

Vysio

MANUAL DO UTILIZADOR

SKYPRO

Modelo A



2.4GHZ
EDITION

Leia atentamente as instruções antes de utilizar o aparelho e guarde este manual para utilização futura.

PT: SKYPRO - MANUAL DO UTILIZADOR

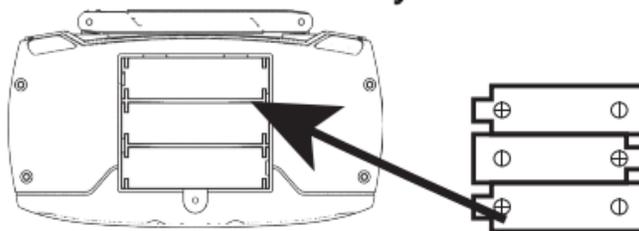
Este dispositivo contém uma bateria de polímero de lítio (LiPo)

As baterias de polímero de lítio diferem das baterias normais porque são constituídas por uma fina camada de papel envolvida num núcleo sólido ou gelatinoso. São leves e fornecem uma elevada densidade de energia e descargas. É essencial utilizar a bateria integrada no produto apenas para o fim a que se destina. Se as baterias LiPo forem mal manuseadas, podem inchar ou incendiar-se.

1. Evite carregar a bateria dentro do modelo, pois isso pode levar ao sobreaquecimento da bateria e danificar a aeronave.
2. Se tenciona deixar este produto sem utilização durante uma semana ou mais, mantenha a bateria com uma carga de 50% para prolongar a sua vida útil. Recarregue a bateria a 50% antes de a voltar a utilizar.
3. Utilize exclusivamente o carregador profissional original para carregar a bateria.
4. Para evitar a possibilidade de incêndio, não carregue a bateria sobre uma alcatifa.
5. Se a bateria de lítio for armazenada durante mais de três meses, deve ser carregada para manter a sua tensão e garantir uma vida útil mais longa.

Instalar as pilhas no telecomando

1. Abra o compartimento das pilhas situado na parte de trás do telecomando.
2. Insira as pilhas de acordo com a polaridade correcta, conforme indicado no interior do compartimento.
3. Feche bem o compartimento das pilhas.



ESPECIFICAÇÕES DO PRODUTO

Conteúdo da embalagem



- 1x Saco de armazenamento e mobilidade
- 1x unidade de drone SKYPRO
- 1x Controlo remoto do drone
- 1x Bateria recarregável (pode já estar instalada)

- 1x Cabo de carregamento
- 1x Chave de fendas
- 1x Manual do utilizador
- 4x Suportes de proteção da hélice
- 4x Asas de hélice sobresselentes

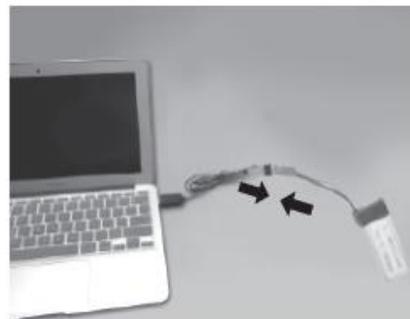
Dimensões do produto



CARREGAMENTO E INSTALAÇÃO DA BATERIA

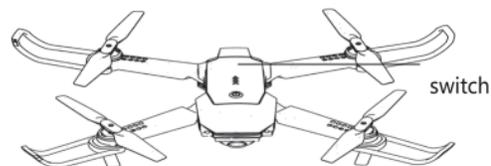
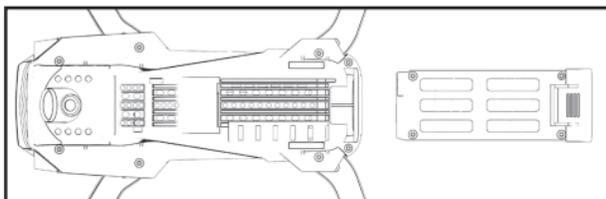
Carregue a bateria com um cabo USB:

1. Ligue uma extremidade da extremidade de carregamento USB à ficha da bateria da aeronave.
2. Ligue a outra extremidade do cabo USB à porta USB de um computador.
3. A bateria começa a carregar e a luz de carregamento acende-se.
4. Quando a bateria estiver totalmente carregada, a luz de carregamento apaga-se.



Ligar a fonte de alimentação da aeronave:

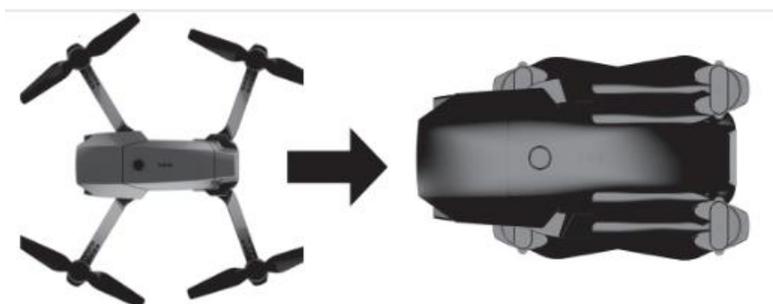
1. Introduzir a bateria carregada no suporte da bateria do avião.
2. Ligue a ficha da bateria à tomada de alimentação da aeronave.
3. Ligue a aeronave e as luzes da aeronave serão activadas.



CONFIGURAÇÃO DA UNIDADE DO DRONE

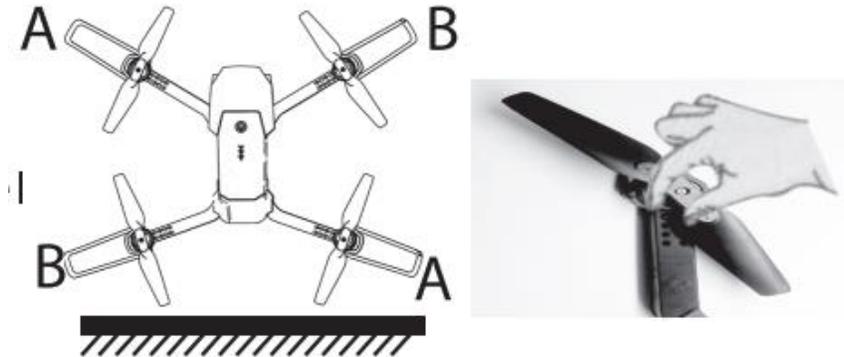
Dobrar e desdobrar o drone

1. Dobrar primeiro os braços de trás.
2. Em seguida, dobre os braços da frente na direção dos braços de trás.
3. Ao desdobrar, seguir a sequência inversa.

