MODE D'EMPLOI

Y-DRC5



Drone RC Quadcopter Pliable
Manuel de l'utilisateur

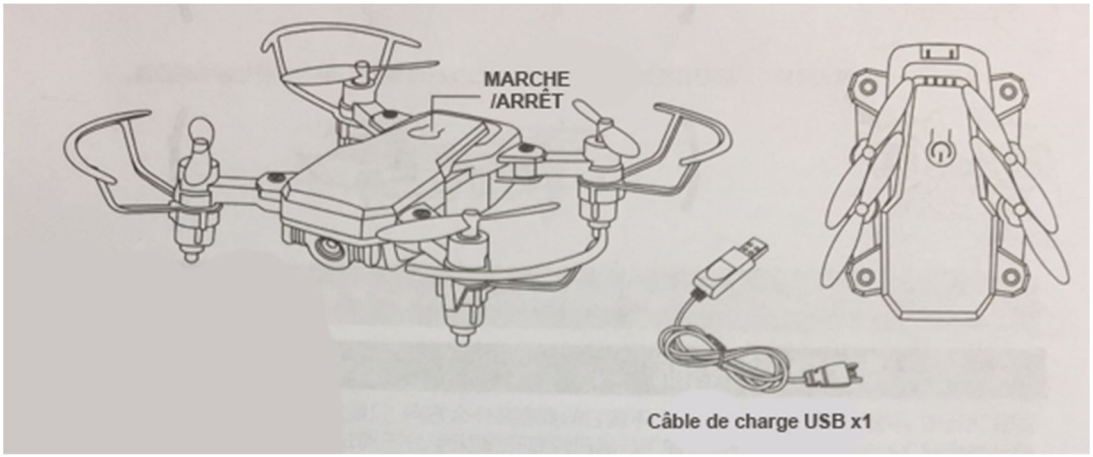
Nous vous remercions d'avoir commandé sur Yonis-shop.com.
Pour toutes questions relatives à cet article, nous vous invitons à nous contacter :

- Via le formulaire de contact sur www.yonis-shop.com
- Via le site de votre achat (Ebay, Amazon, Cdiscount...Etc.)
- Par mail à contact@yonis-shop.com
- Par téléphone au 05 56 34 86 31 de 09h00 à 18h00

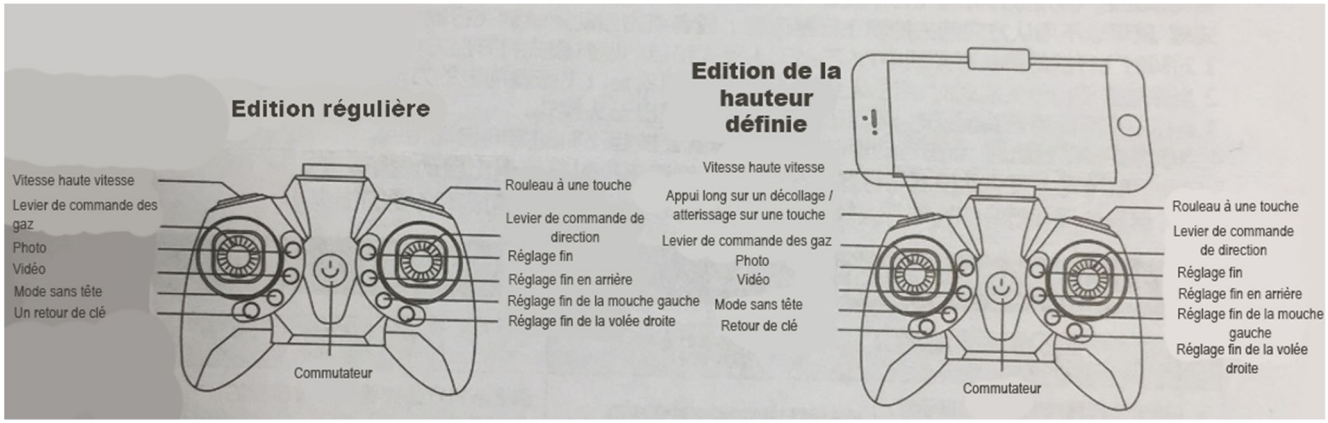
Mode d'emploi

Table des matières

L'installation de la batterie du dispositif de télécommande....2
La charge de la batterie du drone....3
Appareil photo intégré....3
Le fonctionnement et le contrôle du drone....3
Réglage précis....4
Réglages de sensibilité....5
Le modèle roulant....5
Mode sans tête avec une touche de retour....6
Dépannage pendant le vol....7

