errate.
- Non dirigere mai il modello direttamente verso gli spettatori o verso se stessi.
- Sia il motore che l'elettronica e l'accumulatore di volo possono riscaldarsi durante il funzionamento dell'elimodello. Per questo motivo effettuare una pausa di 5 - 10 minuti prima di ricaricare nuovamente l'accumulatore installato sul quadricottero.
- Lasciare sempre il telecomando (trasmettitore) acceso quando il modello è in funzione. Dopo l'atterraggio, per prima cosa collocare sempre l'interruttore di accensione in posizione "OFF". Soltanto a questo punto è possibile spegnere il trasmettitore del telecomando.
- In caso di guasti o malfunzionamenti, è necessario eliminare innanzitutto la causa del problema, poi riavviare il modello.
- Non esporre il modello e il telecomando per lungo tempo alla luce diretta del sole o a una fonte di forte calore.
- In caso di caduta grave (ad esempio, da un'altezza elevata), i giroscopi elettronici possono subire danni. Prima di un nuovo volo è quindi necessario controllare che tutto funzioni correttamente!
- In caso di caduta, spegnere immediatamente i motori a rotore. I rotori in azione possono subire danni a contatto con ostacoli o a seguito dell'impatto. Prima di un nuovo volo è indispensabile verificare che questi componenti non presentino crepe o rotture!
- Per evitare danni al modello in caso di incidente a causa di sottotensione o accumulatore scarico, si raccomanda di osservare, durante il volo, i segnali luminosi per escludere eventuali condizioni di sottotensione.

7. Avvertenze per batterie e accumulatori



Sebbene batterie e accumulatori siano diventati di uso comune nella vita di tutti i giorni, essi comportano numerosi rischi e problemi. In particolare, per quanto riguarda gli accumulatori LiPo/Lilon, con il loro elevato contenuto di energia rispetto alle tradizionali batterie NiCd o NiMH, è necessario osservare scrupolosamente alcune norme per evitare il pericolo di esplosioni e incendi.

Il modello viene fornito con un accumulatore installato e non sostituibile, con relativo caricabatterie. Tuttavia, per motivi di sicurezza, è opportuno avere informazioni complete per la gestione di batterie e accumulatori. Per quanto riguarda gli accessori, consultare anche le istruzioni fornite dal produttore.

a) Trasmettitore

- Batterie e accumulatori non devono essere lasciati alla portata dei bambini.
- Non lasciare incustoditi batterie o accumulatori. Essi costituiscono un pericolo se ingeriti da bambini o animali domestici. Nel caso si verifichi questa evenienza, rivolgersi immediatamente a un medico.
- In nessun caso cortocircuitare, smontare o gettare nel fuoco batterie e accumulatori. Pericolo di esplosione!
- Le batterie o gli accumulatori esauriti o danneggiati se messi a contatto con la pelle possono causare gravi irritazioni. Per manipolarli indossare pertanto guanti di protezione adeguati.
- Le batterie tradizionali non devono essere ricaricate. Pericolo di incendio e di esplosione!
- Nell'inserire le batterie, fare attenzione alla polarità corretta, rispettando i segni più/+ e meno/-.
- In caso di inutilizzo prolungato, ad esempio durante l'immagazzinamento, togliere le batterie dal telecomando per evitare i danni causati da eventuali fuoriuscite di acidi.
- Sostituire sempre l'intero gruppo di batterie. Non mischiare pile cariche con pile parzialmente cariche. Utilizzare sempre batterie dello stesso tipo e della stessa marca.
- Non mischiare mai batterie con accumulatori.

b) Accumulatore di volo

Attenzione!

Non lasciare l'interruttore di accensione del quadricottero in posizione "OFF" se il modello non viene utilizzato (ad esempio durante il trasporto o l'immagazzinamento). L'accumulatore LiPo potrebbe altrimenti scaricarsi completamente e subire danni irreparabili e divenire inutilizzabile. Inoltre vi è un rischio di malfunzionamento dovuto a impulsi di disturbo. I rotori potrebbero avviarsi accidentalmente e causare danni o infortuni.

- Non caricare mai l'accumulatore di volo immediatamente dopo l'utilizzo. Lasciarlo sempre prima raffreddare per almeno 5 - 10 minuti.
- Caricare l'accumulatore installato nel quadricottero utilizzando esclusivamente il caricabatterie USB LiPo in dotazione.



- Caricare solo accumulatori integri e non danneggiati. Non ricaricare mai accumulatori il cui isolamento esterno sia danneggiato o che appaiano deformati o presentino rigonfiamenti. In questo caso sussiste un elevato rischio di incendio e di esplosione.
- Durante il processo di ricarica posizionare il modello su una base resistente al fuoco (ad es. un piatto). Mantenere una distanza di sicurezza dagli oggetti infiammabili (eventualmente utilizzare un cavo di prolunga USB).
- Poiché sia il caricabatterie che l'accumulatore LiPo si riscaldano durante il processo di carica, è necessario accertarsi che i dispositivi siano ben aerati. Non coprire mai il caricabatterie e il quadricottero.
- Non lasciare mai incustoditi gli accumulatori LiPo durante la ricarica.
- Scollegare il quadricottero dal caricabatterie una volta completata la ricarica.
- Il caricabatterie deve essere messo in funzione solo in ambienti chiusi e asciutti. Il caricabatterie e il quadricottero non devono inumidirsi né bagnarsi.
- Gli accumulatori possono generare incendi ed esplosioni. Gli accumulatori LiPo reagiscono all'umidità e all'ossigeno per via delle sostanze chimiche che contengono. Non esporre il caricabatterie e il quadricottero a temperature eccessivamente alte o basse o alla luce diretta del sole.

8. Preparazione al decollo

a) Inserimento delle batterie nel trasmettitore

Aprire il coperchio del vano batterie sul lato posteriore del trasmettitore. Spostare il coperchio in direzione della freccia (1).

Inserire due batterie di tipo micro/AAA con la polarità corretta (2). A tale proposito, osservare i simboli riportati nel vano batterie. Rimontare il coperchio del vano batterie (3).

→ L'utilizzo del trasmettitore con accumulatori è sconsigliato a causa della ridotta tensione delle celle (batteria = 1,5 V, accumulatore = 1,2 V) e dell'auto-scarica degli accumulatori. La conseguenza sarebbe un messaggio del trasmettitore indicante il basso stato di carica dell'alimentazione.

Dal momento che il trasmettitore consuma pochissima energia, le batterie durano molto più a lungo. Si consiglia di utilizzare batterie alcaline di alta qualità.

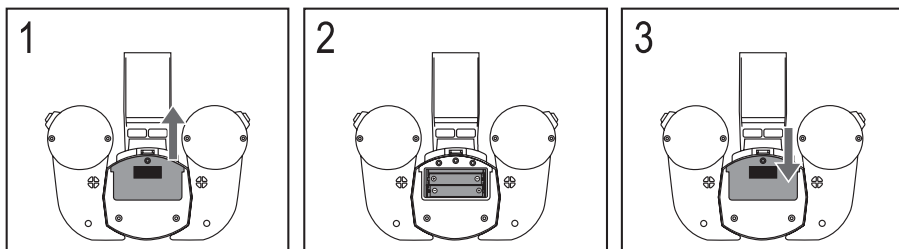


Figura 1

b) Caricare l'accumulatore

Per l'alimentazione del caricabatterie USB in dotazione è possibile utilizzare un adattatore USB idoneo o uno spinotto per accendisigari USB (non inclusi della fornitura), in grado di fornire una corrente di uscita di minimo 500 mA.

