



Beast 3



UHD



EVO



Zhongli Technology

A Shantou Zonghli Intelligent Technologz Co., Ltd. A drónok fejlesztésére és gyártására elhivatott cég, amely betartja a mottójukat: „Felfedezés és feltalálás, teljes bölcsességgel”, miközben felfedezi az intelligens technológia csodáit. Jöjjön és élvezzük együtt ezt az intelligens technológiát. Engedje, hogy az intelligens Zhongli UAV technológia belépjen az életébe, mint egy szabad repülés.



MADE IN CHINA



SG906^{MAX}

GPS Smart Drone

*Olvassa el figyelmesen a használati utasítást használat előtt és őrizze meg minden eshetőségre.

SG906 MAX Gyors útmutató

Tudjon meg többet a drónról használat előtt

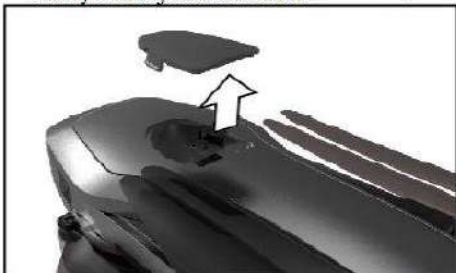
*Bővebb információért olvassa el a használati utasítást.

Győződjön meg róla, hogy a drón és a távirányító akkumulátorai felvannak töltve minden reptetés előtt.

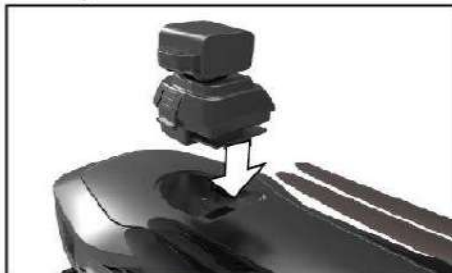
1. Akadályok elkerülésére használt felszerelésre vonatkozó elővigyázatossági intézkedések

HASZNÁLAT

A. Az akadályok elkerülésére használt felszerelést szerelje a drónra bekapcsolás előtt, különben a drón megsérülhet és befolyásolhatja a működését.



1. Nyissa fel a felszerelésnek szánt hely tetejét.



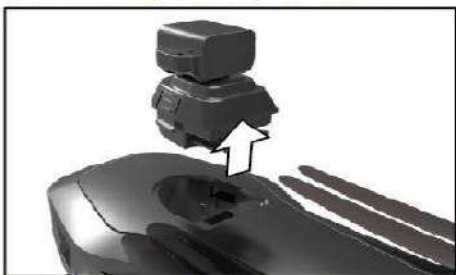
2. Helyezze fel a felszerelést a kijelölt helyre, a kép szerint.

B. A drón beindításakor ne érjen a felszereléshez mert kezdeti módban van. Ha megérinti a felszerelést ebben a módban, kárt tehet benne és a funkció nem megfelelően fog működni.

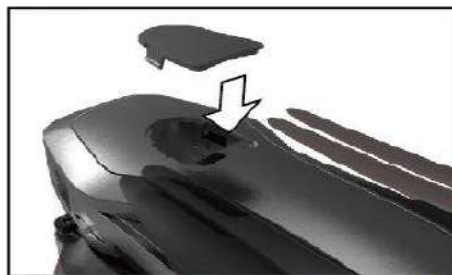


Működés közben a felszerelés balra és jobbra fog forogni, ne érjen a felszereléshez és ne akadályozza a forgását mert megsérülhet a felszerelés vagy nem fog megfelelően működni.

C. A felszerelés eltávolításakor a drón legyen kikapcsolva azért, hogy elkerülje a felszerelés károsodását vagy nem megfelelő működését.



1. Távolítsa el a felszerelést a helyéről ahogy a kép mutatja.



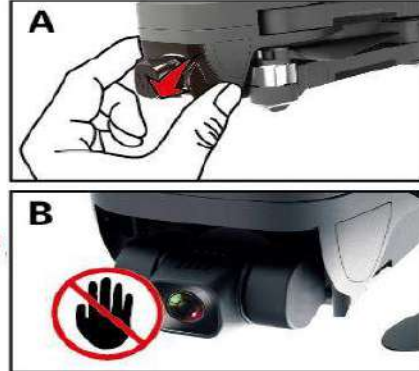
2. Tegye a fedelet a felszerelés helyére.