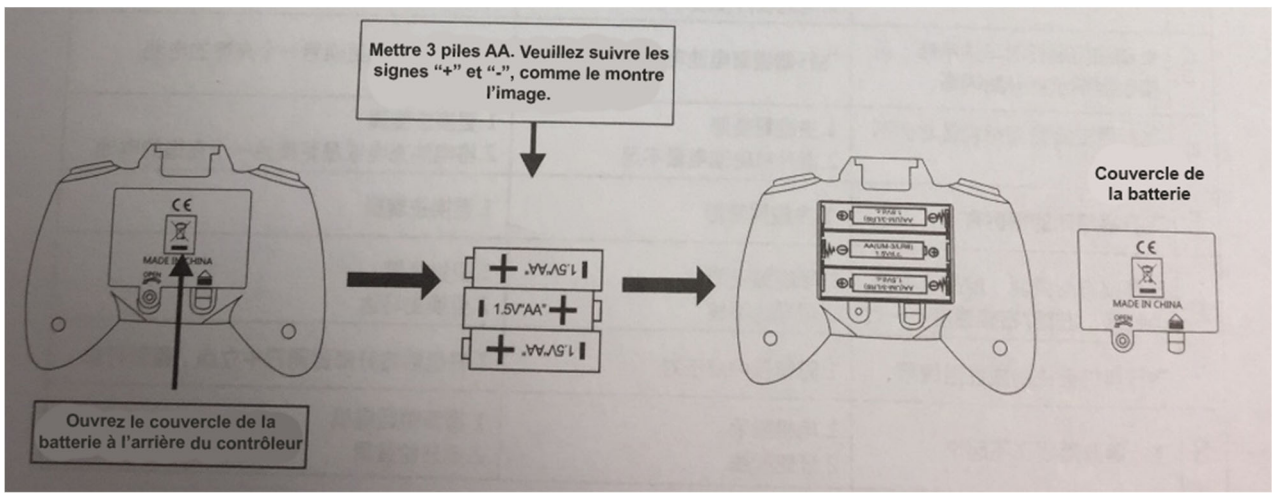


Les connaissances et les notes de sécurité ci-dessous vous seront utiles dans le monde de la télécommande. Veuillez lire attentivement ce manuel avant d'utiliser ce produit et le conserver pour référence ultérieure.



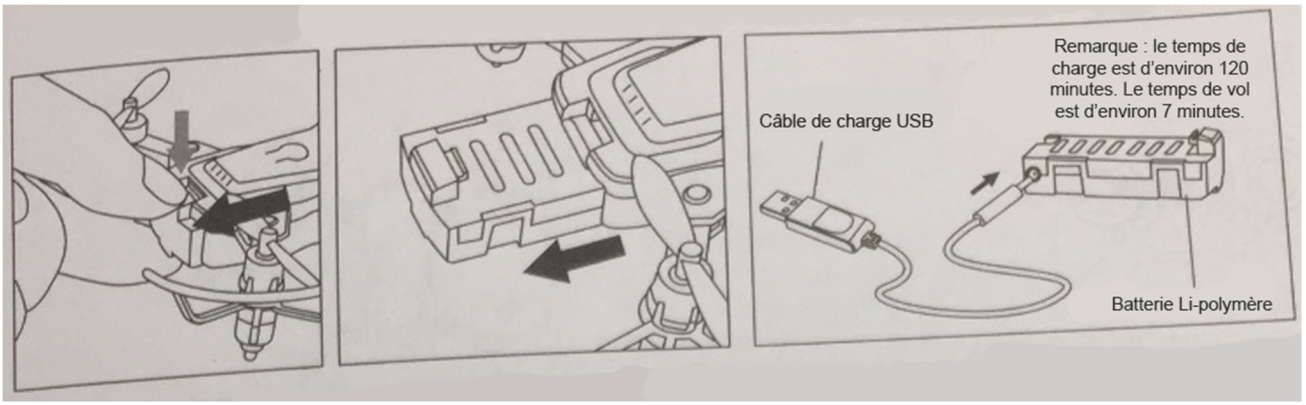
L'installation de la batterie du dispositif de télécommande

Ouvrez le couvercle des piles à l'arrière de la télécommande. Insérez des piles 3 x 1,5V "AA" conformément aux instructions sur le boîtier des piles (les batteries doivent être achetées séparément et les types de batteries anciennes et nouvelles ou différentes ne doivent pas être mélangées).