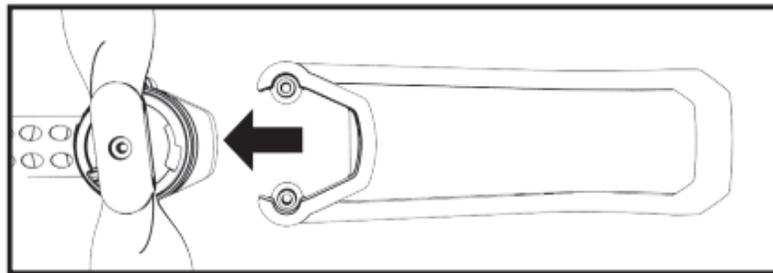


Instalação dos ventiladores da aeronave

Certifique-se de que instala as hélices na direção correcta. A hélice A deve ser instalada no canto superior esquerdo do avião e no canto inferior direito do braço, com a fase. A hélice B, por outro lado, deve ser instalada no canto superior direito da aeronave e no canto inferior esquerdo do braço, também com a fase. Ao instalar a pasta do ventilador, alinhe-a com o cone quadrado de montagem e trave-a no lugar com o parafuso.



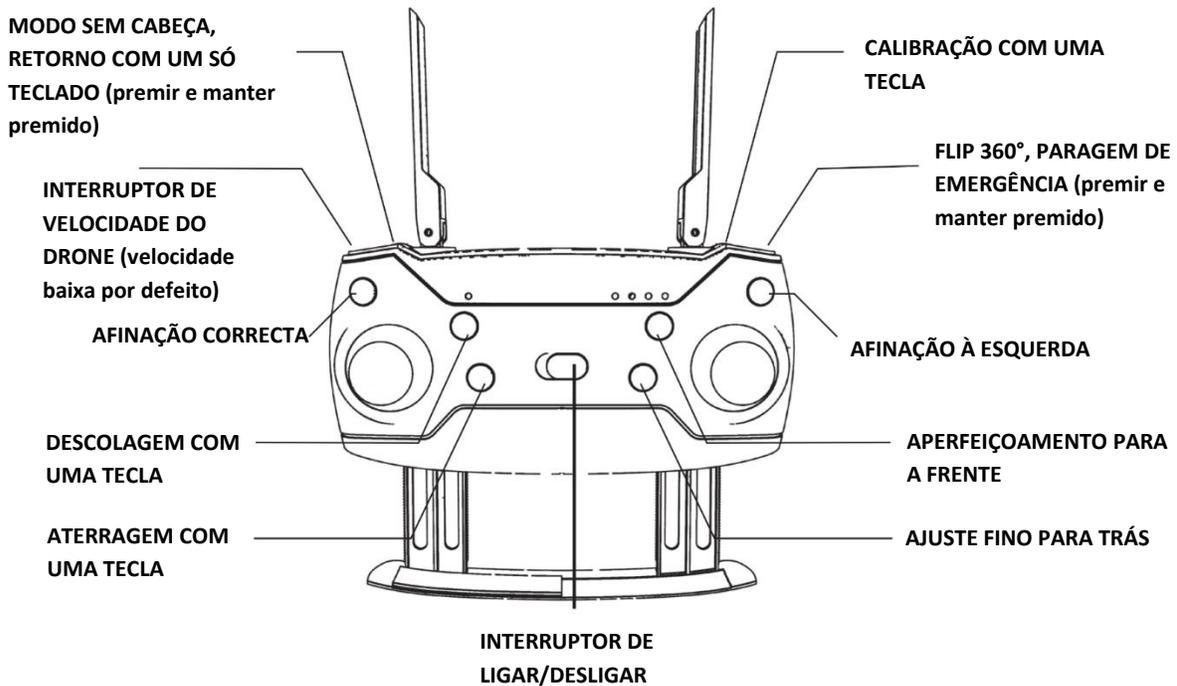
Instalação do suporte de proteção da aeronave



O suporte, quando instalado, protege as hélices do drone de potenciais colisões durante os voos.

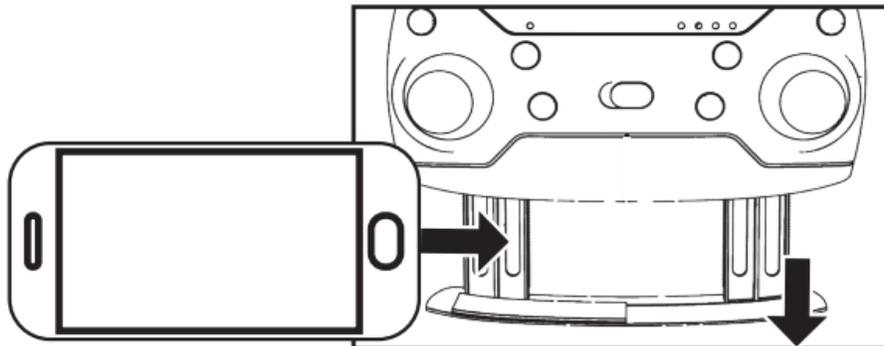
Certifique-se de que aperta bem o conjunto para evitar danos acidentais ou deslocamentos durante a utilização.

FUNÇÕES DO CONTROLO REMOTO



Suporte para telemóveis

Abra o suporte do smartphone no controlo remoto, fazendo-o deslizar para baixo. Coloque o smartphone no suporte e ajuste a sua posição para garantir uma aderência firme. O smartphone fornecerá uma transmissão ao vivo do voo uma vez conectado ao aplicativo "WiFi_CAM".



INSCRIÇÕES DE UTILIZADORES DE APLICAÇÕES

Instalação e configuração da aplicação

1. Procurar a aplicação "WiFi_CAM" na loja de aplicações da sua preferência (Apple Store ou Google Play). Também pode encontrar a aplicação através da leitura do código QR abaixo.



2. Prima o interruptor ON/OFF no drone para o ligar. Quando a luz indicadora LED do drone começar a piscar a vermelho, a SKYPRO está pronta para emparelhar o dispositivo.

3. Certifique-se de que o Wi-Fi do seu telemóvel está ativado. Clique na aplicação "Definições" no seu smartphone e abra as definições de rede Wi-Fi. Procure novas redes e procure uma das três opções quando aparecer no ecrã: WIFI_FFV_XXXXXX, WIFI_4K_XXXXXX ou WIFI_8K_XXXXXX. Clique na rede para estabelecer uma ligação. Quando o seu dispositivo estiver ligado ao drone SKYPRO, feche a janela de definições e abra a aplicação WiFi_CAM.

4. Quando a aplicação é aberta, pode optar por alterar as definições de idioma da aplicação clicando no botão "?" no canto inferior esquerdo. Mudar para inglês, premindo o botão "ENGLISH" na parte superior do painel. Este painel também contém breves instruções sobre a utilização da aplicação. Ao clicar na seta no canto inferior direito do dispositivo, pode alternar entre os painéis de seleção de idioma e de visão geral dos controlos. Certifique-se de que se familiariza com os controlos da aplicação tanto quanto possível antes de pilotar o drone. Pode voltar a este painel em qualquer altura. Clique na seta do lado direito para voltar ao painel de seleção da língua ou volte ao menu principal da aplicação clicando no ícone da seta circular no canto inferior direito. Quando chegar novamente ao menu principal, clique no botão Iniciar para abrir os controlos de voo e da câmara.