2. PTZ Kamera felhasználására vonatkozó elővigyázatossági intézkedések

HASZNÁLAT:

A. Távolítsa el a védő kupakot a kamera használata előtt.

B. Ne érjen a kamera gimbaljához bekapcsoláskor! A gimbal automatikusan kalibrálódik bekapcsolás után, ha hozzáér a gimbalhoz kalibrálás közben akkor az nem lesz sikeres és meghibásodhat. Ne érjen a gimbalhoz működés közben!



3. Távirányító társítása a drónnal

Kapcsolja be a drónt aztán a távirányítót. A távirányító és a drón automatikusan szinkronizálódni fognak bekapcsolás után.

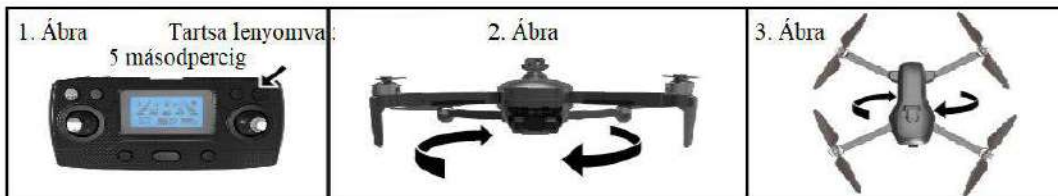
Megjegyzés: A drónt helyezze a távirányító elé egyenes felületre. Amikor a művelet sikeres volt, a távirányító jelzője bekapcsolva marad.

 **Fontos megjegyzés:**
Előbb végezze el a geomágneses kalibrálást és utána a giroszkóp kalibrálását, különben a drón nem fog megfelelően működni.



4. Geomágneses kalibrálás

Helyezze a drónt egyenes felületre, tartsa lenyomva a beállításokra kijelölt gombot (1. Ábra) 5 másodpercig a művelet elvégzéséhez. A drón jelzői gyorsan fognak villogni. Emelje fel a drónt és forgassa el háromszor-ötször óramutatónak megfelelően (2. Ábra). Miután hall egy hangjelzést, forgassa a drónt függőlegesen (3. Ábra). Amikor a drón kiad még egy hangjelzést és a drón és távirányító jelzői lassan fognak villogni, a művelet sikeresen véget ér.



5. Giroszkóp és gimbal kalibrálása

Helyezze a drónt egyenes felületre, tartsa lenyomva a képen látható gombot 5 másodpercig, hallani fog egy hangjelzést. Ahogy a kép mutatja, a drón jelzői gyorsabban, majd lassabban fognak villogni



6. Repülési mód váltása

Figyelem: A GPS mód (2. mód) az alapértelmezett mód bekapcsoláskor. Ha a drón nem észlel legalább 8 műholdat, a motorjai feloldódnak de nem fog felszállni. Felszálláshoz váltson át Optikai iránybeállítás módra mielőtt a drón befejezi a műholdak keresését. Tartsa lenyomva a képen látható felvétel gombot a módok váltásához. Váltás után a távirányító egy hangjelzést ad ki. A GPSüt igénylő funkciók már nem elérhetőek (Kézi irányítás, Biztonsági, Stírgös, stb.). Figyeljen a magasságra és ne veszítse szem elől a drónt.



Tartsa lenyomva 5 másodpercig

Megjegyzés: Nem válthat Optikai iránybeállítás módra ha már a drón végrehajtotta a GPS helymeghatározást (azonosította a műholdakat). Újrakell indítania a drónt és a távirányítót a repülési mód váltásához.

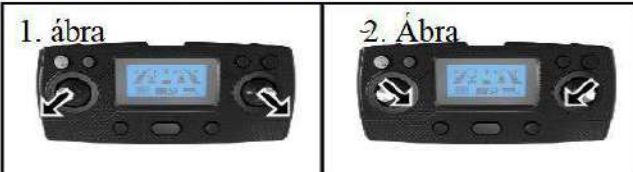
7. Váltás NAGY és KIS sebesség között

Figyelem: Bekapcsoláskor az alapértelmezett sebesség a KIS sebesség és az akadálykerülő funkciók be vannak kapcsolva. NAGY sebességre váltás után az akadálykerülő funkciók kikapcsolnak és a drón nem tudja automatikusan kikerülni az akadályokat.

