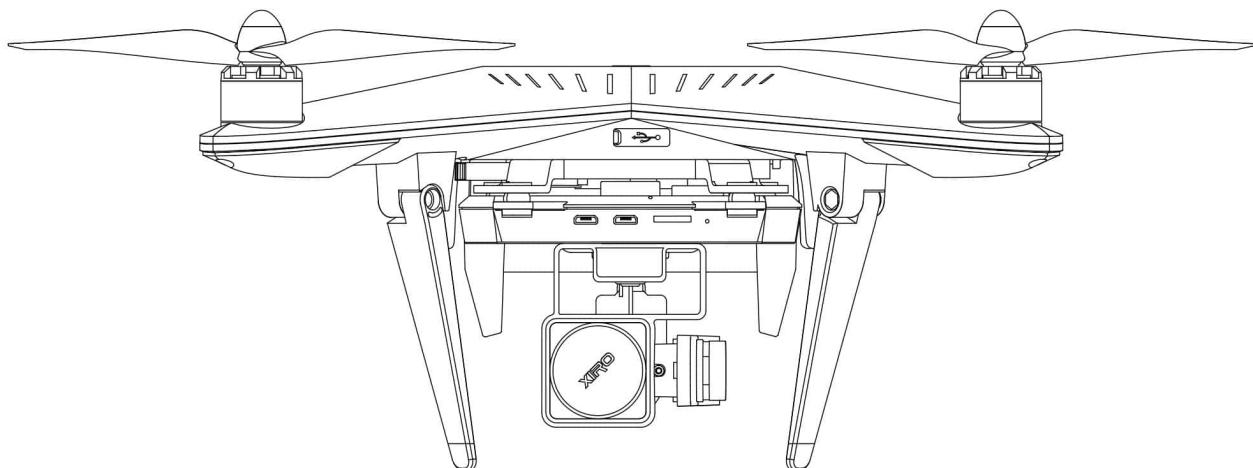


# XPLORER 4K

ПОЛЬЗОВАТЕЛЬСКАЯ ИНСТРУКЦИЯ  
«БЫСТРЫЙ СТАРТ»



XIRO

## 1. Видео Руководство

Перед первым полётом просмотрите наши обучающие видеоролики, убедитесь, что вы сделаете все правильно и максимально безопасно. Вы можете сканировать данный QR код либо найти видео по ссылке на официальном сайте:

[www.xirodrone.com/support](http://www.xirodrone.com/support)



## 2. Скачайте приложение Xiro

Сканируйте QR код ниже, чтобы установить приложение на ваш телефон.



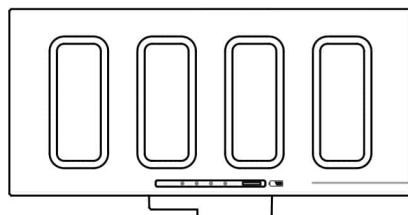
Приложение XIRO можно установить на системы iOS 8.0 и выше или Android 4.4 и

## 3. Проверьте аккумулятор.

### Проверьте ёмкость батареи:

Нажмите зелёную кнопку на аккумуляторе, чтобы проверить остаточную ёмкость аккумулятора.

4 зеленых индикатора: 75-100%  
3 зеленых индикатора: 50-75%  
2 зеленых индикатора: 25-50%  
1 зеленый индикатор: 0-25%



Если при нажатии на кнопку горит:

## 4. Проверка ёмкости аккумулятора в передатчике

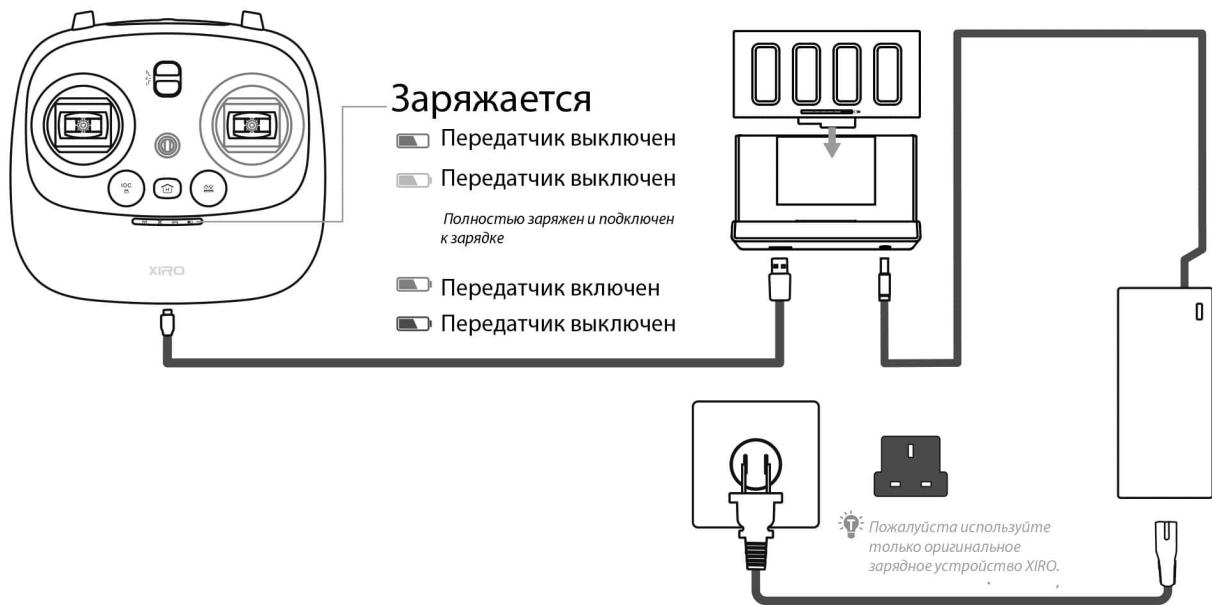
Включите передатчик. Если горит зелёный индикатор – передатчик можно эксплуатировать. Если горит красный индикатор – передатчик разряжен и его необходимо зарядить.



Индикатор заряда  
■ передатчик заряжен  
■ передатчик разряжен

# Зарядка

**⚠** Зарядите аккумулятор и передатчик после распаковки.



**⚠** Допустимая входная частота и напряжение 100-240 В, 50\60 Hz

Пожалуйста, используйте только оригинальный адаптер XIRO для зарядного устройства во избежание внештатных ситуаций.

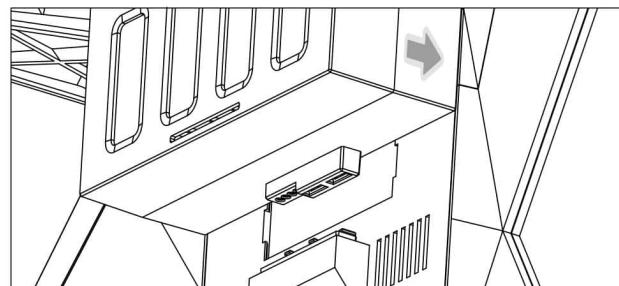
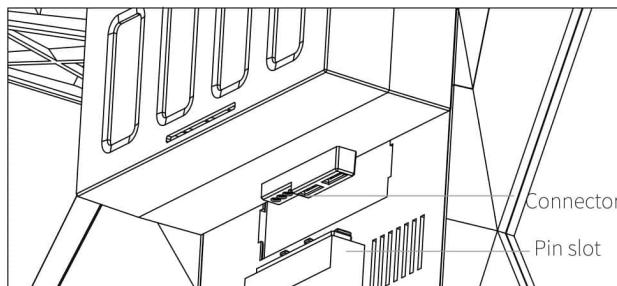
## 5. Сборка XIRO

### Установка Smart аккумулятора

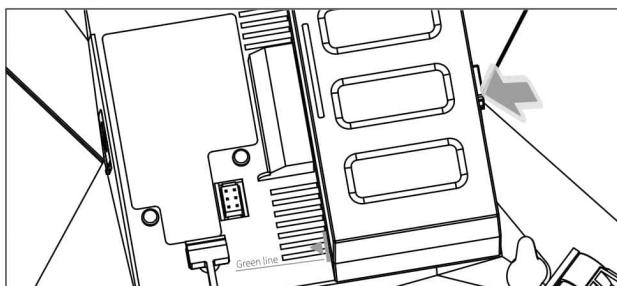
**Шаг 1.** Поверните Xiro вверх ногами.

Подключите разъем на аккумуляторе в разъем на корпусе XiRO.