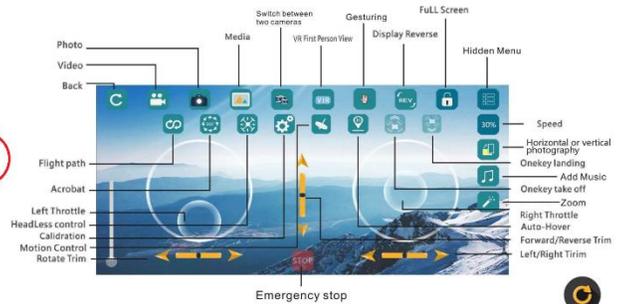


连接设置：

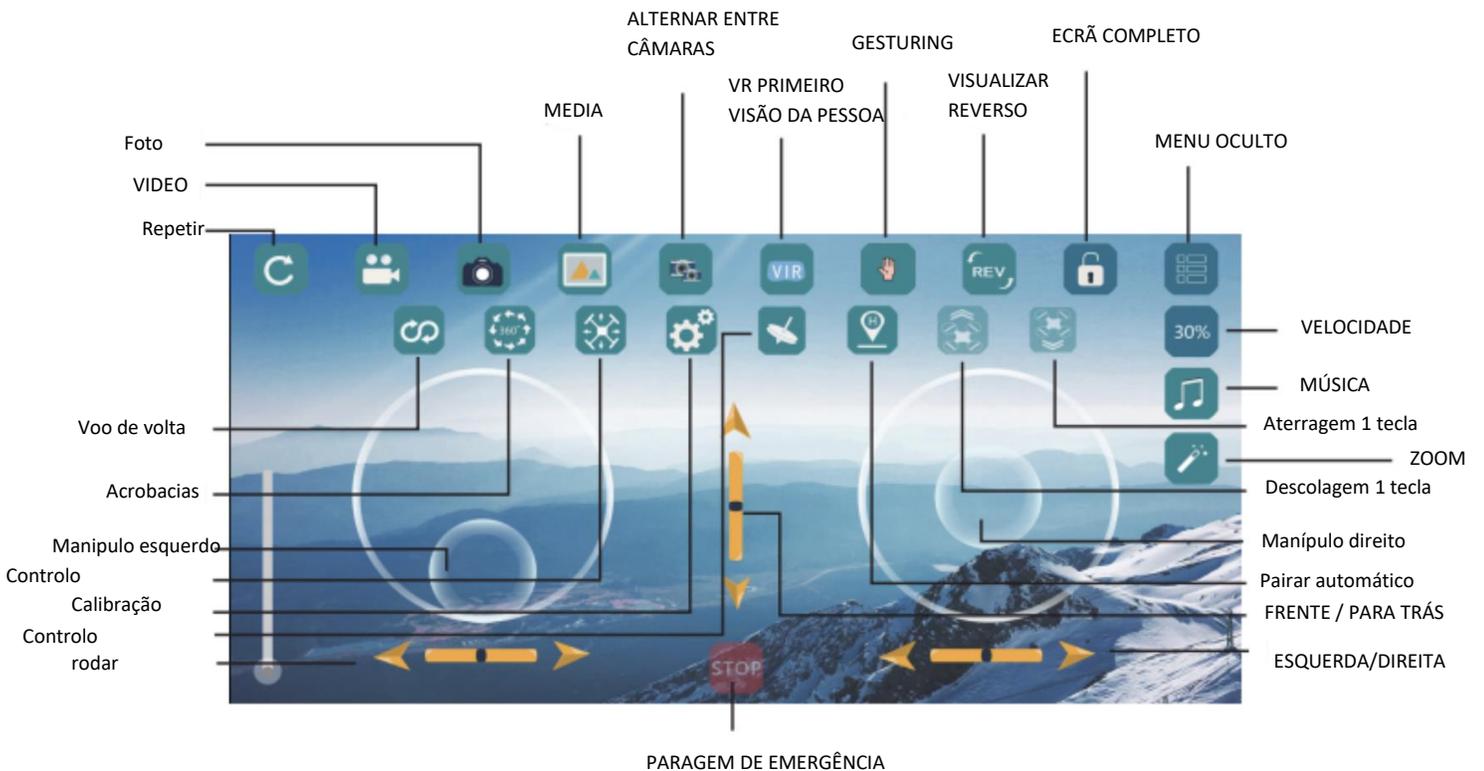
- 1 连接模块电源, 红灯开始闪烁, 代表正在等待连接手机
- 2 打开手机设置选项, 启动WIFI, 在WIFI搜索列表中查找 "1.WIFI_FPV_XXX;2.WIFI_4K_XXXXXX;3.WIFI_8K_XXXXXX;" 点击连接, 直到出现已连接, 代表连接成功
- 3 打开软件, 点击"START"图标时候进入实时图传界面

Connection details

- 1 Connection the model of power,the red light flash,wating for connection on the mobile phone.
- 2 Click on the cell phone Settings" option,open theWIFI,find a network WIFI list called "1.WIFI_FPV_XXX;2.WIFI_4K_XXXXXX;3.WIFI_8K_XXXXXX;" click connection until connected",and then exit the settings option.
- 3 Open the software,click "START" icon into the control interface.



Visão geral das funções da aplicação

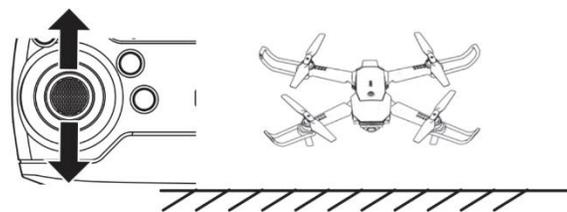


OPERAÇÃO DE DRONES

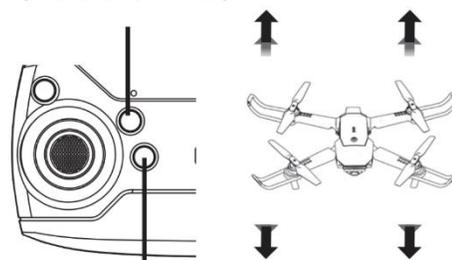
Descolagem e aterragem

Para descolar, certifique-se de que a aeronave se encontra numa área aberta e espaçosa, longe de obstáculos e pessoas. Empurre lentamente o joystick do acelerador para a frente para descolar. Utilize o joystick para controlar o movimento da aeronave e manter uma altitude segura. Para aterrar, puxe lentamente o joystick do acelerador para trás até a aeronave aterrar em segurança no solo.

É importante notar que o drone pode não manter uma altitude constante devido a vários factores, como a temperatura, a velocidade do vento e o nível da bateria. Esta é uma ocorrência comum. O operador do drone deve ajustar o acelerador em conformidade para manter um voo seguro. Quando a bateria estiver fraca, a aeronave aterrará automaticamente e o piloto deve evitar pilotar o drone até que a bateria esteja carregada para evitar acidentes.



