



# ІНСТРУКЦІЯ З ВИКОРИСТАННЯ

## мікро квадрокоптер

### CX-10 CX-10C CX-10W

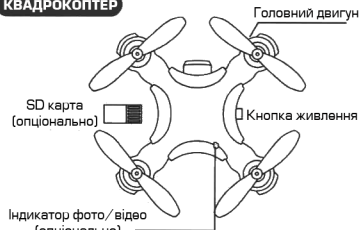


Радіус дії: 15-50м  
Час польоту: 5-7 хв.  
Час зарядки: 30 хв.

Камера (CX-10C та CX-10W): 0.3Мп (640x480)

### 1. КОМПЛЕКТАЦІЯ ТА НАЙМЕНУВАННЯ ЧАСТИН

#### КВАДРОКОПТЕР



#### ДРІТ ЗАРЯДКИ



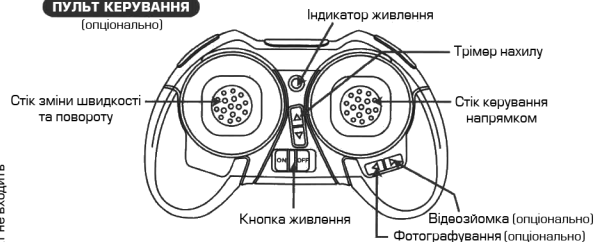
#### ЛОПАТЬ



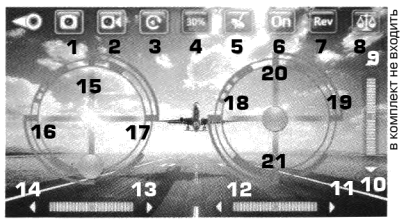
#### ВИКРУТКА (опціонально)



#### ПУЛЬТ КЕРУВАННЯ (опціонально)



#### iPHONE, iPad або ANDROID пристрій (для CX-10W)



в комплект не входить

1. Фотографування.
2. Відеозйомка.
3. Перегляд фото та відео.
4. Вибір швидкості.
5. Режим гіроскопа.
6. Показати/приховати інтерфейс.
7. Баланс повороту.
8. Калібрування.
- 9-10. Триммер нахилу вперед/назад.
- 11-12. Триммер руху в сторони.
- 13-14. Триммер повороту.
15. Керування швидкістю.
- 16-17. Керування поворотом.
- 18-19. Рух в сторони.
- 20-21. Рух вперед та назад.

### 2. ВСТАНОВЛЕННЯ БАТАРЕЙОК ТА ЗАРЯДКА АКУМУЛЯТОРА

#### Встановлення батарейок

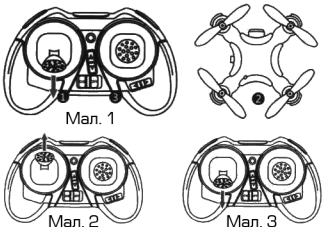


Увага: батарейки повинні бути встановлені у відповідності з полярністю

#### Зарядка акумулятора

Підключіть квадрокоптер з USB проводом, а потім вставте його в комп'ютер або зарядний пристрій. Якщо USB індикатор загорівся (або заблимав), то це означає, що зарядка почалася. Коли він вимкнеться (або почне горіти постійно), то зарядка вже завершилася. З цим квадрокоптером можна використовувати будь-яку USB зарядку, в тому числі і автомобільну. Напруга має бути 5В.

### 3. ПРИВ'ЯЗКА ПУЛЬТА КЕРУВАННЯ ДО КВАДРОКОПТЕРА (для CX-10 ТА CX-10C)



1. Візьміть пульт керування та опустіть стік швидкості в найнижче положення.
2. Увімкніть квадрокоптер та поставте його рівно на землю. Індикатор на ньому почне блимати.
3. Увімкніть пульт керування. Він видасть два звуки. Потім підніміть стік швидкості в найвище положення (як показано на малюнку 2). Пульт видасть один звук. Після цього поверніть стік в нижнє положення (як показано на малюнку 3). Якщо індикатор на квадрокоптері перестане блимати – значить прив'язка була виконана успішно.