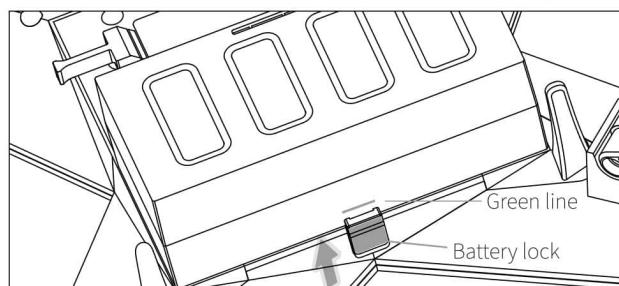
**Шаг 2.** Проверьте, чтобы аккумулятор плотно прилегал к корпусу, а разъем вошёл до конца.



**Шаг 3.** Надавите на батарею как показано на картинке, по направлению зелёной стрелки, чтобы аккумулятор попал в фиксаторы.



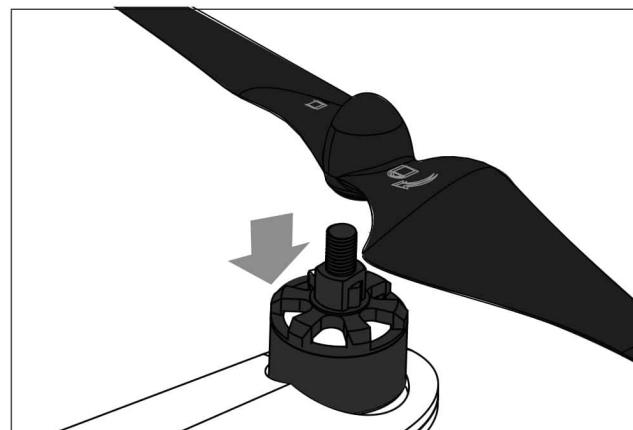
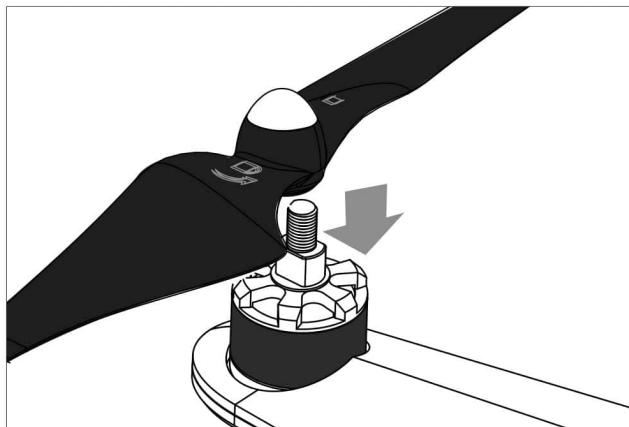
**Шаг 4.** Закройте фиксатор аккумулятора.



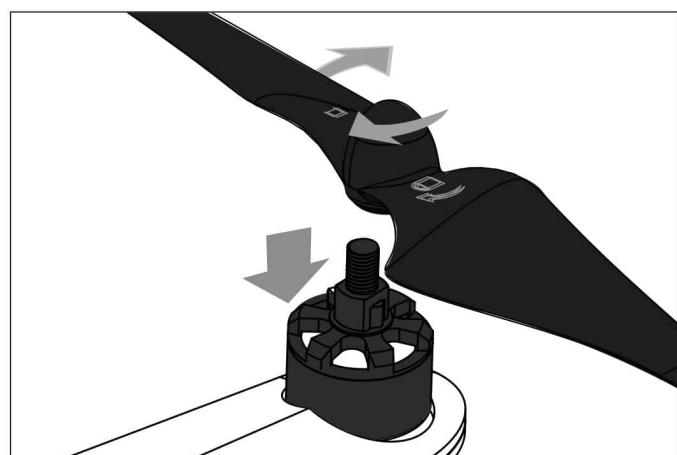
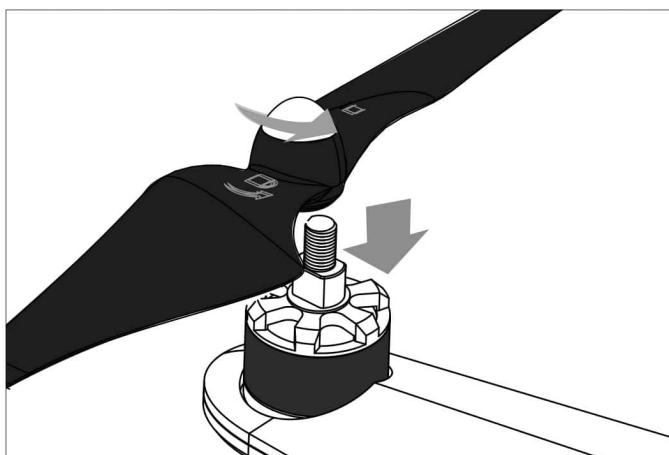
**⚠** Важно! Убедитесь, что аккумулятор правильно установлен. В противном случае он может отсоединиться во время полёта и XIRO упадет. Поломка, в данном случае, не покрывается гарантией.