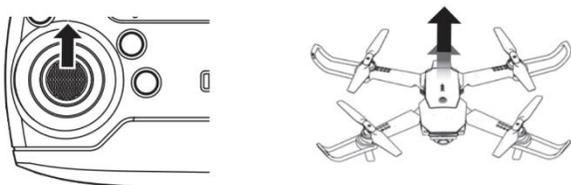
Uma chave TAKEOFF



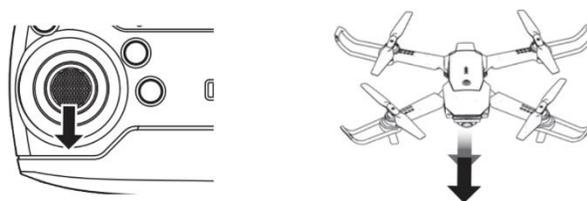
Uma chave LANDING

CONTROLO DE VOO

1. Acelerador (joystick esquerdo)

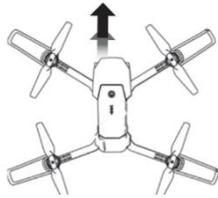
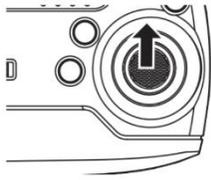


Empurra o joystick esquerdo para cima para fazer o drone subir.

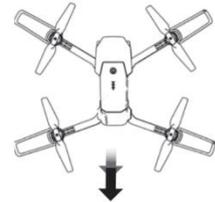
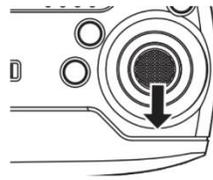


Empurra o joystick esquerdo para baixo para fazer o drone descer.

2. Forward and backward flight (right joystick)

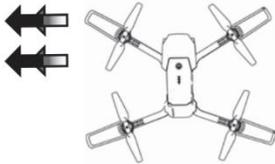
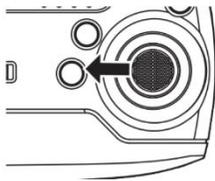


Empurrar o joystick esquerdo para cima para avançar o drone.

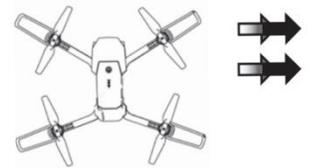
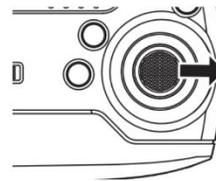


Empurre o joystick direito para a direita para mover o drone para a direita em linha reta.

3. Voar de lado (com a frente do drone numa posição fixa para a frente)

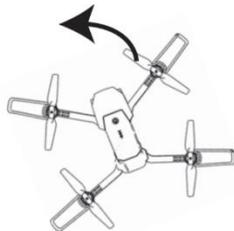
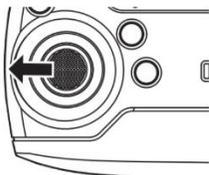


Empurre o joystick direito para a esquerda para mover o drone para a esquerda em linha reta.

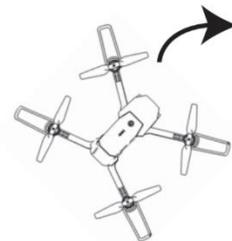
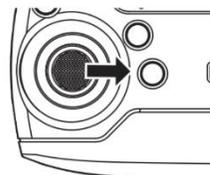


Empurre o joystick direito para a direita para mover o drone para a direita em linha reta.

4. Turning left and right



Empurre o joystick esquerdo para a esquerda para virar o drone para a esquerda.



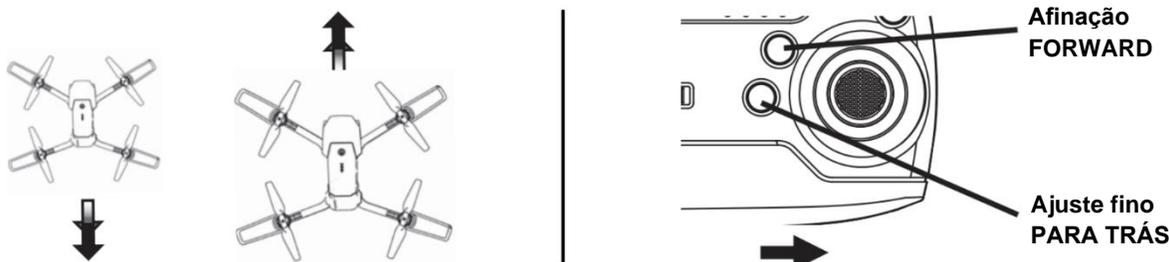
Empurre o joystick esquerdo para a direita para virar o drone para a direita.

CONTROLOS DE AFINAÇÃO

A pré-calibração antes de pilotar um drone é crucial para garantir uma experiência de voo estável e controlada. Quando calibrado corretamente, o drone irá pairar e voar nivelado, respondendo com precisão aos seus comandos de controlo. Embora possa iniciar o processo de calibração utilizando o botão de calibração de fábrica One Key no seu controlador, é importante ter em conta que a calibração pode nem sempre ser perfeita, exigindo ajustes manuais. Os controlos de afinação permitem-lhe fazer ajustes precisos à calibração de voo do drone, garantindo um desempenho ótimo. Tenha em atenção que pode ser necessário recalibrar o drone antes de cada voo, em especial quando este é pilotado em condições de voo variáveis ou difíceis, como em superfícies inclinadas ou irregulares ou com vento.

Consulte a secção "Funções do controlo remoto" deste manual do utilizador para localizar os controlos de afinação. Depois de ajustar a calibragem, prima os botões de afinação desejados para a frente, para trás, para a esquerda e para a direita para ajustar a posição do drone. Premir o botão de afinação uma vez apenas ajustará ligeiramente a posição do drone. Prima os botões desejados várias vezes para ajustar às suas necessidades. Pode testar as definições de calibragem aterrando o drone e repetindo a descolagem.

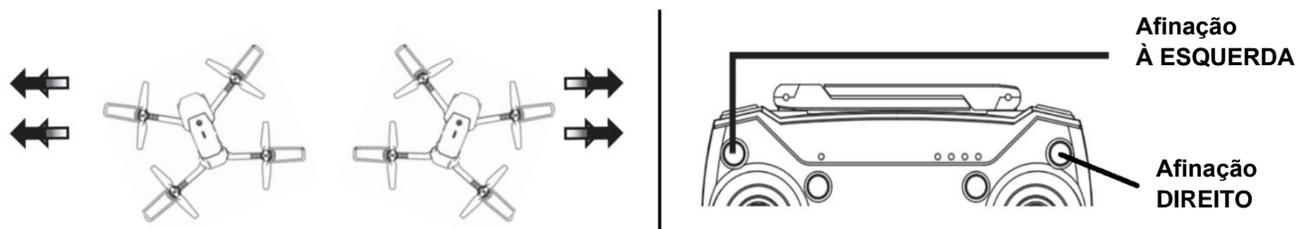
1. Afinação fina para a frente / para trás



- Premir o botão "Fine-tuning forward" para ajustar a posição de voo do drone para a frente.
- Prima o botão "Fine-tuning backward" para ajustar a posição de voo do drone para trás.

*Nota: Prima várias vezes para fazer ajustes maiores.

2. Afinação fina esquerda / direita



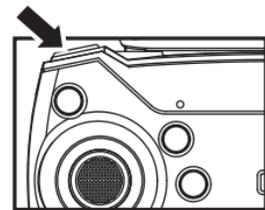
- Premir o botão "Fine-tuning left" para ajustar a posição de voo do drone para a esquerda.
- Prima o botão "Fine-tuning right" para ajustar a posição de voo do drone para a direita.