In alternativa, è anche possibile utilizzare la porta USB di un computer o un hub USB con un adattatore adeguato in grado di fornire una corrente di 500 mA per porta.

Collegare il caricabatterie USB in dotazione tramite il connettore USB (1) all'alimentazione USB (come descritto in precedenza, ad es. un alimentatore USB). Infine collegare il piccolo connettore (2) del caricabatterie USB alla presa corrispondente del quadricottero (3). Fare attenzione al corretto orientamento del connettore (il contorno del connettore deve essere adatto alla presa del quadricottero).

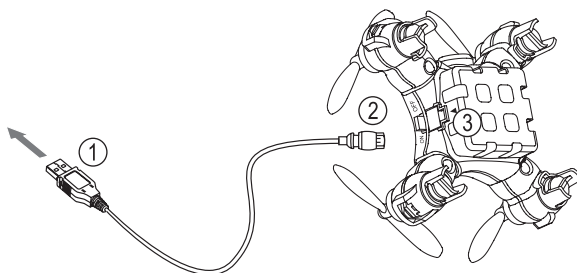


Figura 2

Se l'accumulatore non è difettoso (alta impedenza/interruzione) e viene fornita l'alimentazione, la carica inizia. Questa condizione viene segnalata dal LED rosso che si trova sul caricabatterie USB.

Di seguito sono riportati gli indicatori LED disponibili.

LED acceso fisso: L'accumulatore viene caricato

Il LED è spento: L'accumulatore è carico

9. Elementi di controllo del trasmettitore

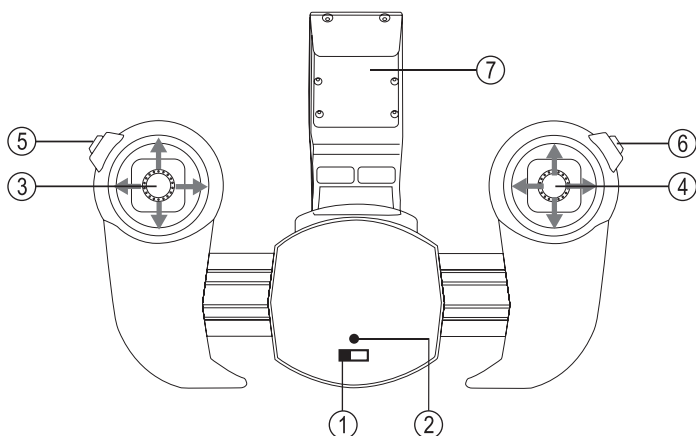


Figura 3

- 1 Interruttore di accensione/spengimento
- 2 LED per la funzione di controllo
- 3 Stick di controllo sinistro (velocità del motore e imbardata in modalità 2)
- 4 Stick di controllo destro (funzioni roll e nick in modalità 2)
- 5 Commutatore modalità 1/modalità 2
- 6 Decollo/atterraggio automatico
- 7 Supporto per smartphone

→ La figura 3 mostra il supporto per smartphone già installato. Qui i due elementi di controllo del trasmettitore sono stati spinti verso l'esterno. Ciò è necessario solo se si desidera inserire uno smartphone nel relativo supporto.

Il supporto viene montato dall'alto, infilandolo nell'apposito alloggiamento sul trasmettitore.

10. Attrezzature di sicurezza

→ Il quadricottero "Q Pro FPV" è dotato di una serie di dispositivi di sicurezza nel trasmettitore e nel modello per la protezione o per evitare possibili danni. I meccanismi di protezione vengono identificati da LED (modello) o segnali acustici (trasmettitore).

a) Trasmettitore

Quando il trasmettitore è in funzione, lo stato delle batterie viene controllato costantemente. Se il livello di tensione delle batterie scende sotto un certo valore, il trasmettitore avverte con un segnale acustico emesso a intervalli e il lampeggio permanente del LED (figura 3, pos. 2). In questo caso, si dovrebbe interrompere immediatamente il volo e sostituire le batterie del trasmettitore.

b) Modello

I LED sul quadricottero (sui pattini) indicano se il trasmettitore è collegato al modello e se la ricezione del segnale del trasmettitore è corretta. Questo è indicato da LED permanentemente accesi. Se i LED lampeggiano, significa che il quadricottero riceve un segnale non corretto dal trasmettitore. In questo caso, il cosiddetto "binding" deve essere eseguito nuovamente.

Il quadricottero controlla costantemente la tensione dell'accumulatore collegato. Se questa scende sotto un valore critico per un certo periodo, i LED lampeggiano.

Se la tensione scende sotto un certo livello in modo permanente, dopo poco tempo viene eseguito un atterraggio di emergenza e i motori si spengono.

→ Se sul quadricottero lampeggiano i LED per indicare una condizione di sottotensione, rimangono solo circa 20-30 secondi per far volare autonomamente il modello fino al punto di partenza e farlo atterrare.

Quando l'accumulatore ha raggiunto un certo valore della tensione, il controllo motore viene disattivato dal trasmettitore e viene effettuato un atterraggio automatico. Questo processo non può essere influenzato dal trasmettitore.



Se in quel momento il modello sta volando sopra uno specchio d'acqua, alberi, case, strade, persone, animali, ecc. e/o a un'altezza superiore a un metro dal suolo, può provocare danni alla proprietà e lesioni a persone/animali o andare perduto.

11. Informazioni per il volo iniziale

a) Mode 1 / Mode 2

La modalità di controllo remoto determina quale funzione di controllo viene eseguita tramite quale elemento di comando sul trasmettitore. Il trasmettitore del telecomando viene configurato dopo l'accensione in modalità 2. È tuttavia possibile commutare in modalità 1.

→ Queste istruzioni contengono le descrizioni delle funzioni di comando in modalità 2.

La differenza tra la modalità 1 e la modalità 2 risiede nel fatto che passando dalla modalità 2 alla modalità 1 la funzione di controllo motore viene trasferita dallo stick di controllo sinistro a quello destro. La funzione di controllo per la funzione nick dello stick destro passa contemporaneamente allo stick sinistro. Il funzionamento (ad. es. avanti/indietro = nick; salita/discesa = comando motore) in questo caso non cambia. Anche la funzione di modalità volo rimane nella modalità 1 sullo stick di controllo sinistro, mentre la funzione flip rimane sullo stick di controllo destro.

Se si desidera comandare il quadricottero in modalità 1, prima della messa in funzione del modello, sul trasmettitore premere l'interruttore sinistro in alto (figura 3, pos. 5) e tenendolo premuto accendere prima il trasmettitore. L'impostazione della modalità 1 ritorna alla modalità 2 dopo lo spegnimento del trasmettitore.

b) Volo stazionario

→ Per rendere semplice e coerente la spiegazione dei comandi, in queste istruzioni viene utilizzata una terminologia standard, ampiamente diffusa nel mondo dell'aeromodellismo.

Le definizioni che indicano la direzione sono sempre da intendersi dal punto di vista di un pilota "virtuale" del modello. Come indicatori di direzione, vengono utilizzati i due rotori neri, che significano "avanti". Tutte le spiegazioni si basano su una configurazione del telecomando in modalità 2 (impostazione base dopo l'accensione).

Con volo stazionario si intende una condizione di volo in cui il quadricottero non sale e non scende, per cui la forza di spinta verso l'alto è uguale alla forza di gravità verso il basso.