## Установка пропеллеров

**Шаг 1.** Установите серые пропеллеры на серые моторы, а чёрные пропеллеры на чёрные моторы (ориентируйтесь по цвету гайки пропеллера).



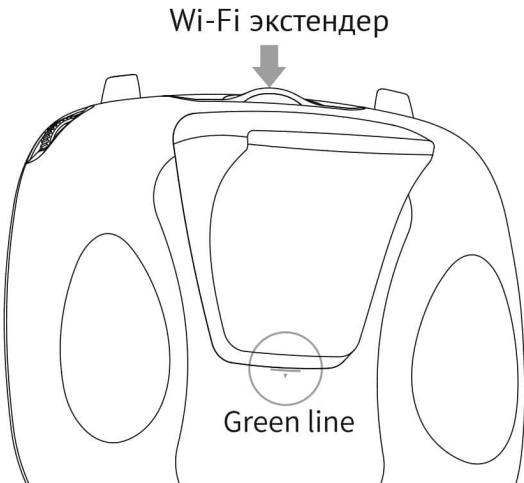
**Шаг 2.** Закрутите серые пропеллеры поворачивая против часовой стрелки, а чёрные - поворачивая по часовой стрелке.



Примечание:

1. Проверьте, затянуты ли пропеллеры
2. Не используйте поврежденные пропеллеры
3. Придерживайтесь безопасной дистанции относительно вращающихся пропеллеров
4. Используйте только оригинальные запчасти XIRO
5. Кончики пропеллеров могут быть острые, будьте осторожны при монтаже\демонтаже воздушных винтов.