*Nota: Prima várias vezes para fazer ajustes maiores.

Ao premir e manter premido o botão de retorno de uma tecla, o drone recua na direção inversa do modo sem cabeça. É importante notar que o ajuste do joystick direito interromperá o processo de retorno. Tenha em atenção que esta função apenas guia o drone de volta ao ponto de descolagem e não o ajuda a aterrar.

MODO SEM CABEÇA

Ao ativar o modo sem cabeça, a aeronave ignora a sua orientação convencional à frente e atrás, realinhando-se com o controlo remoto como ponto de referência. Por exemplo, empurrar o joystick direito para a frente faz com que a aeronave se afaste do controlo remoto, enquanto puxar o joystick para trás direciona a aeronave para o controlo remoto (com a frente da câmara como ponto de referência).



front Head forward

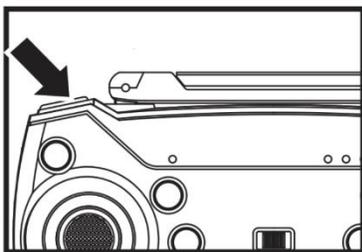


Antes da descolagem, assegure-se de que a frente da aeronave, com o lado da câmara virado para si, e prima um botão para estabelecer a direção de voo no modo sem cabeça. Esta funcionalidade melhora a facilidade de controlo ao simplificar a orientação do drone em relação ao telecomando, proporcionando uma experiência de voo mais intuitiva.

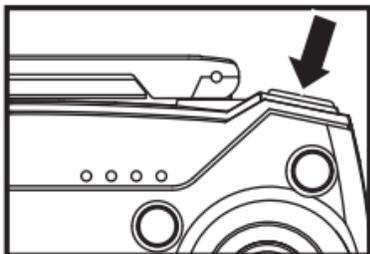
Quando estiver a funcionar em modo "headless", o controlo remoto emite dois sinais sonoros de confirmação. Para sair do modo sem cabeça, um único sinal sonoro do controlo remoto indica que a desativação foi bem sucedida.



RETORNO DE UMA CHAVE



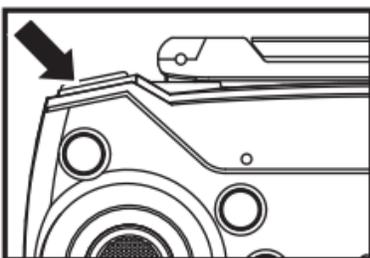
SELECÇÃO DE VELOCIDADE



A velocidade do drone pode ser personalizada em três níveis: lenta, média e rápida. Ao ligar o controlo remoto, a velocidade predefinida é lenta. Para mudar para a velocidade rápida, prima o botão designado e dois sinais sonoros confirmarão a mudança. Para voltar à velocidade lenta, prima novamente o botão e o controlo remoto emitirá um único sinal sonoro.

Recomenda-se que se mantenha a velocidade predefinida para os utilizadores principiantes.

FUNÇÕES DE VÍDEO E FOTOGRAFIA



In normal mode, pressing the video/photo button activates the video and photo functions. In WIFI version mode, this button serves no function.

REPOSIÇÃO DAS DEFINIÇÕES DA AERONAVE

A correção do nível do giroscópio é essencial para melhorar a estabilidade da aeronave durante o voo. Aqui está um guia simples:

1. Ligar a aeronave e certificar-se de que a configuração da frequência está completa.
2. Colocar o avião numa superfície plana.
3. Empurre simultaneamente o acelerador e os manípulos de direção para o canto inferior direito.
4. Ouça um som de "gota" da campainha da aeronave e observe luzes brilhantes contínuas, confirmando a conclusão da correção horizontal.

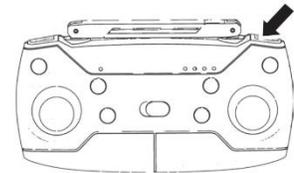
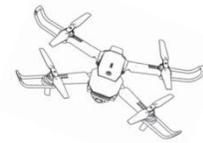
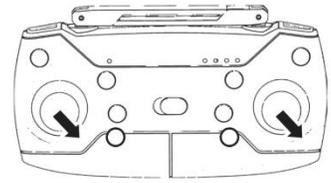
Depois de completar a correção do nível do giroscópio, o voo deve ser mais estável e menos propenso a derivar numa direção.

Encerramento de emergência

É importante notar que as paragens de emergência só devem ser utilizadas em situações de emergência reais, como uma colisão iminente ou perda de controlo. Não se recomenda a utilização desta funcionalidade noutros casos.

Para efetuar uma paragem de emergência com o controlo remoto, prima e mantenha premido o botão de paragem de emergência. Isto irá parar imediatamente as funções do drone. Atenção: a utilização desta função em baixas altitudes pode provocar danos no drone devido a uma descida brusca e a uma colisão com o solo.

O aparelho está equipado com um mecanismo de proteção automático que intervém se o drone se inclinar mais de 45 graus. Ao operar a aeronave através da aplicação WiFi_CAM, puxar o acelerador para baixo e premir simultaneamente o botão de paragem de emergência para executar uma paragem de emergência.



INSTRUÇÕES DE RECICLAGEM E ELIMINAÇÃO



Esta marcação indica que este produto não deve ser eliminado juntamente com outros resíduos domésticos em toda a UE. Para evitar possíveis danos para o ambiente ou para a saúde humana decorrentes da eliminação descontrolada de resíduos, recicle-o de forma responsável para promover a reutilização sustentável dos recursos materiais. Para devolver o seu aparelho usado, utilize os sistemas de devolução e recolha ou contacte o retalhista onde o produto foi comprado. Este pode levar o produto para uma reciclagem ambientalmente segura.



Declaração do fabricante de que o produto está em conformidade com os requisitos das Directivas CE aplicáveis.