Spingere in avanti la leva dell'acceleratore (figura 3, pos. 3) per aumentare la velocità del motore e far salire il quadricottero. Tirare la leva dell'acceleratore all'indietro per far scendere il quadricottero. Se si lascia la leva dell'acceleratore in posizione centrale, il quadricottero cerca di mantenere l'altitudine attraverso i sensori integrati.

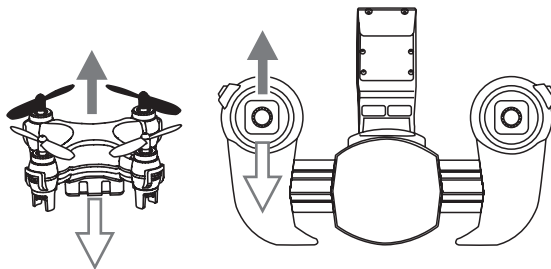


Figura 4

→ In caso di volo appena sopra il terreno, così come alla partenza, si originano turbolenze e correnti d'aria che influenzano il comportamento del quadricottero. Quindi è possibile una risposta più rapida ai movimenti dello sterzo, così come una leggera sbandata del quadricottero in avanti, all'indietro oppure lateralmente. Questo è il cosiddetto effetto suolo, che cessa a partire da un'altezza di circa 50 cm.

c) Funzione imbardata

Con "imbardata" si intende la rotazione del quadricottero attorno all'asse verticale. Questo movimento si verifica sia accidentalmente, per via della coppia dei rotori, oppure a seguito di un cambio della direzione di volo. Sul quadricottero questo movimento agisce sui singoli rotori variando la loro velocità.

Se si sposta lo stick di controllo sinistro verso sinistra, il quadricottero girerà a sinistra. Se si sposta lo stick di controllo destro verso destra, il quadricottero girerà a destra.

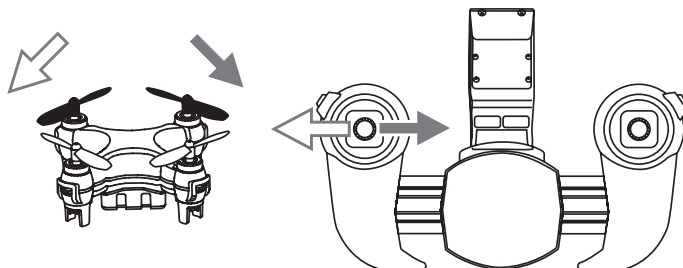


Figura 5

d) Funzione nick

Viene definito "nick" il movimento attorno all'asse trasversale, paragonabile all'atto di abbassare la testa. In questo caso il quadricottero acquisisce velocità in avanti, all'indietro oppure decelera.

Se si sposta lo stick di controllo destro in avanti, il quadricottero rimane in volo stazionario in avanti. Se si sposta lo stick di controllo all'indietro, il quadricottero rimane in volo stazionario all'indietro.

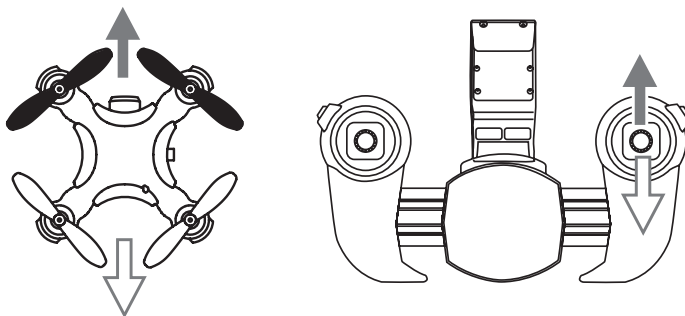


Figura 6

e) Funzione roll

Il termine "roll" descrive il movimento attorno all'asse longitudinale, paragonabile al rotolamento laterale di una sfera (o al movimento laterale di un granchio). In questo modo il quadricottero si sposta lateralmente sollevandosi da un lato, indipendentemente dalla direzione in avanti.

Se durante il volo stazionario si sposta lo stick di controllo destro a sinistra, il quadricottero si muove verso sinistra. Se durante il volo stazionario si sposta lo stick di controllo a destra, il quadricottero si muove verso destra.

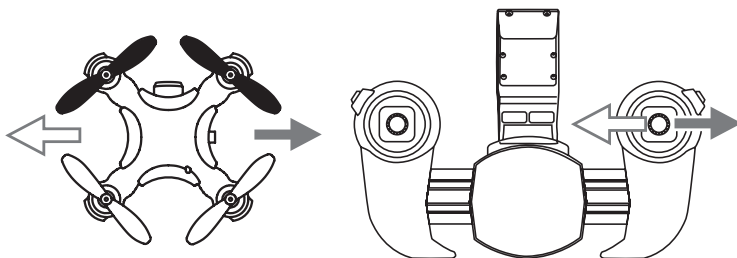


Figura 7

f) Modalità di volo

A seconda dell'esperienza è possibile scegliere fra tre diverse modalità di volo.

Per cambiare la modalità di volo, premere brevemente la leva di comando sinistra (vedere figura 8) (azionare la leva di comando come se fosse un comune tasto).

In modalità principiante i comandi di controllo sono limitati, per consentire di imparare molto più facilmente a far volare il quadricottero. Questa modalità di volo è raccomandata per i piloti che hanno poca o nessuna esperienza di volo con i quadricotteri. La modalità principiante è la configurazione di base ogni volta che si accende il trasmettitore.

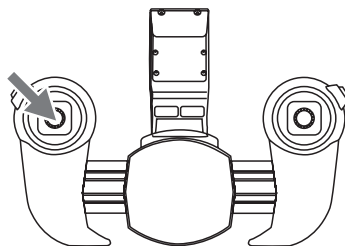


Figura 8

La modalità avanzata è consigliata ai piloti che hanno già maturato esperienze con altri modelli di quadricotteri. In questa modalità il quadricottero ha un comportamento di controllo molto più agile rispetto alla modalità principiante. Per attivare questa modalità, premere brevemente la leva di comando sinistra sul trasmettitore (figura 8) fino a sentire un segnale acustico.

La modalità professionale è consigliata ai piloti che hanno già maturato esperienze con altri modelli di quadricotteri. In questa modalità il quadricottero ha un comportamento di controllo molto più agile rispetto alla modalità avanzata. Per attivare la modalità professionale, premere brevemente la leva di comando sinistra sul trasmettitore (figura 8) fino a sentire un segnale acustico.

Premendo ripetutamente la leva di comando sinistra viene riattivata nuovamente la modalità principiante. L'impostazione viene confermata con un segnale acustico di controllo.

12. Il primo volo

a) Avvio



Il funzionamento e l'uso di eliomodelli telecomandati richiedono un periodo di apprendimento. Se non si è mai pilotato uno di questi modelli prima d'ora, iniziare con estrema prudenza per prendere confidenza con le reazioni del modello ai comandi impartiti a distanza tramite il radiocomando. La fase di apprendimento richiede pazienza. Consultare l'elenco suggerimenti nel capitolo 11.

Evitare di correre rischi nell'azionamento del prodotto. La sicurezza personale e quella dell'ambiente circostante dipendono unicamente dalla gestione responsabile del modello da parte dell'utilizzatore.