La charge de la batterie du drone

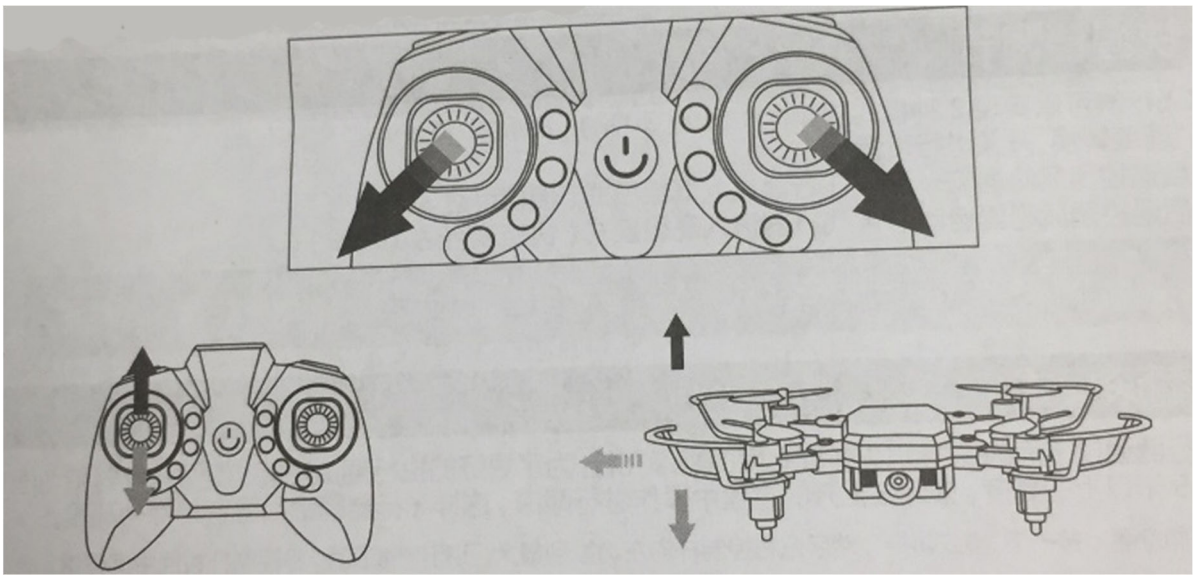
1. Insérez le chargeur USB dans l'interface USB de l'ordinateur des autres chargeurs, puis branchez-le, le voyant sera allumé.
2. Retirez la batterie du drone, puis connectez la fiche de la batterie à la prise du chargeur USB pour la charge.
3. Le voyant lumineux sera allumé pendant le processus de charge de la batterie et s'éteindra après la saturation de la charge.