MANUAL DO UTILIZADOR

SKYPRO

Modelo B



PT: SKYPRO - MANUAL DO UTILIZADOR

Modelo n.º: E88

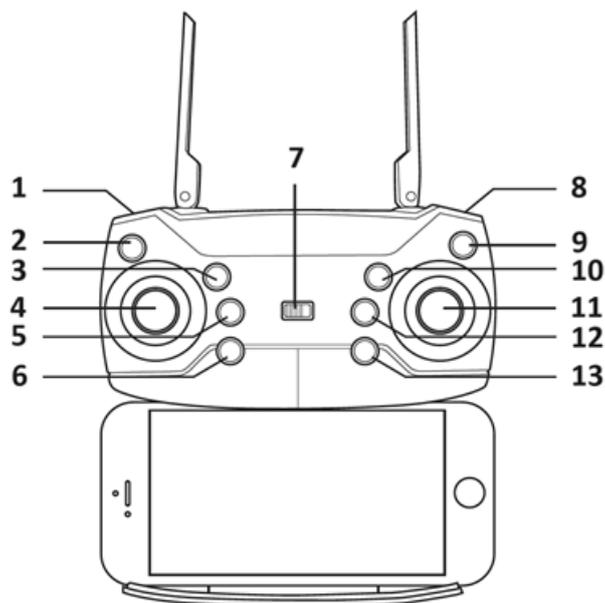
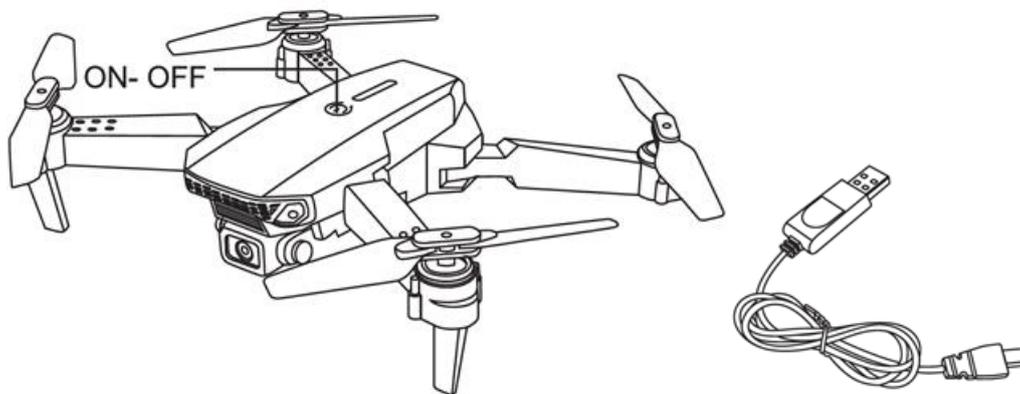
IDADE 14+

Requisitos de tensão e corrente para carregamento USB

Tensão de entrada: DC 4,7-5,3V

Corrente do adaptador: 0,5-2A

Atenção: A tensão de entrada e a corrente da linha de carregamento USB não devem exceder estas normas. Não utilize um adaptador de três cargas, pois pode danificar a linha de carregamento USB e a bateria. As seguintes notas de conhecimento e segurança são importantes para a operação do controlo remoto. Leia atentamente este manual antes de utilizar este produto e guarde-o para referência futura.



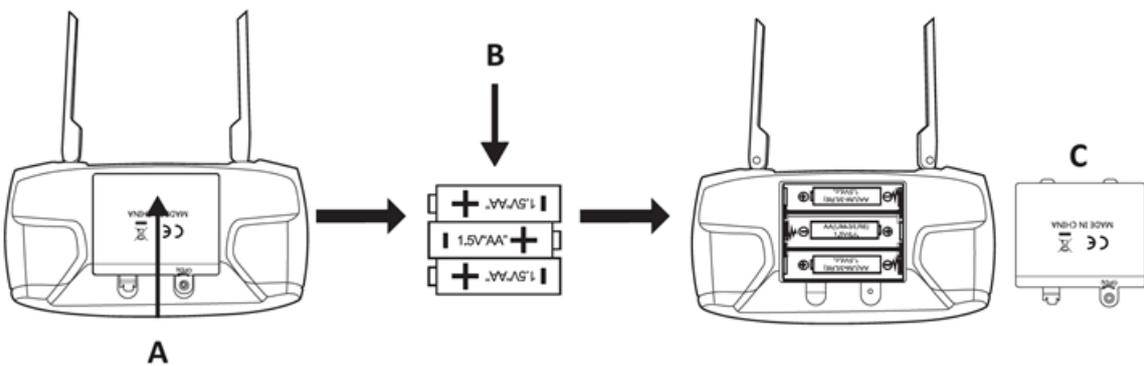
VISÃO GERAL DO PRODUTO

1. Equipamento de alta velocidade
2. Foto/Vídeo
3. Modo sem cabeça/pressão longa para retorno com uma tecla

4. Alavanca de controlo do acelerador
5. Descolagem com uma tecla/aterragem com uma tecla
6. Pressão longa para paragem de emergência
7. Interruptor de alimentação
8. Rolamento com uma tecla
9. Ajustagem à direita
10. Ajustagem à esquerda
11. Alavanca de controlo de direção
12. Ajustagem fina para a frente
13. Ajustagem para trás

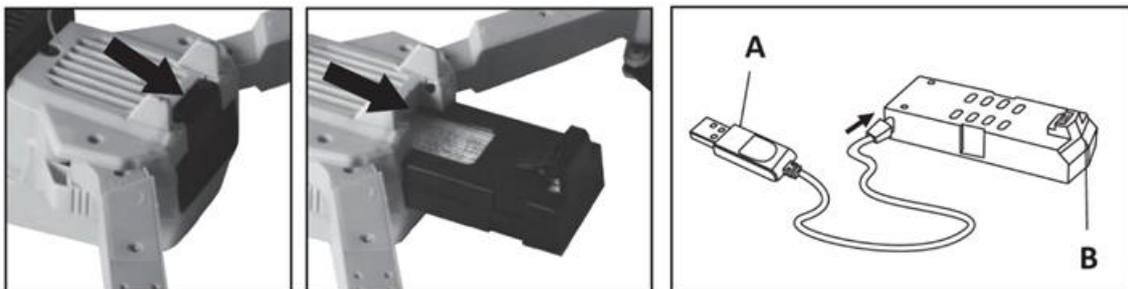
INSTALAÇÃO DA PILHA DO DISPOSITIVO DE CONTROLO REMOTO

1. Abra a tampa da pilha na parte de trás do controlo remoto.
2. Introduza 3 pilhas AA (1,5 V cada) de acordo com as instruções na caixa das pilhas. (As pilhas devem ser adquiridas separadamente; não misture pilhas velhas e novas ou tipos diferentes de pilhas).
3. Voltar a colocar a tampa das pilhas no seu lugar.



CARREGAMENTO DA BATERIA DO DRONE

1. Introduzir o carregador USB na interface USB de um computador ou de outro carregador e, em seguida, ligá-lo à corrente. A luz indicadora ligar-se-á.
2. Retirar a bateria da aeronave e, em seguida, ligar a ficha da bateria à tomada do carregador USB para carregar.
3. A luz indicadora permanecerá acesa durante o processo de carregamento e desligar-se-á quando a bateria estiver totalmente carregada.



Nota: O tempo de carregamento é de aproximadamente 120 minutos.