- Accendere il quadricottero. I LED del modello iniziano a lampeggiare velocemente.
- Collocare il modello su una superficie piana, il più possibile liscia (ad esempio un pavimento in pietra). Un tappeto non è molto adatto, dal momento che i pattini di atterraggio potrebbero impigliarsi facilmente. I rotori anteriori (neri) sono rivolti in avanti (lontano dal pilota).
- Accendere infine il telecomando tramite l'interruttore on/off. Il trasmettitore emette un doppio segnale acustico. Il LED di controllo sul trasmettitore lampeggia.
- Spingere la leva di comando sinistra in avanti fino a quando viene emesso un segnale acustico di controllo.
- Spingere la leva di comando sinistra all'indietro fino a quando viene emesso un segnale acustico di controllo. Il LED di controllo sul trasmettitore e i LED sul quadricottero ora si accendono in modo permanente. Riportare la leva di comando sinistra in posizione neutra.
- Il quadricottero è ora collegato al trasmettitore e pronto per il funzionamento.
- Avviare i rotori posizionando entrambe le due leve di comando come illustrato nella figura 9. I rotori si avviano.
- Riportare le due leve di comando in posizione neutra. Se si desidera fermare nuovamente i rotori, tirare e tenere premute per circa due secondi entrambe le leve di comando nella posizione utilizzata per avviare i rotori (Figura 9).
- Ora aumentare la velocità dei rotori del quadricottero spostando la leva di comando sinistra lentamente in avanti fino a quando il modello si solleva e raggiunge un'altezza di circa 1,5 metri in posizione stazionaria.

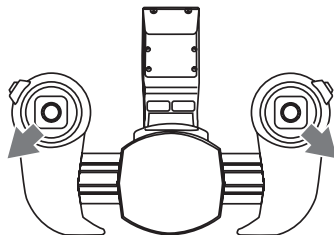


Figura 9

In generale, evitare comandi o movimenti bruschi o ampi. Osservare se il quadricottero si muove e in quale direzione quando è attiva la funzione "Roll" (quindi lateralmente).

- Per far atterrare nuovamente il quadricottero in un punto adatto, tirare lentamente la leva di comando sinistra fino a quando il modello tocca terra. Un atterraggio un po' duro sul terreno in questo caso non rappresenta un problema e non deve essere corretto con movimenti a scatti dell'acceleratore. Durante l'atterraggio i rotori si spengono automaticamente quando il modello tocca il suolo.
- Cercare di eseguire un atterraggio il più possibile verticale ("atterraggio dell'elicottero"). Evitare atterraggi con velocità orizzontali elevate ("atterraggio aereo"). Se non è ancora stato fatto, dopo l'atterraggio spegnere i motori (vedere figura 9).
- Eseguire questa procedura più volte per prendere confidenza con il quadricottero. Dopo aver acquisito familiarità, è possibile iniziare a comandare le direzioni di volo con le funzioni imbardata, nick e roll (vedere le istruzioni del capitolo 11). Eseguire le operazioni di comando sempre lentamente e ripeterle prima di affrontare una nuova manovra di volo. I primi voli non dovrebbero durare più di 30 - 60 secondi ciascuno.

- Se si ha già una certa familiarità con le caratteristiche di volo del modello, è possibile eseguire altri esercizi. Si dovrebbe iniziare con manovre semplici, come ad esempio un metro avanti/indietro (funzione nick), per poi passare al volo stazionario a sinistra/destra (funzione roll). Se anche in questo caso si è fatto l'esercizio necessario, è possibile iniziare ad effettuare cerchi e figure di ottovolante.
- Se si desidera regolare le operazioni di volo, dopo l'atterraggio per prima cosa spegnere i rotori. Posizionare l'interruttore di accensione del modello su "OFF" (spento). Solo dopo spegnere il trasmettitore.

b) Decollo e atterraggio automatici premendo un pulsante



Attenzione!

Il decollo automatico del modello richiede un punto di partenza accessibile in tutte le direzioni. Questa funzione può quindi essere utilizzata solo in grandi capannoni o all'aperto. Le persone e gli oggetti devono trovarsi ad almeno 5 metri di distanza dal punto di decollo. In caso contrario, c'è il rischio di danneggiare il modello o altri oggetti nelle vicinanze, così come di procurare lesioni alle persone/animali presenti!

L'atterraggio automatico è una sequenza programmata fissa. Per un atterraggio automatico sicuro, prima dell'azionamento del pulsante di comando corrispondente sul trasmettitore, il modello deve trovarsi in una condizione di volo stabile (volo stazionario), l'altezza di volo non deve essere superiore a 1,5 metri e la zona di atterraggio deve trovarsi a una distanza di almeno 5 metri da persone e ostacoli.

In caso contrario, c'è il rischio di danneggiare il modello o altri oggetti nelle vicinanze, così come di procurare lesioni alle persone/animali presenti!

Il modello può essere fatto decollare e atterrare premendo un pulsante. A tale scopo, collocare il quadricottero pronto per la partenza su una superficie piana (vedi istruzioni precedenti), a una distanza sufficiente da sé e dagli ostacoli. Per partire basta premere il tasto corrispondente sul trasmettitore (figura 10, pos. 1). Se i rotori si accendono improvvisamente, il quadricottero si solleva in verticale e si libra a circa 1,5 - 2 metri davanti al pilota. Ora è possibile eseguire le operazioni per mezzo di movimenti di controllo adeguati sul trasmettitore.

Per l'atterraggio cercare un punto adatto (vedere le note precedenti), portare il modello in una posizione di volo stabile e a un'altezza ideale di max. 1,5 metri. Premere ora brevemente il tasto corrispondente (figura 10, pos. 2). Il modello inizierà immediatamente l'atterraggio, ridurre l'altezza verticale e spegnere i rotori dopo che il quadricottero ha toccato terra.

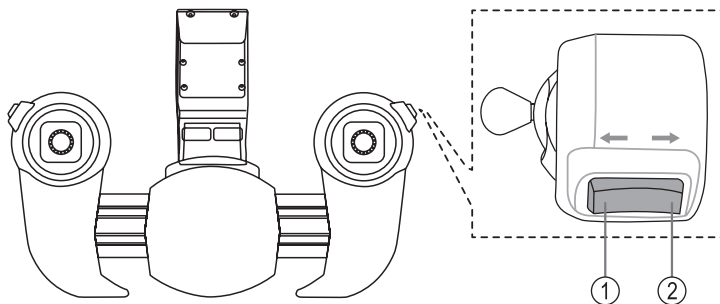


Figura 10

c) Movimenti di volo

Dopo l'accensione, il modello, si trova nella condizione di volo stazionario. Premere delicatamente in avanti la leva di comando sinistra sul trasmettitore per far alzare il modello. Se si riporta la leva di comando sinistra in posizione centrale, la salita viene interrotta. Tirare delicatamente la leva di comando sinistra all'indietro per iniziare una discesa. Se si riporta la leva di comando sinistra in posizione centrale, la discesa viene interrotta.

Se si sposta la leva di comando sinistra verso sinistra, il quadricottero girerà a sinistra attorno all'asse verticale. Se si impartisce un comando a destra, il quadricottero girerà a destra.

Premere delicatamente in avanti la leva di comando destra. Il modello si muove in avanti. Se si preme all'indietro la leva di comando destra, il quadricottero si muove all'indietro.

Se la leva di comando destra viene spostata a sinistra, il quadricottero si libererà verso sinistra. Se la leva di comando destra viene spostata verso destra, il quadricottero si libererà verso destra.