# ІНСТРУКЦІЯ З ВИКОРИСТАННЯ

## мікро квадрокоптер

### CX-10 CX-10C CX-10W

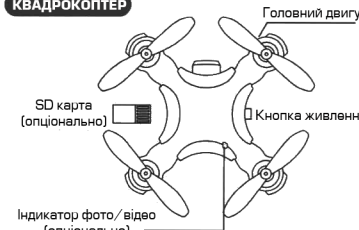


Радіус дії: 15-50м  
Час польоту: 5-7 хв.  
Час зарядки: 30 хв.

Камера (CX-10C та CX-10W): 0.3Мп (640x480)

### 1. КОМПЛЕКТАЦІЯ ТА НАЙМЕНУВАННЯ ЧАСТИН

#### КВАДРОКОПТЕР



#### ДРІТ ЗАРЯДКИ



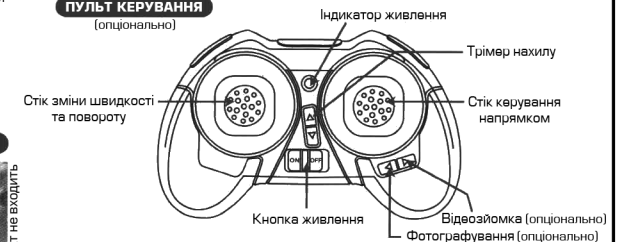
#### ЛОПАТЬ



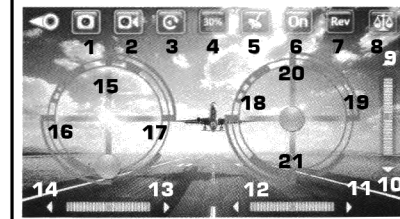
#### ВИКРУТКА (опціонально)



#### ПУЛЬТ КЕРУВАННЯ (опціонально)



#### iPHONE, iPad або ANDROID пристрій (для CX-10W)



в комплект не входить

1. Фотографування.
2. Відеозйомка.
3. Перегляд фото та відео.
4. Вибір швидкості.
5. Режим гіроскопа.
6. Показати/приховати інтерфейс.
7. Баланс повороту.
8. Калібрування.
- 9-10. Триммер нахилу вперед/назад.
- 11-12. Триммер руху в сторони.
- 13-14. Триммер повороту.
15. Керування швидкістю.
- 16-17. Керування поворотом.
- 18-19. Рух в сторони.
- 20-21. Рух вперед та назад.

### 2. ВСТАНОВЛЕННЯ БАТАРЕЙОК ТА ЗАРЯДКА АКУМУЛЯТОРА

#### Встановлення батарейок

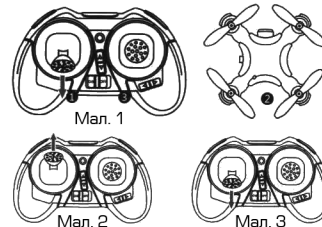


Увага: батарейки повинні бути встановлені у відповідності з полярністю

#### Зарядка акумулятора

Підключіть квадрокоптер з USB проводом, а потім вставте його в комп'ютер або зарядний пристрій. Якщо USB індикатор загорівся (або заблимав), то це означає, що зарядка почалася. Коли він вимкнеться (або почне горіти постійно), то зарядка вже завершилася. З цим квадрокоптером можна використовувати будь-яку USB зарядку, в тому числі і автомобільну. Напруга має бути 5В.

### 3. ПРИВ'ЯЗКА ПУЛЬТА КЕРУВАННЯ ДО КВАДРОКОПТЕРА (для CX-10 ТА CX-10C)



1. Візьміть пульт керування та опустіть стік швидкості в найнижче положення.
2. Увімкніть квадрокоптер та поставте його рівно на землю. Індикатор на ньому почне блимати.
3. Увімкніть пульт керування. Він видасть два звуки. Потім підніміть стік швидкості в найвище положення (як показано на малюнку 2). Пульт видасть один звук. Після цього поверніть стік в нижнє положення (як показано на малюнку 3). Якщо індикатор на квадрокоптері перестане блимати – значить прив'язка була виконана успішно.