Figyeljen a drón magasságára és távolságára és a körülötte lévő akadályokra azért, hogy meggyőződjön, hogy a drón biztonságban van.



8. Drón zárolásának feloldása



Húzza egyszerre a bal lenti sarokba és a jobb lenti sarokba a karokat (1. ábra) vagy húzza mindkét kart a jobb lenti sarokba a kijelző felé (2. ábra) ahhoz, hogy feloldja a drónt és bekapcsolja a motorokat.

9. Akkumulátorok töltése

Akkumulátor eltávolítása a drónból

Nyomja le az akkumulátor hátulján lévő csatot és húzza ki az akkumulátort. Győződjön meg róla, hogy tiszta a keze és a drón, különben elejtheti.



Távirányító és drón akkumulátorok töltése



⚠ Figyelem:

- Csatlakoztassa helyesen a kábel végét.
- Egy 5V 1.2A adapter használata ajánlott.

10. Az applikáció

(1) Szkenelje be a telefon operációs rendszerének megfelelő QR kódot.



Sistem iOS

Sistem Android

(2) Kapcsolja be a telefont és keresse meg a drón hotspot-ját a telefon „Wireless LAN” beállításánál, nyomja meg a hotspotot és kapcsolódjon rá (nem kér jelszót).

Az SG906 MAX felhasználók lépjenek be a telefon WLAN beállításába ahogy a kép mutatja és válassza ki az „XL-PRO-5G-***” (szériaszám) hálózatot ahhoz, hogy rácsatlakozzon, aztán nyissa meg az alkalmazást.



Figyelem: Ha az alkalmazással szeretné irányítani a drónt, akkor kapcsolja ki a távirányítót az alkalmazás használata előtt. Amint a mobil rácsatlakozik az „XL-PRO-5G-***” (szériaszám) hálózatra és a távirányító kivan kapcsolva, irányíthatja a drónt alkalmazáson keresztül.





SG906 Max Akadálykerülő funkció működése és működési elve



A. Használat körülményei

Ez a funkció alapértelmezett amikor a drón KIS sebességben van. Ez a funkció 360° szöget takar a drón körül de nem hatásos amikor a drón NAGY sebességben van. Ez az adatértelmezés sebességé miatt történik így, amely nem elég nagy ahhoz, hogy megakadályozza az ütközést nagy sebesség esetén. Ha ütközés történik ilyen körülmények között, a funkció automatikusan szétkapcsol.



1. Ábra

B. A felszerelés működési elve

A felszerelés egy hullámot bocsát ki a kibocsátási porton amely visszatükröződik és visszatér a felszereléshez. Amint akadályba ütközik a hatótávolságán belül, a fogadó port veszi a hullámot és matematikai számításokkal értelmezi. Miután meghatározza a távolságot a kibocsátó és az akadály között, a felszerelés kikapcsoló parancsot ad a drónnak, így elkerülve az ütközést az akadállyal.