→ Per il controllo del modello, consultare anche le istruzioni del capitolo 11.

d) Funzione looping

Il modello può eseguire un loop (rotazione di 360°). Portare il quadricottero in volo stazionario a una distanza sufficiente dal pilota e dagli ostacoli e a un'altitudine di almeno 1,5 metri.

Ora premere la leva di comando destra (figura 11); azionare la leva di comando come se fosse un comune tasto.

Per controllare che sia stata selezionata la modalità Looping, il trasmettitore emette un segnale acustico di avviso a un ritmo costante. Questo segnale rimane attivato fino a quando è stato eseguito il loop.

Ora impostare la leva di comando destra nella direzione in cui avrà luogo il loop.

Esempi: Spostando in avanti la leva di comando destra, il quadricottero esegue il loop in avanti. Spostando la leva di comando destra verso destra, il quadricottero esegue il loop verso destra.

Dopo aver impostato la direzione di looping sul trasmettitore, riportare subito la leva di comando in posizione neutra.

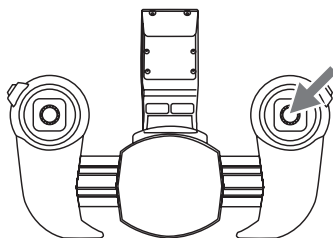


Figura 11



Attenzione!

La funzione di looping può essere eseguita solo quando il modello viene utilizzato in un grande capannone o all'aperto, e solo se, prima di azionare il pulsante di controllo corrispondente sul trasmettitore, si trova in una condizione di volo stabile (stazionario), l'altitudine non è inferiore a 1,5 metri e la distanza del quadricottero da ostacoli e persone è di almeno 5 metri. In caso contrario, c'è il rischio di danneggiare il modello o altri oggetti nelle vicinanze, così come di procurare lesioni alle persone/animali presenti!

→ Quando il modello si trova in modalità "Low Batt" (i LED lampeggiano sul quadricottero), la funzione di looping viene disattivata per motivi di sicurezza e quindi non è utilizzabile.

Il modello può eseguire la funzione di looping in una sola direzione (solo in avanti o indietro, solo a sinistra o a destra), e quindi richiede anche un corrispondente comando di controllo univoco dal trasmettitore (leva di comando destra in avanti o indietro, leva di comando destra a sinistra o a destra). Perciò, quando è attiva la funzione di looping, evitare comandi di controllo non consentiti, come ad esempio leva di comando destra in avanti/sinistra". In questi casi potrebbero verificarsi situazioni di volo non controllate e incidenti.

Dopo l'esecuzione di un loop, questa funzione viene disattivata automaticamente sul trasmettitore. Se si vuole eseguire un nuovo loop, prima è necessario riattivare la funzione di looping sul trasmettitore.

13. Funzionamento FPV

a) Informazioni generali

Il quadricottero è dotato di serie di una telecamera che può trasmettere via radio un video a uno smartphone (non incluso nella fornitura). L'acquisizione di immagini e il controllo della telecamera sono controllati da un'app installata sullo smartphone. Foto e video possono essere memorizzati sullo smartphone e ulteriormente modificati. Attraverso la trasmissione live è possibile impostare il cosiddetto funzionamento "FPV" (= First Person View = prospettiva in prima persona).



Attenzione!

Il funzionamento in modalità FPV pura comporta il rischio di incidenti, in quanto eventuali ostacoli potrebbero non essere visti o non visti in tempo dall'immagine limitata della telecamera. Pertanto, durante il volo in modalità FPV dovrebbe esserci sempre un co-pilota che possa avvertire per tempo di eventuali pericoli. Questa modalità richiede inoltre molta pratica. Specialmente nella fase di apprendimento, verificare che il campo di volo prescelto sia libero da ostacoli e lontano da persone, animali, edifici e strade.

Per garantire una trasmissione del segnale video senza disturbi, nella gamma dei 2,4 GHz utilizzata dal modello non devono essere presenti altri trasmettitori. La funzione "Bluetooth®" dello smartphone deve essere disattivata.

Quando si scattano fotografie e si eseguono riprese video, rispettare la privacy delle persone. Le registrazioni sono consentite solo per uso privato. Per qualsiasi tipo di pubblicazione è necessario il consenso del proprietario o delle persone che compaiono nelle fotografie. In ogni caso, attenersi alle norme in vigore nel paese in questione.

b) Caricare l'app

Per il funzionamento in modalità FPV, prima è necessario installare un'app dedicata sullo smartphone. I costi sono solo quelli eventualmente associati al download. L'app è gratuita.

Scansionare uno dei codici QR riportati sotto, a seconda del sistema operativo dello smartphone (iOS o Android). La scansione porta automaticamente alla versione corrente dell'app. In alternativa, cercare l'app "App "CX-10WIF" nell'"Apple Store" per il sistema operativo iOS e in "Google Play Store" per il sistema operativo Android.



iOS



Android

Figura 12

c) Preparare il modello

Preparare il quadricottero per il volo collegandolo al trasmettitore acceso. Il modello ora emette un segnale di trasmissione.

Nelle impostazioni dello smartphone attivare la funzione WiFi. Collegare infine l'app "CX-10WIFI" con il quadricottero per creare una connessione tra il modello e lo smartphone. Avviare l'app. Viene visualizzata la schermata iniziale (figura 13).

Funzioni dell'app

La figura 13 mostra la pagina iniziale dell'app. Sono disponibili tre scelte:

- 1 Punto interrogativo = richiamo della Guida
- 2 Ingranaggi = Impostazioni
- 3 "Play" = avvio dell'app



Figura 13

Punto interrogativo (1)

Se si seleziona questo simbolo, la visualizzazione viene aggiornata con le istruzioni di funzionamento in inglese. Ciò può essere di aiuto se non si hanno le istruzioni a portata di mano. Per uscire dalla Guida, selezionare il simbolo in alto a sinistra. Viene visualizzato il menu principale (figura 13).

Ingranaggio (2)

Se si seleziona questo simbolo, la visualizzazione viene aggiornata ed è possibile impostare le seguenti funzioni:

- **"Parameters auto save":**
Salvataggio automatico di immagini e video (consigliato)
- **"Reverse control screen by gravity sensing":**
Indicazione sullo smartphone a seconda della posizione di rotazione del display (consigliata).
- **"Right hand mode":**
Questa funzione consente di commutare il controllo dalla modalità 2 alla modalità 1. Per le differenze tra Modalità 1 e Modalità 2 vedere le avvertenze nel capitolo 11.
- **"720P preview":**
Questa funzione non è prevista per questo modello e quindi è ininfluente.

Per uscire dalla modalità di impostazione, selezionare il simbolo in alto a sinistra. Viene visualizzato il menu principale (figura 13).