## Установка Wi-Fi экстендера (для увеличения радиуса действия аппаратуры)



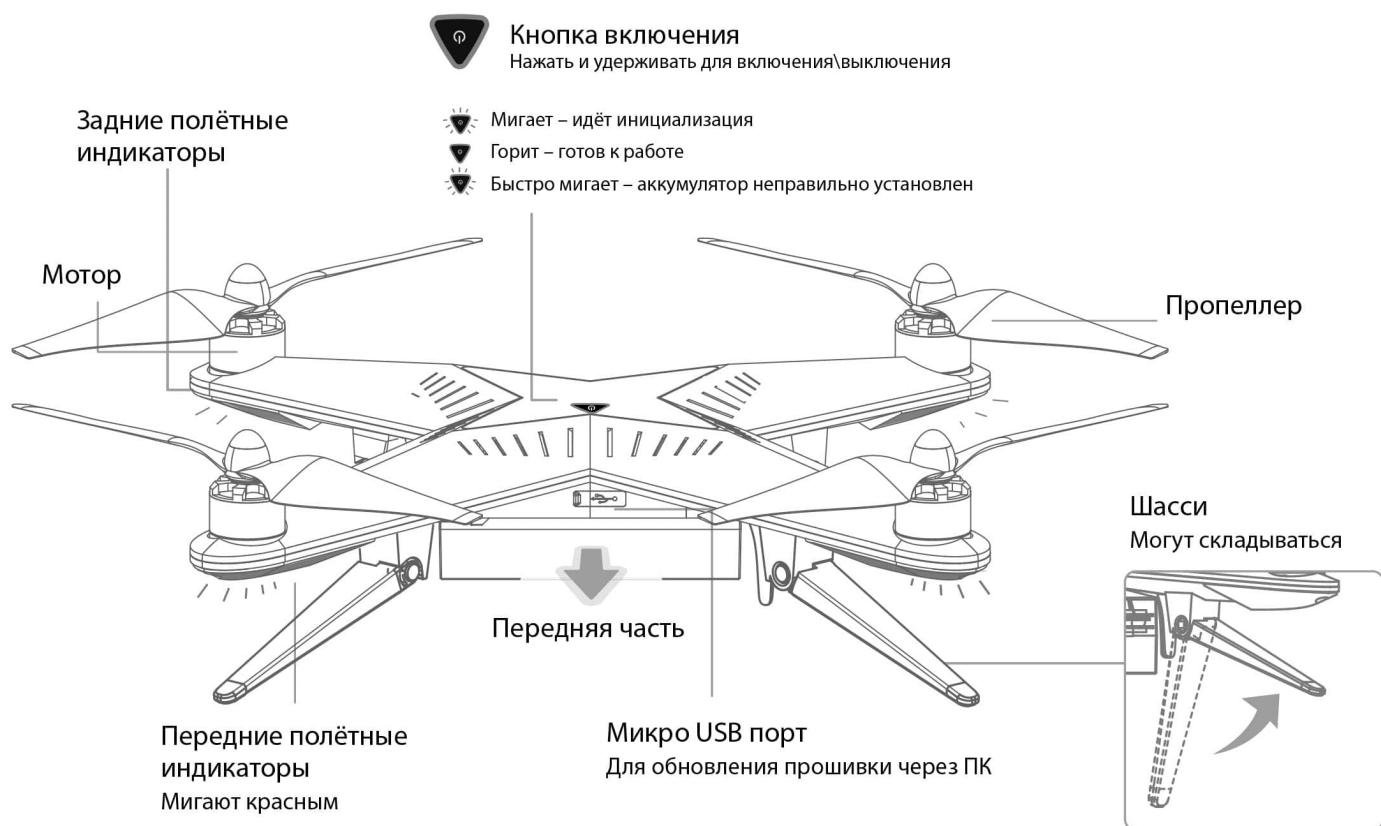
**Шаг 1.** Выключите передатчик

**Шаг 2.** Установите экстендер ровно относительно зелёной стрелочки

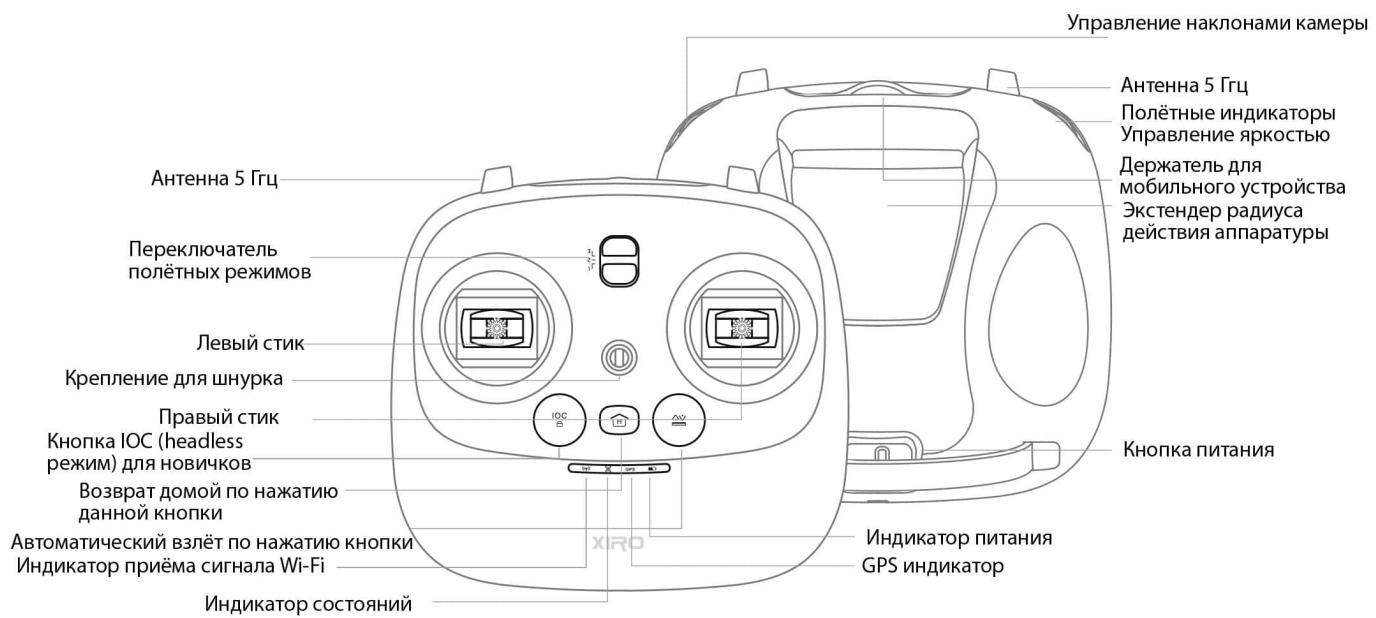
**Шаг 3.** Защёлкните экстендер

**Шаг 4.** Включите передатчик, если Wi-Fi индикатор загорелся красным - вы установили всё правильно.

## 6. Схема Xiro



## 7. Схема передатчика

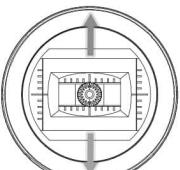
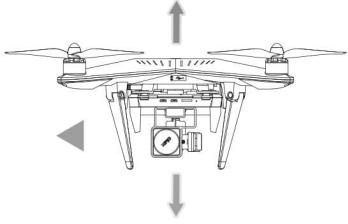
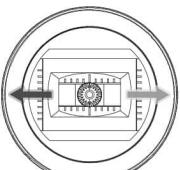
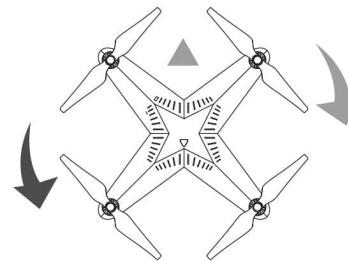
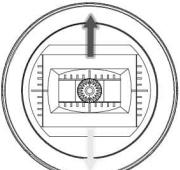
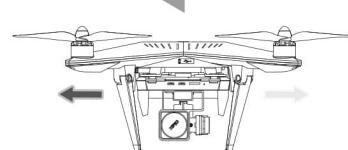
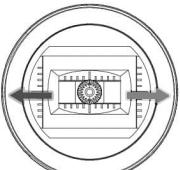
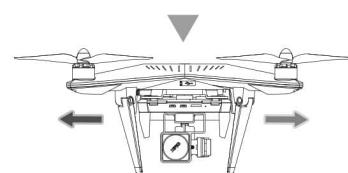


## Режимы полёта

Мы рекомендуем новичкам использовать «Опцию 1»

Опции	1	2	3
Высота	50	120	500
Дистанция	100	300	1200
Горизонтальная скорость	2	6	8
Вертикальная скорость	2	2	3

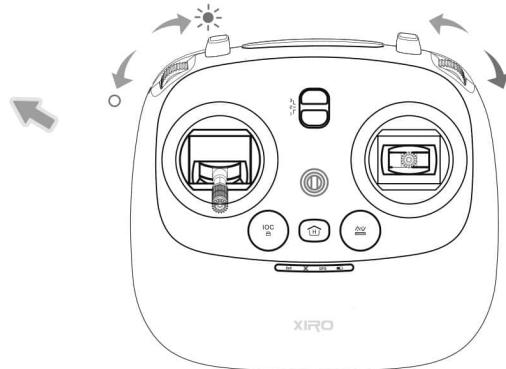
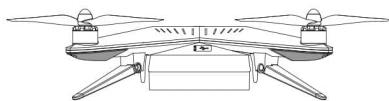
# Управление в полёте

◀ НАПРВЛЕНИЕ движение		
 Левый стик		Управление газом осуществляется с помощью левого стика. Потяните стик вперёд (от себя) для взлёта. Чтобы модель начала снижение, плавно потяните ручку на себя (вниз). Также с помощью ручки газа вы можете регулировать скорость подъёма\спуска.
 Левый стик		Управление по курсу. Иными словами, заставляет модель вращаться на месте вокруг своей оси влево либо вправо. Во время полёта плавно потяните ручку влево или вправо. Можно сделать плавный разворот, в то время как модель летит прямо, потяните ручку в сторону для разворота.
 Правый стик		Тангаж. Данная ручка отвечает за полёт вперёд\назад. Наклоняет модель по тангажу (ручка на себя – полёт назад, ручка от себя – полёт вперёд).
		Крен. Данный стик отвечает за крен. Иными словами, полёт вправо либо влево. Во время полёта потяните ручку влево\вправо. Когда модель летит на вас, управление становится зеркальным (не относится к headless режиму).