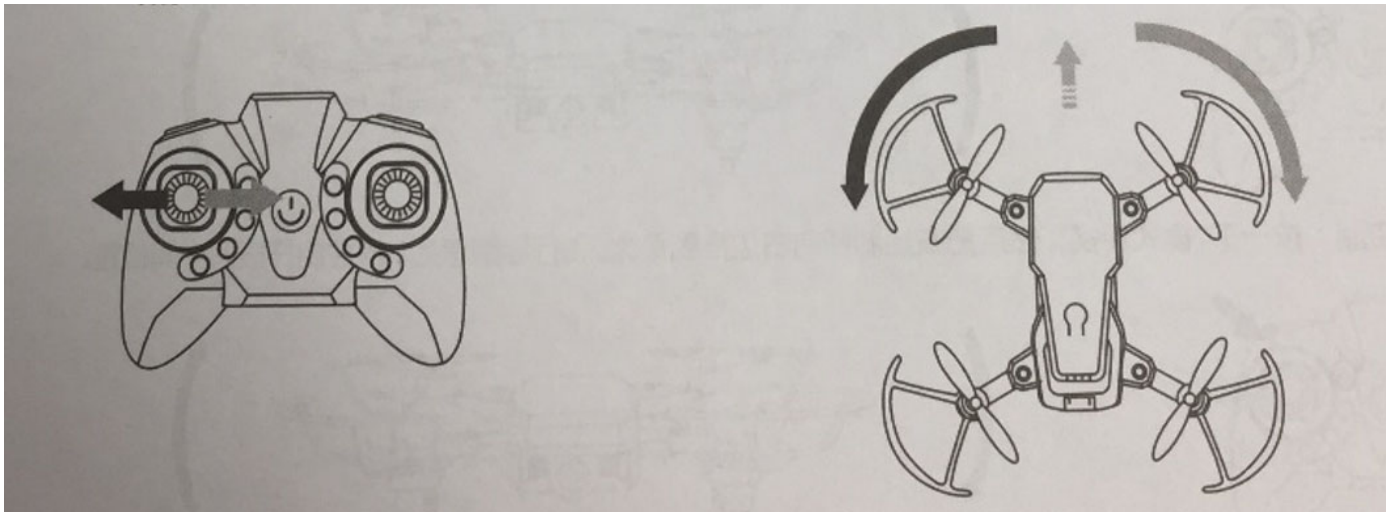
Appareil photo intégré

Le fonctionnement et le contrôle du drone

Remarque : Un drone avant le décollage doit d'abord corriger la fréquence. Les lumières du drone clignotent lors de la correction, la correction est terminée après l'allumage des lumières. Pour éviter toute perte de contrôle, lorsque le drone se déplace, il faut toujours faire très attention au niveau de fonctionnement. En cours de fonctionnement, le drone peut perdre un peu de puissance, il doit donc ajouter de la puissance pour marcher (la direction de la tête de l'aéronef).



Le niveau de contrôle gauche contrôle la montée et la descente du drone.



Le levier de commande gauche sert à contrôler la rotation à gauche/à droite du drone.



Le levier de commande droit sert à contrôler la rotation / marche / recul du drone.



Le levier de commande droit sert à contrôler les aéronefs à gauche et à droite.

Réglage précis

Lorsque le drone vole, il peut y avoir des déviations (tourner à gauche / droite ; marcher / reculer ; côté gauche / droit) ; il faut les régler en tournant dans le sens de l'opposition les touches légères correspondantes. Par exemple : le drone est dévié vers l'avant, il doit donc s'ajuster en tournant la touche "marche / recul léger" vers l'arrière comme indiqué sur la figure.

Réglages de sensibilité

Le drone peut atteindre les 2 modes de fonctionnement : bas niveau (30%), haut niveau (100%).

Basculez le "commutateur de conversion de vitesse" pour le réglage :

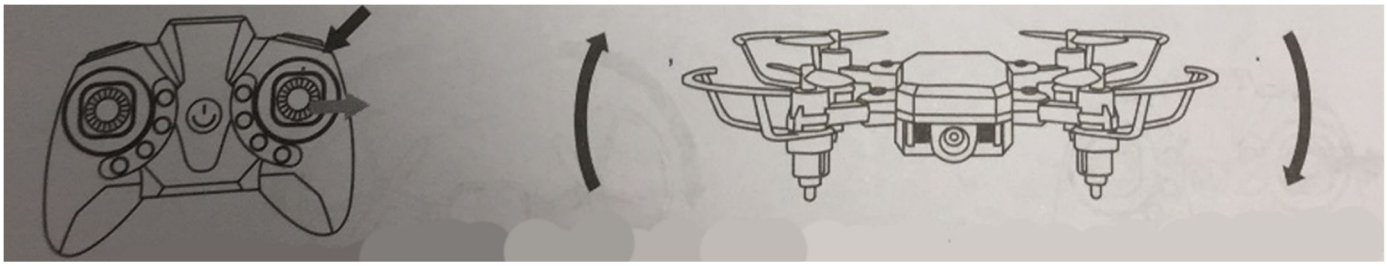
- Faites-le glisser, le buzzer de la télécommande battra une fois = le drone se déplace à basse vitesse (jusqu'à 30%).
- Faites-le glisser, le buzzer de la télécommande battra deux fois = le drone se déplace à grande vitesse (jusqu'à 100%).

Grâce à cette touche, il peut régler la sensibilité du drone, plus la valeur de sensibilité est élevée, plus la réponse du drone est rapide ; à l'inverse, c'est plus lent.