INSTALAÇÃO E UTILIZAÇÃO DA APLICAÇÃO

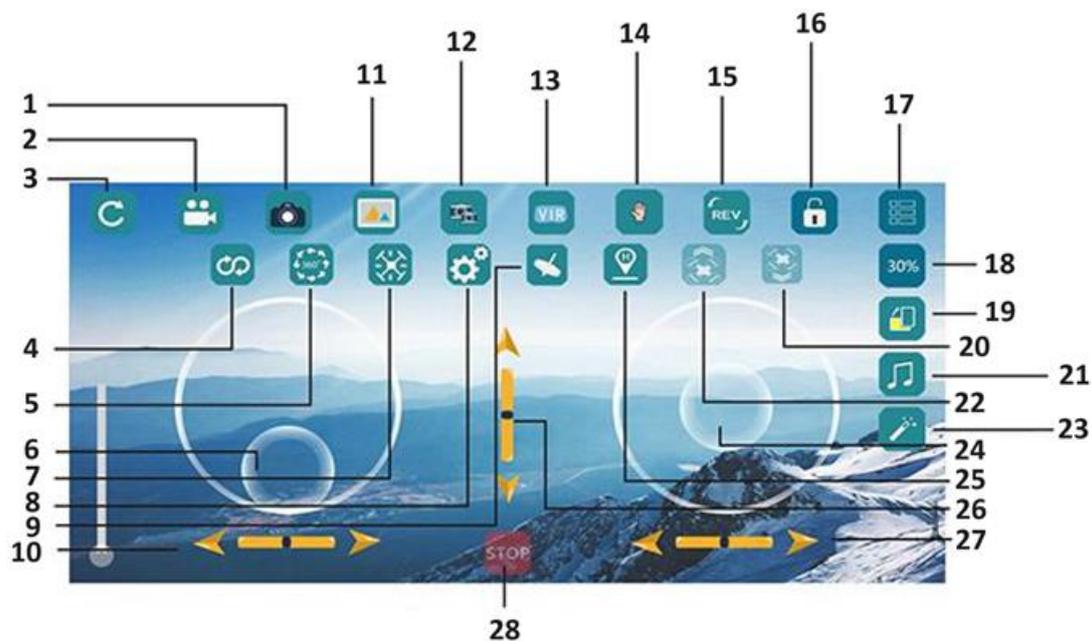
Instalação da aplicação:

1. Procurar por "WiFi_CAM" na Apple Store ou no Google Play para descarregar a aplicação.
2. Digitalizar o código QR para descarregar a aplicação.

Ligação Wi-Fi:

1. Ligar a alimentação do drone. O LED piscará enquanto aguarda a ligação no telemóvel.
2. No seu telemóvel, vá a "Definições", abra Wi-Fi e encontre a rede "WIFI ___XXX". Clique para ligar até aparecer "Ligado" e, em seguida, saia das definições.
3. Abra a aplicação, clique no ícone "INICIAR" para aceder à interface de controlo.

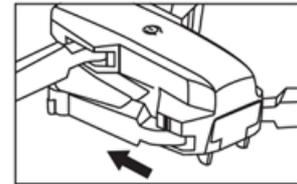
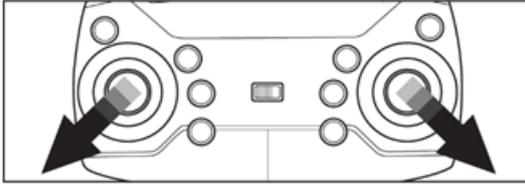
Descrição geral dos controlos



1. Fotografia
2. Vídeo
3. Voltar
4. Trajetória de voo
5. Acrobata
6. Acelerador esquerdo
7. Modo sem cabeça
8. Calibração
9. Controlo de movimento
10. Rodar Aparar
11. Meios de comunicação
12. Alternar entre duas câmaras
13. Vista na primeira pessoa em RV
14. Gestos
15. Inversão de Tela
16. Tela Cheia
17. Menu Oculto
18. Velocidade
19. Fotografia Horizontal / Vertical
20. Pouso com um Tecla
21. Adicionar Música
22. Decolagem com um Tecla
23. Zoom
24. Acelerador Direito
25. Manter Altitude Automático
26. Ajuste para Frente / Trás
27. Ajuste para Esquerda / Direita
28. Parada de Emergência

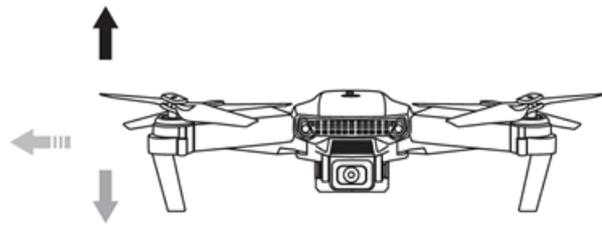
OPERAÇÃO E CONTROLOS DO DRONE

Nota: Antes da decolagem, a aeronave deve corrigir a frequência. Quando as luzes da aeronave piscam, a correção da frequência está em curso. Quando as luzes ficam estáveis, a correção está concluída. Para evitar a perda de controlo, prestar muita atenção ao nível de funcionamento. Durante a operação, o dispositivo voador pode perder alguma potência e pode necessitar de potência adicional para continuar a voar.

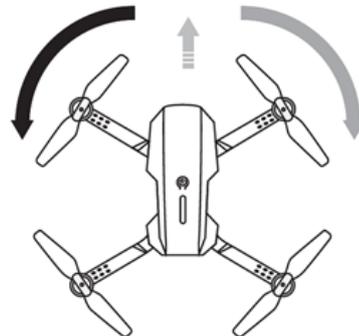
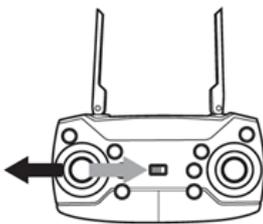


Flank folding

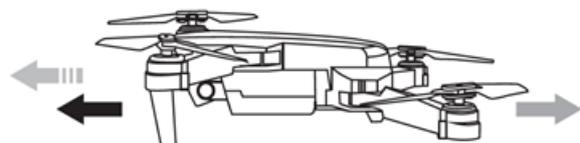
- A alavanca de controlo esquerda controla a subida e a descida do dispositivo voador.



- A alavanca de controlo esquerda também controla a viragem para a esquerda/direita.



- A alavanca de controlo direita controla o movimento para a frente/para trás.

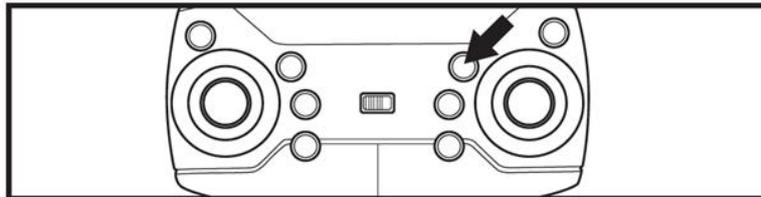


- A alavanca de controlo direita também controla o voo para a esquerda/direita.



AFINAÇÃO FINA

Quando o dispositivo voador se desvia (virar para a esquerda/direita; avançar/retroceder; voar para a esquerda/direita), ajuste utilizando as teclas de afinação correspondentes. Por exemplo, se o dispositivo se desviar para a frente, ajuste premindo a tecla de afinação para trás, conforme ilustrado.



DEFINIÇÕES DE SENSIBILIDADE

O aparelho tem dois modos de funcionamento: nível baixo (30%) e nível alto (100%). Para o efeito, coloque o "interruptor de conversão de velocidade":

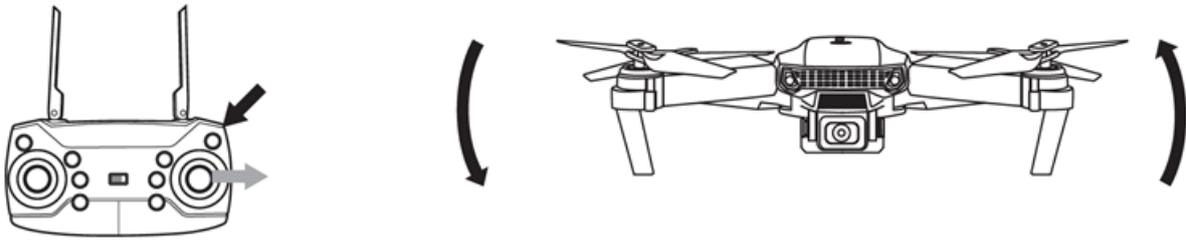
- Deslize o interruptor; o sinal sonoro no controlo remoto emitirá um sinal sonoro uma vez = Velocidade baixa (30%).
- Deslize o interruptor; o sinal sonoro no controlo remoto emitirá dois bips = velocidade alta (100%).