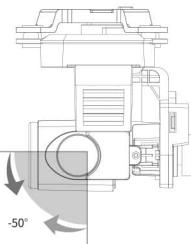
# Управление тангажом камеры

## Наклон вверх\ вниз

Контроль яркости индикаторов



Контроль наклона камеры



- Яркость индикаторов. Используя левый рычажок, вы можете убрать или добавить яркость полётных индикаторов.
- Наклон камеры. Используя специальное колёсико на передатчике, вы можете изменять угол наклона камеры. Угол может варьироваться от 0 до 90 градусов. Когда вы отпустите колёсико, оно вернется в нейтральное положение, а камера будет удерживать заданный угол.

## Кнопки IOC (Intelligent flight mode)

### Headless mode

Данный режим используется новичками. Нажав на кнопку с названием IOC, вы активируете headless mode. В данном режиме XiRO считает «дом», т.е точку взлёта, относительной координатой. Относительно данной точки XiRO всегда, в любом положении, будет направлен фронтальной частью от вас. Вы можете не привязываться к индикаторам, любая сторона модели будет «спиной».



Кнопка возврата домой

## Кнопка возврата домой

Нажмите данную кнопку и ваш XiRO автоматически вернется на точку взлёта. Нажмите кнопку ещё раз, чтобы выйти из данного режима.

Когда горизонтальное расстояние между «домом» и моделью менее 25 метров или высота менее чем 20 метров, модель автоматически наберет высоту 20 метров и совершил возврат на точку старта. В данном режиме индикаторы горят красным.

## Автоматический взлёт

Данная функция осуществляет полностью автономный взлёт и посадку по нажатию кнопки. Поставьте модель на ровную поверхность и нажмите кнопку Auto Take off, модель плавно взлетит и зависнет на высоте около 3х метров, ожидая ваших команд.

Посадка: аналогично, во время полёта, вы нажимаете кнопку и модель начнёт плавное снижение, а на земле сама выключит двигатели.

 Примечание: всегда используйте автоматический взлёт и автоматическую посадку, когда летаете с подвесом.

 Все функции основаны на GPS позиционировании, убедитесь, что GPS работает корректно и все спутники найдены.

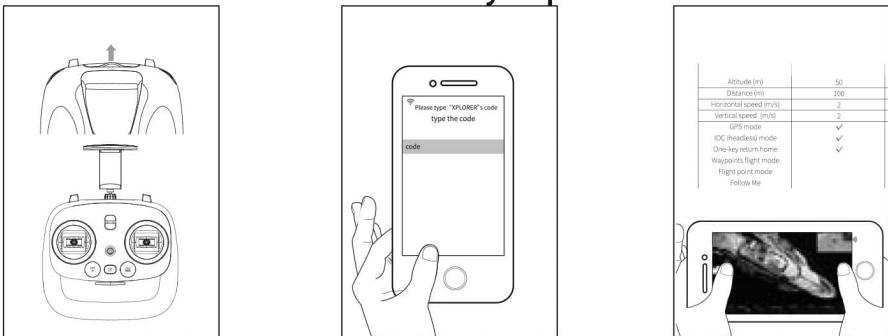
### Индикаторы задние (если возникла ошибка)

Возврат домой (нет связи с пультом)
Уровень заряда слишком мал (возврат домой)
Уровень батареи критический (плавная посадка)
Ошибка GPS
Ошибка компаса
Ошибка подвеса
Вы не можете запустить XiRO в режиме 1
Ошибка датчиков

### Задние индикаторы

Проверка GPS привязки
GPS готов к полёту
Режим IOC
Режим 1, полёт без GPS.