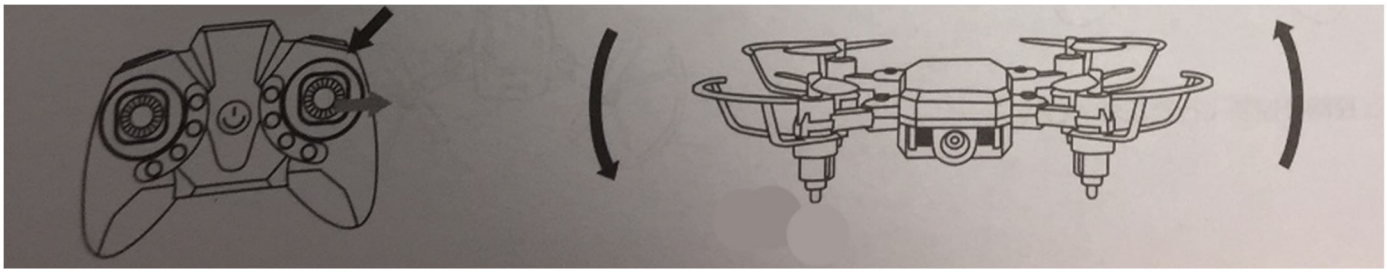
Le modèle roulant

Le drone peut effectuer un vol de roulement de 360 degrés en suivant l'opération. Afin de mieux mettre en œuvre la fonction de roulement et de supporter le dispositif de vol à une hauteur de cinq mètres au-dessus du sol, il est préférable d'opérer le roulement en cours de montée. Dans ce cas, le drone peut être maintenu en hauteur après qu'il ait effectué une action de roulement.

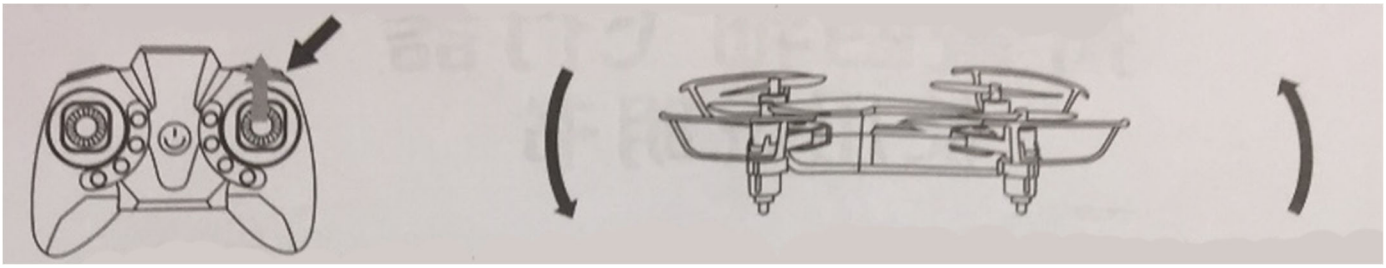
1. Saut périlleux côté gauche : cliquez sur "mode de conversion", puis poussez le levier de commande droit vers la gauche au maximum. Après que le drone ait roulé, il faut tourner le levier de commande en position médiane.



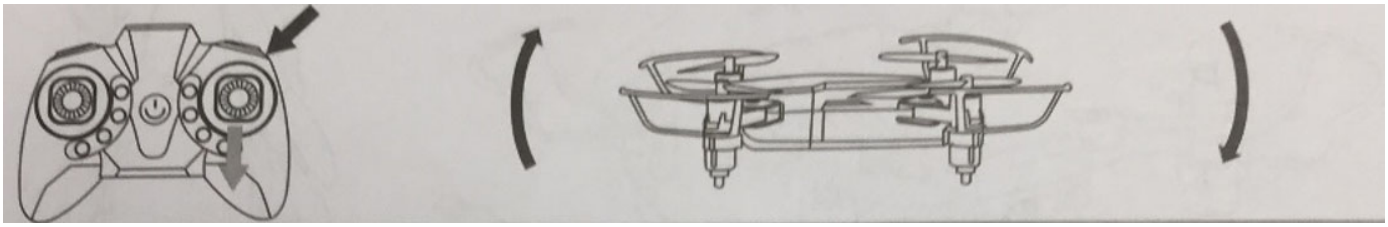
2. Saut périlleux côté droit : cliquez sur "mode de conversion", puis poussez le levier de commande droit vers le levier de commande droite vers la droite au maximum. Une fois que le drone a roulé, il faut tourner le levier de commande en position médiane.