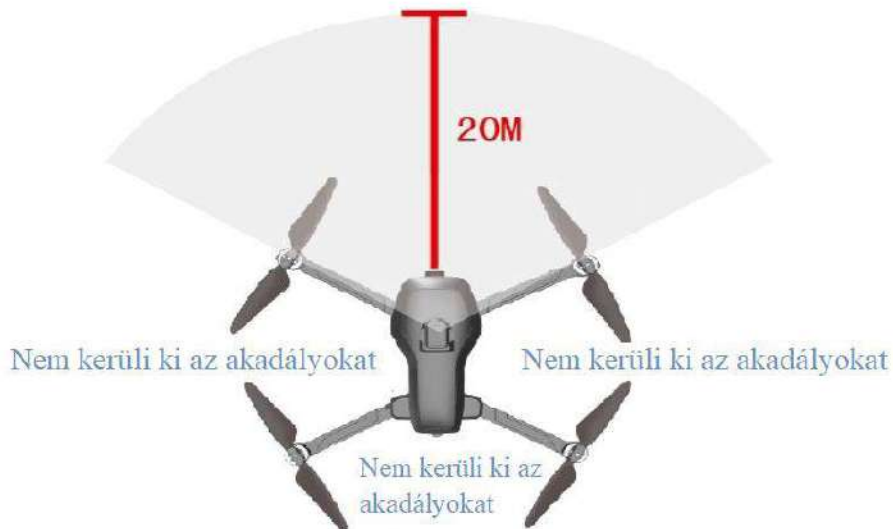
Kibocsátó port



2. Ábra

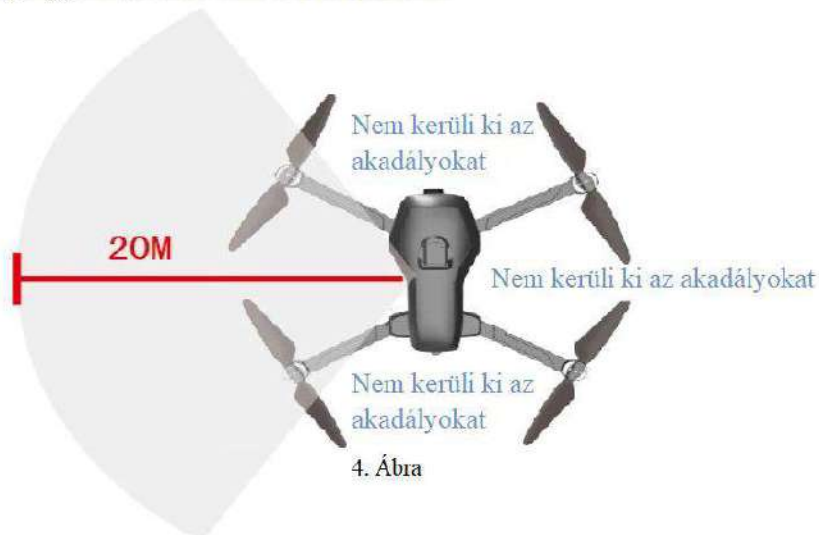
C. Akadálykerülő funkció működése

1. Amikor a drón a levegőben van, ahogy a 3. Ábra mutatja, a funkció hatótávolsága 20m és megkeresi az akadályokat a drón előtt, a hatásszöge 90° a drón karjai közt. Ezt a szöget a drón menetiránya határozza meg.