## 4. З'ЄДНАННЯ ПО WI-FI (для CX-10W)

1. Завантажте програму на iPhone, iPad або будь-який android пристрій за наведеними QR-кодами.
2. Увімкніть квадрокоптер, індикатор на ньому почне блимати.
3. Відкрийте настройки wi-fi на телефоні (планшеті). Підключіть його до мережі CX-10wifi.
4. Запустіть завантажену програму.

Для найкращої якості зв'язку по Wi-Fi вийміть антену назовні та виставте її в вертикальне положення.



Антенa



IOS APP



GooglePlay

## 5. НАЛАШТУВАННЯ

### Трімери нахилу

Якщо квадрокоптер тягне вперед чи назад (-чи в бік – для CX-10), то скористайтеся трімерами на пульті.



тільки в CX-10

### Налаштування швидкості

Цей квадрокоптер має 3 режими швидкості: мінімальна (30%), середня (50%), максимальна (70%). Для зміни режиму необхідно натиснути на стік швидкості. Кількість звукових сигналів буде означати обраний режим (1, 2, 3). Чим вище режим – тим більше швидкість. Для моделі CX-10W режим змінюється відповідною кнопкою у верхній частині екрану.

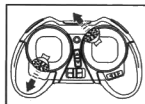
### Перекиди в повітрі

У моделях CX-10 та CX-10C є можливість здійснювати перекиди під час польоту. Для входу в режим перекиду натисніть на стік керування напрямком (правий). Під час того, як пролунає звук, пересуньте цей стік в бажану сторону для перекиду.

### Налаштування гіроскопу

Якщо квадрокоптер літає нестабільно або тягне в одну зі сторін, то необхідно налаштувати нейтральне положення гіроскопу. На моделі CX-10W використовуйте для цього трімери та кнопку калібрування. На інших моделях для цього виконайте наступні кроки.

1. Після прильоту квадрокоптера до пульта поставте його на рівну горизонтальну поверхню.
2. Виставте максимальний режим швидкості та опустіть стік швидкості до самого низу.
3. Виставте лівий стік в нижнє ліве положення, а правий – в верхнє ліве. Налаштування нейтрального положення гіроскопу буде успішне якщо індикатор на квадрокоптері поблимає 1–2 секунди.



## 4. З'ЄДНАННЯ ПО WI-FI (для CX-10W)

1. Завантажте програму на iPhone, iPad або будь-який android пристрій за наведеними QR-кодами.
2. Увімкніть квадрокоптер, індикатор на ньому почне блимати.
3. Відкрийте настройки wi-fi на телефоні (планшеті). Підключіть його до мережі CX-10wifi.
4. Запустіть завантажену програму.

Для найкращої якості зв'язку по Wi-Fi вийміть антену назовні та виставте її в вертикальне положення.



Антенa



IOS APP



GooglePlay

## 5. НАЛАШТУВАННЯ

### Трімери нахилу

Якщо квадрокоптер тягне вперед чи назад (-чи в бік – для CX-10), то скористайтеся трімерами на пульті.



тільки в CX-10

### Налаштування швидкості

Цей квадрокоптер має 3 режими швидкості: мінімальна (30%), середня (50%), максимальна (70%). Для зміни режиму необхідно натиснути на стік швидкості. Кількість звукових сигналів буде означати обраний режим (1, 2, 3). Чим вище режим – тим більше швидкість. Для моделі CX-10W режим змінюється відповідною кнопкою у верхній частині екрану.

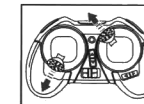
### Перекиди в повітрі

У моделях CX-10 та CX-10C є можливість здійснювати перекиди під час польоту. Для входу в режим перекиду натисніть на стік керування напрямком (правий). Під час того, як пролунає звук, пересуньте цей стік в бажану сторону для перекиду.