3. Saut périlleux avant : cliquez sur "mode de conversion" puis poussez le levier de commande droit vers l'avant au maximum. Une fois que le drone a roulé, il faut tourner le levier de commande en position médiane.



4. Saut périlleux arrière : cliquez sur "mode de conversion", puis poussez le levier de commande droit vers l'arrière au maximum. Une fois que le drone a roulé, il faut tourner le levier de commande en position médiane.



Après être entré dans le "mode roulement", s'il n'y a pas besoin de fonctions de roulement, cliquez sur la touche "conversion de mode".

Mode sans tête avec une touche de retour

C'est en vol, quelle que soit la position du drone, quelle que soit la direction dans laquelle il se trouve, tant que vous cliquez sur le bouton de mode sans tête, il y a direction de verrouillage automatique décollage du drone. Si le drone vole et est parti très loin sans que vous puissiez décider de la direction, cliquez sur la touche de mode sans tête, vous ne pouvez pas reconnaître la direction pour contrôler le retour du drone ; touche de retour ou cliquez sur la direction d'arrêt automatique du véhicule et le drone reviendra automatiquement.

1. Le code du drone doit se diriger vers l'avant (ou le mode sans tête arrière et le sens d'ouverture du mode automatique reviendra en désordre)
2. Lorsque vous devez utiliser le mode sans tête, cliquez sur la touche de mode sans tête, le drone verrouille automatiquement la direction du décollage.
3. Lorsque vous n'utilisez pas le mode sans tête, cliquez sur le bouton du mode sans tête pour quitter le mode sans tête.
4. Lorsque vous souhaitez revenir automatiquement, cliquez sur le bouton pour retourner automatiquement le drone dans le sens du décollage sera automatiquement remboursé.
5. Le processus de retour automatique peut être contrôlé manuellement sur la direction du drone, en poussant le joystick vers l'avant pour quitter la fonction de retour automatique.

Avertissement : Essayez de choisir moins de vision et de piétons à l'endroit avec ce drone, afin d'éviter des pertes inutiles.

Dépannage pendant le vol

	Situation	Cause	Façon de traiter
1	La LED d'état du récepteur clignote en continu pendant plus de 4 secondes après l'insertion de la batterie du véhicule de vol. Aucune réponse à l'entrée de contrôle.	Impossible de se lier à l'émetteur.	Répéter le processus d'initialisation de mise sous tension.
2	Aucune réponse après la connexion de la batterie du drone.	1. Alimentation de l'émetteur et du récepteur 2. Vérifiez la tension de l'émetteur et du récepteur 3. Mauvais contact sur les bornes de la batterie	1. Allumez l'émetteur et assurez-vous que la batterie du drone est insérée correctement 2. Utilisez des batteries complètement chargées 3. Réinstallez la batterie et assurez un bon contact entre les contacts de la batterie
3	Le moteur ne répond pas au manche à gaz, la LED du récepteur clignote.	La batterie du drone est épuisée.	Chargez complètement la batterie ou remplacez-la par une batterie complètement chargée.
4	Le rotor principal tourne mais ne peut pas décoller.	1. Lames principales déformées. 2. Batterie du drone épuisée	1. Remplacez les pales principales 2. Chargez ou remplacez par une batterie complètement chargée
5	Forte vibration du drone	Lames principales déformées	Remplacer les pales principales
6	L'arrière ne s'enlève pas après ajustement de la languette ou vitesse irrégulière pendant la pirouette gauche / droite	1. Rotors de l'arrière endommagés 2. Moteur d'entraînement arrière endommagé	1. Remplacer les pales principales 2. Remplacez le moteur principal
7	Le drone s'interroge toujours après le réglage de la garniture en vol stationnaire	Point médian du gyroscope	La botte soulèvera le point neutre normalisé affiné, redémarrer
8	Le drone se demande toujours à gauche / à droite après le réglage de la garniture en vol stationnaire	1. Moteur arrêté 2. Cône lâche	1. Remplacez le moteur 2. Cône étanche installé