- **Simbolo "play" (3)**

Selezionare "Play" (3) affinché si apra la seguente interfaccia utente:

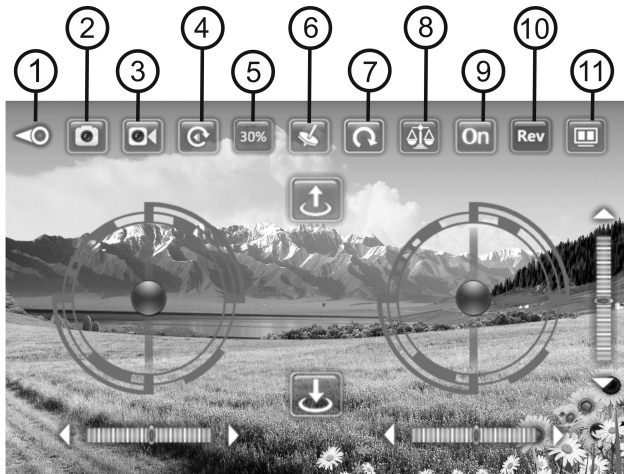


Figura 14

I simboli mostrati nella riga sopra (1 - 11) hanno le seguenti funzioni:

- 1 Chiusura della schermata
- 2 Immagine creata con la telecamera del quadricottero
- 3 Video creato con la telecamera del quadricottero
- 4 Visualizzazione di immagini o video salvati
- 5 Modalità di volo (Principiante/Esperto/ Professionista)
- 6 "Gravity sensor mode" (controllo del modello tramite i sensori di posizione dello smartphone)
- 7 Flip (il modello esegue un loop una volta)
- 8 Calibrazione (calibrazione dei sensori sul quadricottero)
- 9 Visualizzare/nascondere gli elementi di controllo (visualizzazione = comando tramite lo smartphone; non visualizzazione = comando tramite il trasmettitore del telecomando)
- 10 Ruotare il contenuto dello schermo (solo in caso di impostazione tramite il simbolo dell'ingranaggio (vedere figura 13, pos. 2) la rotazione automatica del contenuto dello schermo viene disattivata)
- 11 Impostazione per la visualizzazione live 3D (possibile solo con speciali occhiali "VR")

d) Utilizzo con l'app

Se il quadricottero è pronto a partire (vedere il capitolo c precedente) e sullo smartphone viene attivata l'app con "play" (vedere figura 13 pos. 3), viene visualizzata l'immagine live della telecamera del quadricottero. Si può quindi partire subito e - se lo si desidera - far volare il quadricottero in modalità FPV sulla base delle immagini della telecamera.

→ Il "binding" dei due apparecchi è stato eseguito correttamente se sul quadricottero i LED dei pattini diventano fissi e il LED sulla parte inferiore del telaio lampeggia. Sul display vengono visualizzati gli elementi di controllo dell'app e anche l'immagine video della telecamera integrata nel modello. Selezionare "On" (vedere figura 14, pos. 9), per nascondere gli elementi di controllo.

Inoltre, prima o durante il funzionamento del quadricottero, è possibile scattare una foto selezionando il simbolo della fotocamera (figura 14, pos. 2) sul display dello smartphone oppure registrare un video selezionando il simbolo della videocamera (vedere figura 14, pos. 3)

→ L'app consente di creare immagini in serie. Sforando il simbolo corrispondente (figura 14, pos. 2) la telecamera si accende. Dopo aver rilasciato l'icona viene creata l'immagine. Per interrompere la registrazione video selezionare nuovamente il simbolo della videocamera (figura 14, pos. 3).

e) Visualizzare immagini o video

Dopo aver impostato la modalità di volo, è possibile visualizzare le immagini o i video direttamente sullo smartphone. A tale scopo, sul display selezionare l'icona appropriata (figura 14, pos. 4). Viene visualizzata una nuova immagine.

Selezionare "Pictures" (immagini) o "Video" (filmato). In base alla scelta, un'ulteriore schermata visualizza le immagini o i video memorizzati che possono essere aperti toccandoli. Per eliminare immagini o video, selezionare il file corrispondente (toccare più a lungo) e seguire le istruzioni sullo schermo.

f) Uso del quadricottero con lo smartphone

→ Il quadricottero "Q Pro FPV" può essere comandato solo tramite lo smartphone, anziché con il trasmettitore in dotazione. In questo caso sono disponibili due possibilità, descritte di seguito. Le descrizioni delle funzioni vengono rappresentate e illustrate nella modalità 2. Per la commutazione in modalità 1 fare riferimento alle avvertenze dei capitoli 11 e 13.

Analogamente al funzionamento con il trasmettitore del telecomando, anche con lo smartphone è possibile creare foto e video.



Per garantire una trasmissione senza disturbi del segnale di controllo e del segnale video, nella gamma dei 2,4 GHz utilizzata dal modello non devono essere presenti altri trasmettitori. La funzione "BluetoothSM" dello smartphone deve essere disattivata.

Quando si scattano fotografie e si eseguono riprese video, rispettare la privacy delle persone. Le registrazioni sono consentite solo per uso privato. Per qualsiasi tipo di pubblicazione è necessario il consenso del proprietario o delle persone che compaiono nelle fotografie. In ogni caso, attenersi alle norme in vigore nel paese in questione.

Le reazioni del modello ai comandi dello smartphone sono un po' più lente e - poiché non familiari - meno precise del controllo offerto dal trasmettitore del telecomando. Pertanto assicurarsi che il campo di volo sia privo di ostacoli. Il controllo del modello tramite lo smartphone richiede pazienza.

Controllo tramite i comandi dell'app

Dopo aver avviato l'app, sul display dello smartphone, oltre all'immagine delle videocamera, vengono visualizzati diversi elementi di controllo. Oltre ai già noti comandi per la videocamera (vedere figura 14, pos. 1 - 4) vengono visualizzati anche gli elementi di controllo di un trasmettitore del telecomando, così come il simbolo del decollo/atterraggio automatico (figura 15, pos. 12 - 18).

Tramite l'elemento di controllo sinistro (12) è possibile regolare l'altezza e la rotazione del modello attorno al proprio asse, come accade utilizzando il trasmettitore del telecomando. Con l'elemento di controllo destro (13) viene eseguito il comando delle funzioni "Nick" e "Roll". Tra i due elementi di controllo viene visualizzato il simbolo per il decollo (14) e l'atterraggio automatico (15).

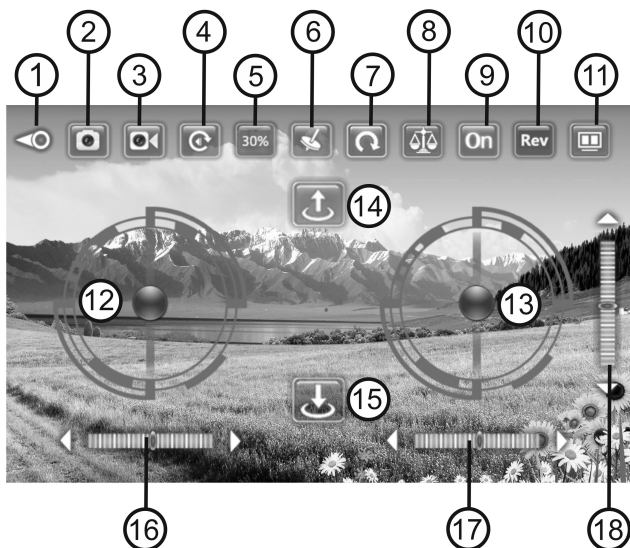


Figura 15 (descrizione dei simboli 1 - 11 vedere figura 14)

Se si desidera comandare il modello tramite lo smartphone e gli elementi di controllo presenti nell'app, procedere come descritto di seguito:

- Accendere il quadricottero. I LED sui pattini lampeggiano Il modello ora emette un segnale di trasmissione.
- Accendere lo smartphone. In "Impostazioni/WIFI" collegare il segnale "CX-10WIFI" allo smartphone.
- Attivare ora l'app "CX-10WIFI" sullo Smartphone.
- Selezionare "play". Il quadricottero e lo smartphone vengono collegati tra loro.
- Il "binding" dei due apparecchi è stato eseguito correttamente se sul quadricottero i LED dei pattini diventano fissi e il LED sulla parte inferiore del telaio lampeggia. Sul display dello smartphone vengono visualizzati gli elementi di controllo dell'app e anche l'immagine video delle telecamera integrata nel modello.
- Scegliere un punto di partenza adeguato per far decollare il quadricottero. Consultare a riguardo anche quanto riportato nei capitoli 11 e 12. Ora selezionare il simbolo del decollo automatico (14). I rotori si avviano e il modello si solleva da terra raggiungendo un'altezza di circa 1,5 metri.