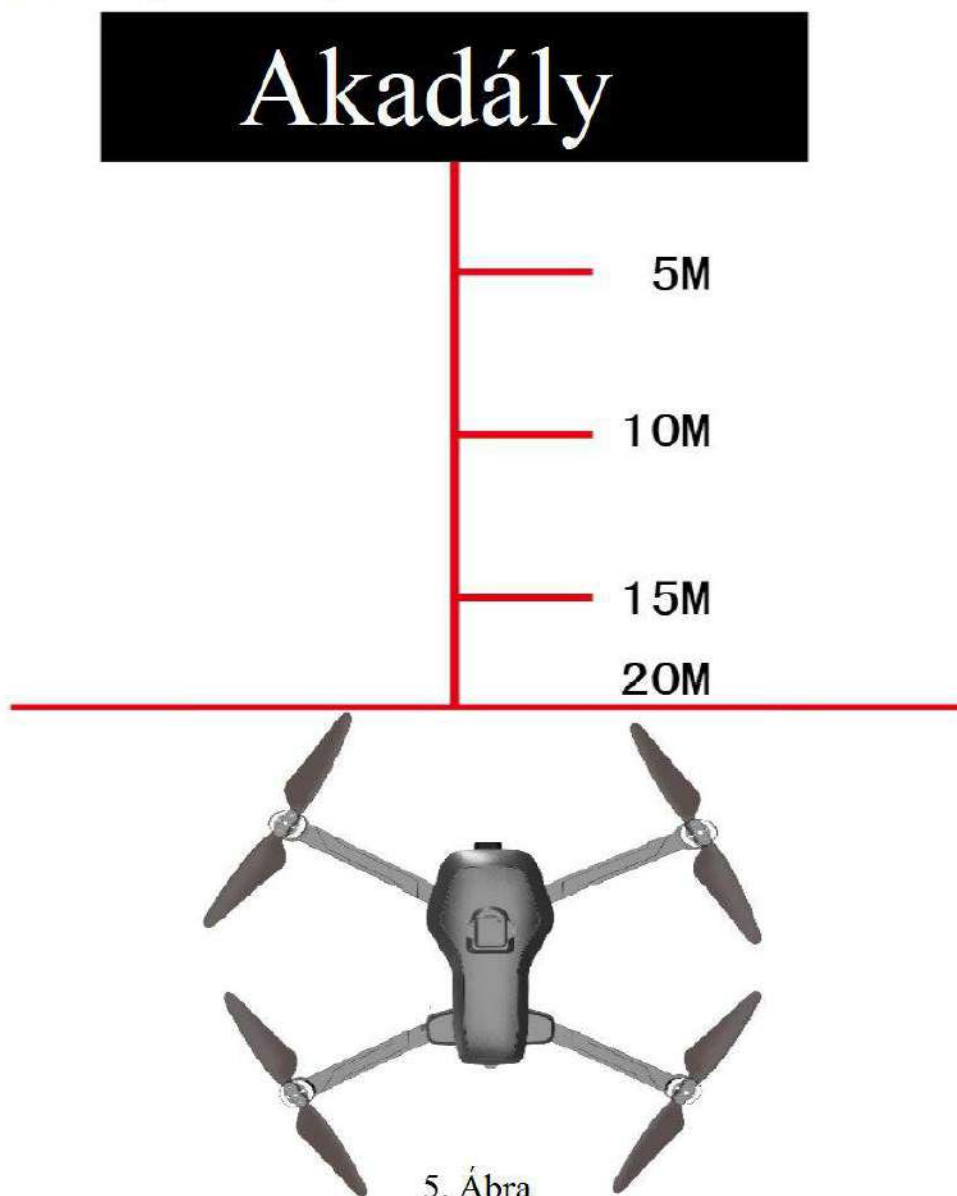
3. Ábra

2. Amikor a drón baloldalra repül mint a 4. Ábrán, a funkció hatótávolsága 20m és megkeresi az akadályokat a drón előtt, a hatásszöge 90° a drón karjai közt. A hatásszög egyforma lesz a többi oldalon is.