## Установка мобильного устройства

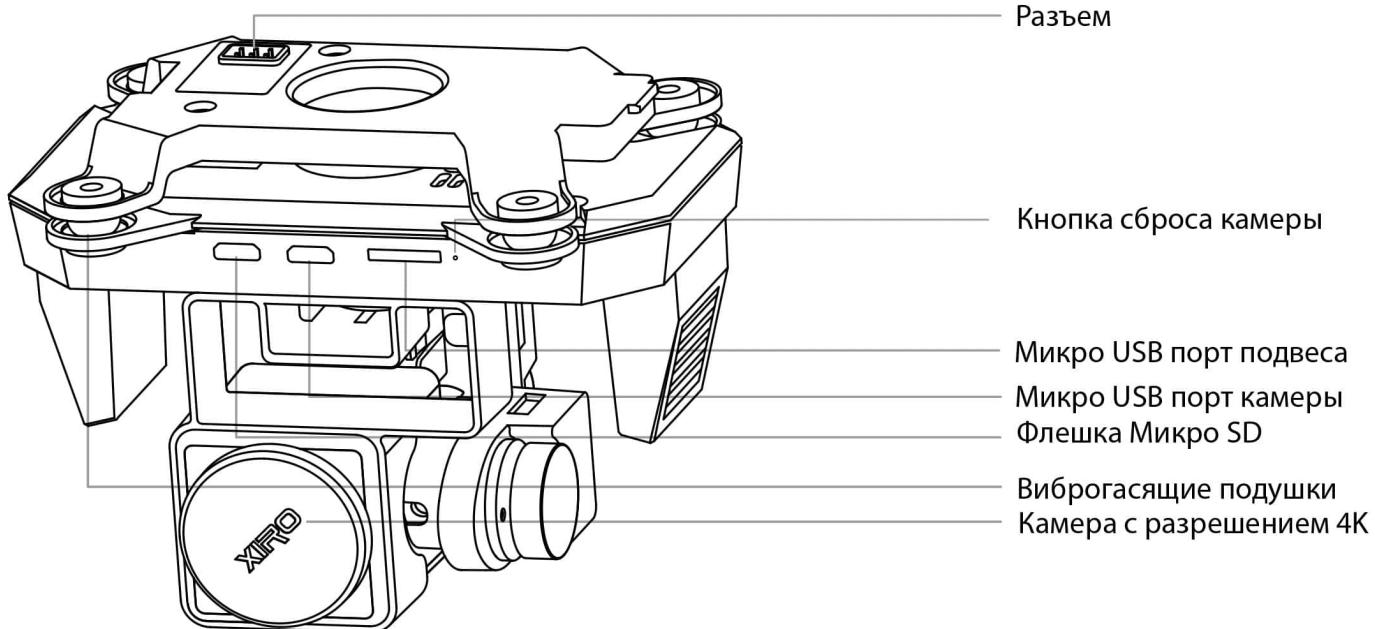


1. Откройте держатель вверху с торца передатчика и поместите ваше мобильное устройство в него.
2. Включите Wi-Fi на вашем устройстве, найдите среди доступных сетей XPLORER-XXXXXX, пароль по умолчанию XIRO1234
3. Откройте приложение XiRo на вашем мобильном устройстве и войдите в режим передачи изображения в реальном времени.

## 8. Полетная подготовка

### Схема подвеса камеры

После того, как вы освоили азы управления моделью, вы можете установить гиро стабилизационный подвес.



### Назначение USB портов:

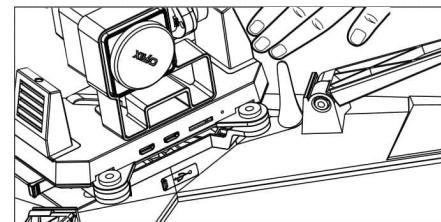
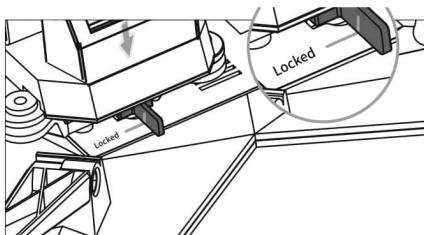
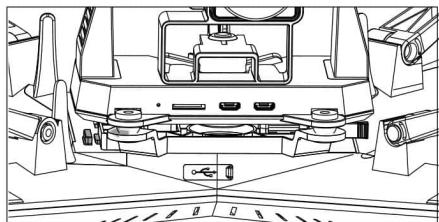
- Порт в подвесе необходим для обновления прошивки через ПК
- Порт в камере также нужен для обновления прошивки через ПК и подключения к медиа
- Микро SD карта может быть установлена вплоть 128GB 10-го класса.

### Сборка подвеса

После установки аккумулятора, вставьте подвес в крепления.

Установите правый угол подвеса до характерного щелчка.

Аккуратно установите подвес и потрясите модель, чтобы проверить, надёжно ли он закреплен.



Установите аккумулятор и опустите шасси.

Зафиксируйте аккумулятор.

Извлеките транспортировочную крышку с подвеса.