→ I due elementi di controllo (figura 15, pos. 12 + 13) sul display rappresentano gli stick di controllo del trasmettitore del telecomando e possono essere azionati. Tenere in mano lo smartphone. Toccare con un dito (preferibilmente con il pollice) ogni "punto" e controllare il modello proprio come si fa con il trasmettitore del telecomando, come spiegato nei capitoli 11 e 12.

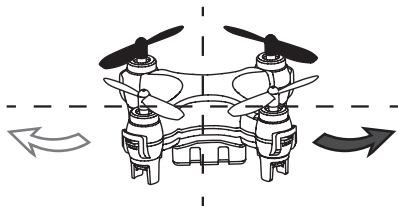
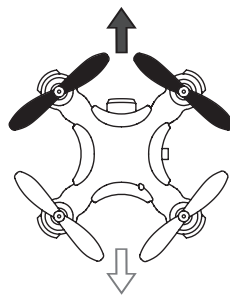
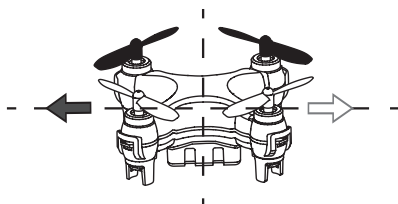
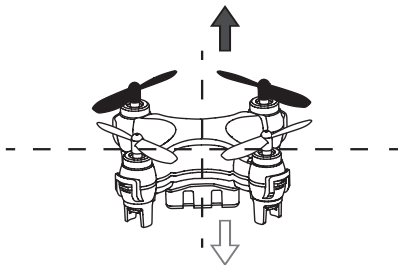


Figura 16

Nella configurazione base l'app è impostata su "30%" (figura 15, pos. 5). Questa percentuale corrisponde alla modalità Principiante (vedere anche il capitolo 11). Le funzioni di comando sono limitate.

Se si sfiora nuovamente questo simbolo, viene visualizzato "60%". Questa percentuale corrisponde alla modalità Avanzata. Il modello reagisce più velocemente ai comandi.

Se si sfiora nuovamente il simbolo, viene visualizzato "100%". Questa percentuale corrisponde alla modalità Professionista. Le funzioni di comando non hanno alcuna limitazione. Se si seleziona di nuovo il simbolo, viene visualizzato ancora "30%" e viene riattivata la modalità principiante.

Se il modello presenta una deriva in volo, è possibile correggerla utilizzando il trim corrispondente. Se il modello gira a sinistra attorno al proprio asse, utilizzare il trim per la funzione "imbardata" (16) verso destra fino a quando il modello smette di girare sul suo asse.

Se il modello, ad esempio, ha una deriva a sinistra, utilizzare il trim per la funzione "roll" (17) verso destra finché il modello smette di tendere a sinistra. Per la deriva della funzione "nick", è previsto il relativo trim (18).

→ Se le opzioni di impostazione dei trim non sono sufficienti a far volare il modello in modo stabile oppure se le caratteristiche del volo sono diverse da quelle solite, è necessario tarare di nuovo i sensori del quadricottero Posizionando il modello su una superficie piana. Premere il simbolo della calibrazione (8). I LED sui pattini iniziano a lampeggiare. La calibrazione termina quando la luce dei LED torna ad essere fissa.

È possibile utilizzare il simbolo della freccia (figura 15, pos. 7) per eseguire un loop (rotazione di 360°). Portare il quadricottero in volo stazionario a una distanza sufficiente dal pilota e dagli ostacoli e a un'altezza di almeno 1,5 metri. Selezionare il simbolo della freccia (figura 15, pos. 7). Infine spostare l'elemento di controllo destro in avanti/dietro/a sinistra o a destra (solo in una direzione!). Il modello esegue un loop in questa direzione. Questa funzione è simile a quella eseguita tramite il trasmettitore del telecomando. Per il controllo di questa funzione, consultare anche le istruzioni del capitolo 12.

g) Controllo tramite i sensori di posizione dello smartphone

Gli smartphone incorporano sensori di posizione che, ad esempio, ruotano sempre il display in base alla posizione del dispositivo in modo da leggere o riconoscere il contenuto. Tramite questi sensori il quadricottero può essere comandato nella funzione "nick" (in avanti e all'indietro) e nella funzione "roll" (a destra e a sinistra).

Per controllare il modello tramite i sensori di posizione, eseguire prima le procedure di preparazione al decollo, descritte nel capitolo "Controllo tramite i comandi dell'app". Se questo processo viene eseguito correttamente, premere il simbolo della torre delle comunicazioni (figura 15, pos. 6) finché si illumina. In questo modo viene attivato il controllo tramite i sensori di posizione.

Tenere in mano lo smartphone in posizione orizzontale. Per partire, utilizzare il simbolo della partenza automatica (figura 15, pos. 14). Il quadricottero si solleva in avanti rispetto all'utilizzatore. È possibile regolare l'altezza e la rotazione attorno all'asse sul display tramite l'elemento di controllo sinistro (figura 15, pos. 12).

Lo spostamento a sinistra/destra o in avanti/indietro ora non viene più comandato tramite l'elemento di controllo destro, bensì mediante i sensori di posizione dello smartphone. Se si inclina lo smartphone in avanti, il modello presenta una deriva in avanti. Se si inclina lo smartphone all'indietro, il modello interrompe il movimento in avanti o presenta una deriva all'indietro. Se si inclina lo smartphone a sinistra, il modello presenta una deriva a sinistra. La direzione di volo del modello dipende da come si tiene lo smartphone.

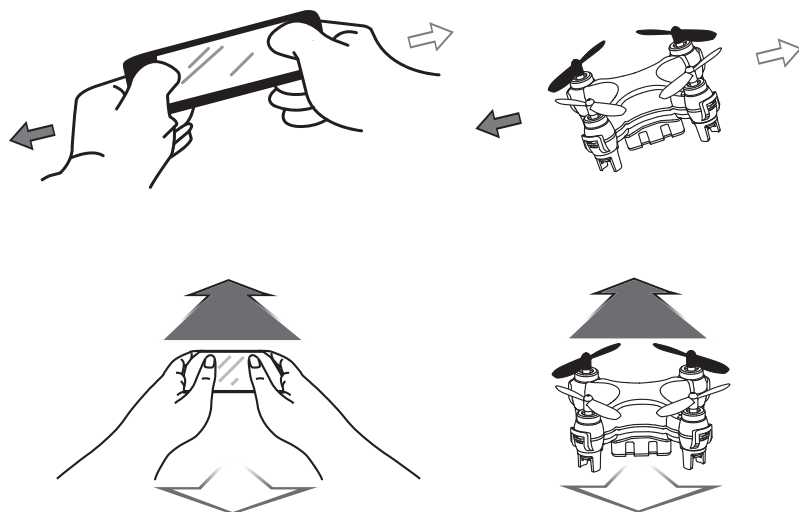


Figura 17

14. Cura, manutenzione e riparazione

a) Pulizia regolare

Il quadricottero "Q Pro FPV" è un velivolo dal design molto semplice. Non contiene parti meccaniche che richiedono lubrificazione o altra manutenzione. Tuttavia, è necessario pulire il quadricottero dopo ogni attività di volo per eliminare qualsiasi contaminazione (fili di lana, capelli, polvere, ecc).