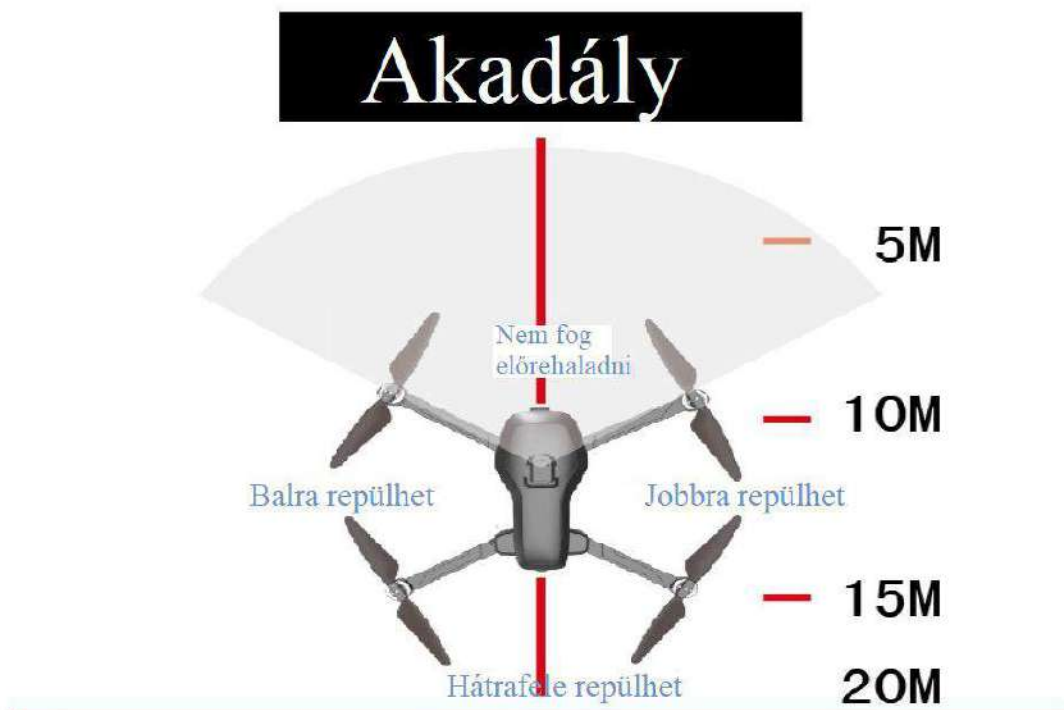
4. Ábra

3. A pozíciót amelyben a drón leáll a repülési sebesség határozza meg amikor felismeri az akadályt. Miután a drón felismeri az akadályt 20m hatótávolságon belül, a drón kiszámol egy leállási pontot és kiadja a leállási parancsot. Ez a pont annál közelebb van, minél nagyobb a repülés sebessége és annál távolabb minél kisebb a repülés sebessége.



5. Ábra

4. Amint a drón leállt az akadály felismerése után a repülés irányába és a 20m hatótvolságon belül, már nem fog tudni abba az irányba haladni ahol az akadály van, csak miután kikerülte, vagy ha megváltoztatja a repülés irányát.



6. Ábra

5. Felszállás után, ha 20m belül a menetirányban akadályt észlel, akkor a drón nem fog tudni előrehaladni. A drón csak az akadály kikerülése után tud előrehaladni vagy a menetirány megváltoztatása után.

6. Ha a drón akadályt észlel automatikus visszatérés közben, amikor GPS-t használ, akkor a drón automatikusan felemelkedik egy biztonsági magasságra az akadály kikerüléséhez a visszatérés folytatása előtt.

SG906 MAX Repülés bemutatása

Bekapcsoláskor az alapértelmezett a 2-es mód- GPS Mód- és átválthat a Optikai iránybeállítás módra. Amikor a 2-es módot használja, győződjön meg róla, hogy a közelben nincsenek magas épületek, magasfeszültségű vezetékek vagy más interferencia források.

1-es Mód: Optikai iránybeállítás. Ahhoz, hogy ezt a módot használja kapcsolja ki a GPS módot.



Promóciós videó



Bemutató

1-es Mód: Az Optikai iránybeállítás mód megfelelő a nyílt terekhez. Amint a drón és a távirányító társítva vannak, elvégezte a földmágneses tér beállítást és a giroszkóp kalibrálását, a kijelzőn az ikon átvált Mode0-ról Mode1-re. A drón elkezdi műholdakat keresni a környéken. A drón nem fog tudni egyből felszállni, tartsa lenyomva 5 másodpercig a videózáshoz kijelölt gombot. A távirányító hangjelzést ad ki ami azt jelenti, hogy használhatja a GPS-t a drón irányításához.

(Megjegyzés: Az 1-es Mód nem használja a GPS-t igénylő funkciókat, mint az RTH funkció, Követő mód, stb. Figyeljen a repülés magasságára és ne veszítse szem elől a drónt.)



Tartsa lenyomva a videózáshoz kijelölt gombot 5 másodpercig, a távirányító egy hangjelzést ad ki ami azt jelenti, hogy használhatja a GPS-t a drón irányításához.

2-es Mód: A GPS mód megfelelő az interferencia mentes nyílt terekhez. Amint a drón és távirányító társítva vannak, elvégezte a földmágneses tér beállítását és a giroszkóp kalibrálását, a kijelzőn az ikon átvált Mode0-ról Mode1-re. A drón elkezdi műholdakat keresni a környéken (helyezze a drónt nyílt térbe, ahol nincsenek magas épületek, magasfeszültségű vezetékek vagy más interferencia források.) Amint észlel 10 műholdat, a GPS helymeghatározás befejeződik, a távirányító kiad egy hangjelzést és átvált Mode1-ről Mode2-re.

(Megjegyzés: Ameddig a GPS helymeghatározás nem fejeződik be, a drón zárva van és nem tud felszállni).