### Налаштування гіроскопу

Якщо квадрокоптер літає нестабільно або тягне в одну зі сторін, то необхідно налаштувати нейтральне положення гіроскопу. На моделі CX-10W використовуйте для цього трімери та кнопку калібрування. На інших моделях для цього виконайте наступні кроки.

1. Після прильоту квадрокоптера до пульта поставте його на рівну горизонтальну поверхню.
2. Виставте максимальний режим швидкості та опустіть стік швидкості до самого низу.
3. Виставте лівий стік в нижнє ліве положення, а правий – в верхнє ліве. Налаштування нейтрального положення гіроскопу буде успішне якщо індикатор на квадрокоптері поблимає 1–2 секунди.



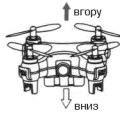
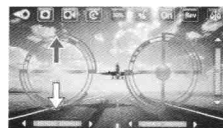
## 6. КЕРУВАННЯ КВАДРОКОПТЕРОМ

### CX-10, CX-10C

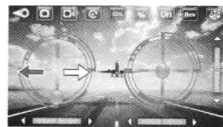
### CX-10W

### CX-10W (G-sensor)

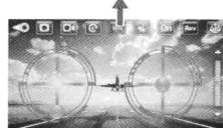
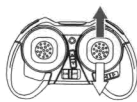
### Пух



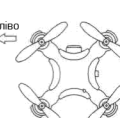
1. Керування швидкістю (висотою). При піднятті стіку швидкості двигуни починають обертатися швидше та тим самим збільшується швидкість квадрокоптера або його висота (в залежності від його положення). І навпаки – при опусканні стіку, двигуни обертуються повільніше: швидкість (висота) зменшується.



2. Поворот. При русі стіку повороту вліво, квадрокоптер буде повертатися проти годинникової стрілки. При русі вправо – за годинниковою стрілкою.



3. Нахил. При піднятті стіку напрямки вгору квадрокоптер нахилиться та полетить вперед. При опусканні – назад. У режимі гіроскопа (модель CX-10W) для цієї дії необхідно нахилити пристрій в відповідну сторону.



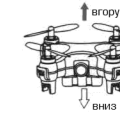
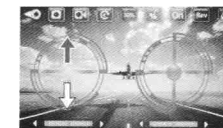
4. Рух в бік. При русі стіку напрямку в боки квадрокоптер летітиме боком у відповідному напрямку. У режимі гіроскопа (модель CX-10W) для цієї дії необхідно нахилити пристрій в відповідну сторону.

### CX-10, CX-10C

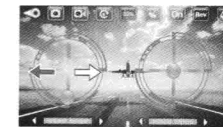
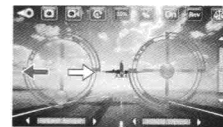
### CX-10W

### CX-10W (G-sensor)

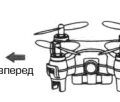
### Пух



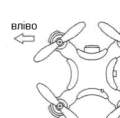
1. Керування швидкістю (висотою). При піднятті стіку швидкості двигуни починають обертатися швидше та тим самим збільшується швидкість квадрокоптера або його висота (в залежності від його положення). І навпаки – при опусканні стіку, двигуни обертуються повільніше: швидкість (висота) зменшується.



2. Поворот. При русі стіку повороту вліво, квадрокоптер буде повертатися проти годинникової стрілки. При русі вправо – за годинниковою стрілкою.



3. Нахил. При піднятті стіку напрямки вгору квадрокоптер нахилиться та полетить вперед. При опусканні – назад. У режимі гіроскопа (модель CX-10W) для цієї дії необхідно нахилити пристрій в відповідну сторону.



4. Рух в бік. При русі стіку напрямку в боки квадрокоптер летітиме боком у відповідному напрямку. У режимі гіроскопа (модель CX-10W) для цієї дії необхідно нахилити пристрій в відповідну сторону.