Per la pulizia utilizzare un panno asciutto o leggermente umido ed evitare che elettronica, batterie e motori vengano a contatto con l'acqua.

b) Sostituzione dei rotori

Se un rotore è stato danneggiato a causa di un incidente o per altro motivo, sostituirlo immediatamente. Questo vale anche se si notano crepe sottili o incrinature. A causa dell'elevata velocità di rotazione, le parti danneggiate dei rotori possono staccarsi e causare danni.

Per sostituire un rotore danneggiato, sollevarlo utilizzando un attrezzo adeguato (ad es. un cacciavite piatto) dall'albero motore prestando attenzione e installarne uno nuovo. Eseguire il montaggio con la dovuta attenzione.

Posizionare il quadricottero sulla superficie di lavoro in modo che i rotori neri siano rivolti in avanti.

I rotori anteriori (figura 18, pos. 1 e 2) sono di colore nero. Il rotore 1 ruota in senso orario, il rotore 2 in senso antiorario.

I rotori posteriori (figura 18, pos. 3 e 4) sono di colore bianco. Il rotore 3 ruota in senso antiorario, il rotore 4 in senso orario.

Evitare di piegare gli alberi di azionamento. Gli alberi piegati (ad es. dopo un incidente), a causa delle vibrazioni conseguenti influenzano negativamente i sensori di volo. I motori con l'albero piegato devono essere sostituiti.

Sul lato inferiore dei rotori è indicato il senso di rotazione ("A" o "B").

I rotori con la marcatura "A" girano a sinistra (in senso antiorario).

I rotori con la marcatura "B" girano a destra (in senso orario).

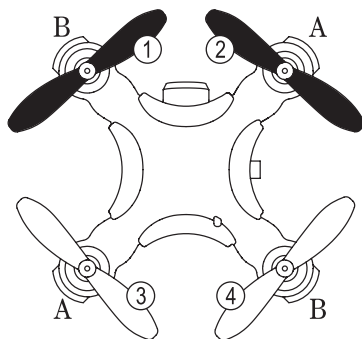


Figura 18



Attenzione!

Rispettare assolutamente la direzione di rotazione di ciascun motore e la scelta del rotore corrispondente. Se la scelta non è corretta, il modello non è idoneo al volo e all'accensione possono verificarsi comportamenti difettosi! In questo caso, la garanzia decade!

c) Calibrazione tramite il trasmettitore

Il quadricottero "Q Pro FPV" viene consegnato con una calibrazione ottimale eseguita in fabbrica. Dopo atterraggi duri o urti, può accadere che il quadricottero non voli più come al solito. In questo caso, calibrare nuovamente il quadricottero

→ La calibrazione può essere eseguita tramite lo smartphone (vedere il capitolo 13) e anche mediante il trasmettitore del telecomando (vedere questo capitolo).

Posizionare il quadricottero pronto per l'uso su una superficie piana. Portare entrambe le leve di controllo nella posizione destra/inferiore (vedere figura 19). Mantenerele in questa posizione.

I LED iniziano a lampeggiare. Quando diventano fissi, significa che la calibrazione è stata completata correttamente. Riportare le due leve di comando in posizione neutra. Il modello può riprendere il volo.



Figura 19

15. Smaltimento

a) Prodotto



Gli apparecchi elettronici sono composti da materiali riciclabili e non devono essere smaltiti con i rifiuti domestici. Al termine del ciclo di vita, il prodotto deve essere smaltito in conformità con le norme di legge vigenti.

Rimuovere le batterie o gli accumulatori eventualmente installati e smaltirli separatamente dal prodotto.

b) Batterie/Accumulatori

L'utilizzatore finale è tenuto per legge (ordinanza sulle batterie) a riconsegnare tutte le batterie/gli accumulatori usati. È vietato lo smaltimento nei rifiuti domestici.



Batterie/accumulatori contaminanti sono etichettati con il simbolo che ne indica il divieto di smaltimento insieme ai rifiuti domestici. I simboli dei metalli pesanti rilevanti sono: Cd = Cadmio, Hg = Mercurio, Pb = Piombo (il simbolo è riportato sulla batteria o sull'accumulatore, per esempio sotto il simbolo del bidone della spazzatura riportato a sinistra).

Le batterie o gli accumulatori usati vengono ritirati gratuitamente nei punti di raccolta del proprio comune, nelle nostre filiali o in qualsiasi negozio di vendita di accumulatori.

Oltre ad assolvere un obbligo di legge, si contribuirà così alla salvaguardia dell'ambiente.

16. Dichiarazione di conformità (DOC)

Con la presente Conrad Electronic SE, Klaus-Conrad-Straße 1, D-92240 Hirschau, dichiara che questo prodotto è conforme alla direttiva 2014/53/UE.

→ Il testo integrale della dichiarazione di conformità UE è disponibile al seguente indirizzo Internet:

www.conrad.com/downloads

Selezionare una lingua facendo clic sull'icona di una bandierina e immettere il numero d'ordine del prodotto nel campo di ricerca; a questo punto è possibile scaricare la dichiarazione di conformità UE in formato PDF.

17. Dati tecnici

a) Trasmettitore

Frequenza di trasmissione	2,4 GHz
Potenza di trasmissione	5 mW
Portata trasmettitore	max. 20 - 25 m (campo aperto)
Tensione di esercizio	3 V/DC, (2 batterie tipo micro/AAA)
Dimensioni (L x P x A)	155 x 104 x 54 mm
Peso (senza batterie)	ca. 155 g

b) Quadricottero

Frequenza di trasmissione per i video FPV	2,4 GHz (WiFi)
Potenza di trasmissione per i video FPV	10 mW
Altezza totale	28 mm
Diametro	44 mm
Diametro rotori	30 mm
Peso al decollo	ca. 19 g
Risoluzione telecamera	0,4 Mp
Risoluzione (foto e video)	720 x 576
Frequenza refresh immagine	25 fotogrammi/s
Formato video	AVI
Formato immagini	JPG
Operazioni di volo ammesse	In edifici e ambienti esterni in assenza di vento
Temperature di esercizio ammesse	da 0 °C a +40 °C
Umidità ammessa	max. 75% di umidità relativa, senza condensa

c) Caricabatterie USB

Tensione di esercizio	5 V/DC (tramite USB)
Potenza richiesta in ingresso	min. 500 mA
Tensione di carica	4,2 V (LiPo 1S)
Tempo di carica	ca. 30 minuti

① Questa è una pubblicazione da Conrad Electronic SE, Klaus-Conrad-Str. 1, D-92240 Hirschau (www.conrad.com).

Tutti i diritti, compresa la traduzione sono riservati. È vietata la riproduzione di qualsivoglia genere, quali fotocopie, microfilm o memorizzazione in attrezzature per l'elaborazione elettronica dei dati, senza il permesso scritto dell'editore. È altresì vietata la riproduzione sommaria. La pubblicazione corrisponde allo stato tecnico al momento della stampa.

Copyright 2017 by Conrad Electronic SE.