O ajuste da sensibilidade afecta a velocidade de resposta do dispositivo; uma sensibilidade mais elevada significa uma resposta mais rápida, uma sensibilidade mais baixa significa uma resposta mais lenta.

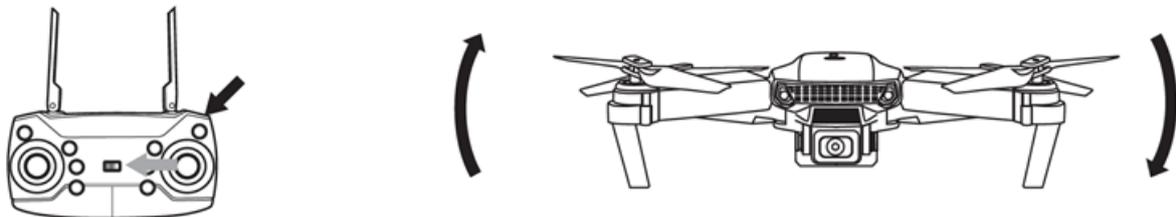
MODO ROLANTE

O dispositivo voador pode efetuar rotações de 360 graus. Para executar o rolamento, certifique-se de que o dispositivo está a pelo menos cinco metros acima do solo. Utilize a função de rolamento enquanto sobe para manter a altura após o rolamento.

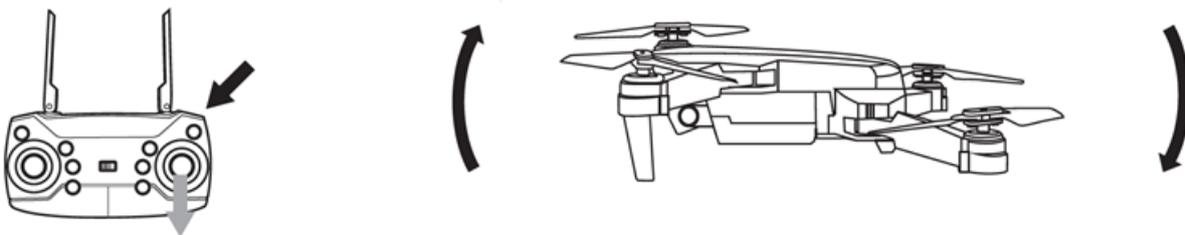
1. **Rolamento para a esquerda:** Clique em "conversão de modo" e, em seguida, empurre a alavanca de controlo direita totalmente para a esquerda. Depois de rolar, volte a colocar a alavanca na posição intermédia.



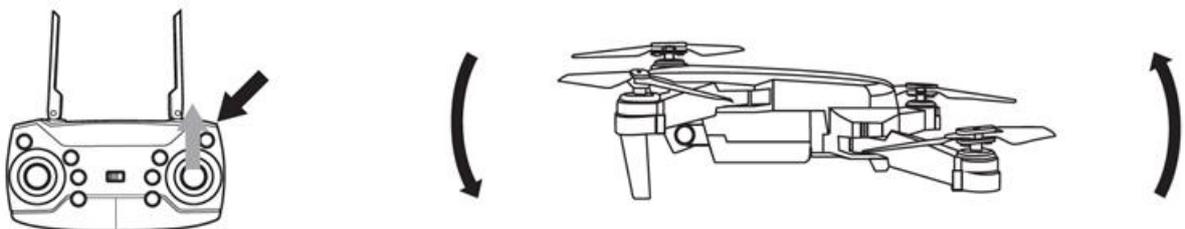
2. **Rolo direito:** Clique em "mode conversion" (conversão de modo) e, em seguida, empurre a alavanca de controlo direita totalmente para a direita. Depois de rodar, volte a colocar a alavanca na posição intermédia.



3. **Rolo dianteiro:** Clique em "mode conversion" (conversão de modo) e, em seguida, empurre a alavanca de controlo direita totalmente para a frente. Depois de rodar, volte a colocar a alavanca na posição intermédia.



4. **Rolo para trás:** Clique em "mode conversion" (conversão de modo) e, em seguida, empurre a alavanca de controlo direita totalmente para trás. Depois de rodar, volte a colocar a alavanca na posição intermédia.



Nota: Para sair do modo de rolamento, clique novamente na tecla "conversão de modo".

MODO SEM CABEÇA COM RETORNO DE UMA TECLA

No modo headless, independentemente da posição ou direção da aeronave, pressionar o botão do modo headless bloqueia a direção da descolagem. Se a aeronave voa longe e a direção não é clara, pressionar a tecla do modo headless permite o regresso automático.

1. Certifique-se de que a cabeça da aeronave está virada para a frente para obter a direção correcta do modo sem cabeça e do regresso automático.
2. Para utilizar o modo headless, clique na tecla de modo headless para bloquear a direção de descolagem.
3. Para sair do modo headless, clique novamente no botão de modo headless.
4. Para o regresso automático, clique no botão de regresso. A aeronave regressará na direção da descolagem. O controlo manual é possível durante o regresso automático, ajustando o joystick.

Aviso: Escolha áreas com poucos obstáculos e peões para evitar perdas desnecessárias.

RESOLUÇÃO DE PROBLEMAS DURANTE O VOO

Situação	Causa	Solução
1. O LED de status do recetor pisca continuamente por mais de 4 segundos após a bateria do veículo de voo ser inserida. Sem resposta à entrada de controlo.	Incapaz de se ligar ao transmissor.	Repita o processo de inicialização.
2. Nenhuma resposta após a bateria ser conectada ao veículo de voo.	1. Ligue o transmissor e o recetor. 2. Verifique a tensão do transmissor e do recetor. 3. Mau contacto nos terminais da bateria.	1. Ligue o transmissor e certifique-se de que a bateria do veículo de voo está corretamente inserida. 2. Use baterias totalmente carregadas. 3. Volte a colocar a bateria e certifique-se de que existe um bom contacto entre os contactos da bateria.
3. O motor não responde ao manípulo do acelerador, o LED do recetor pisca.	A bateria do veículo de voo está descarregada.	Carregue totalmente a bateria ou substitua-a por uma bateria totalmente carregada.
4. O rotor principal roda mas não consegue descolar.	1. Lâminas principais deformadas. 2. Bateria do veículo de voo descarregada.	1. Substituir as pás principais. 2. Carregar ou substituir por uma bateria totalmente carregada.
5. Forte vibração do veículo de voo.	Lâminas principais deformadas.	Substituir as pás principais.

Situação	Causa	Solução
6. Cauda ainda sem trim após ajuste das patilhas, ou velocidade inconsistente durante a pirueta esquerda/direita.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Rotores de cauda danificados. 2. Motor de acionamento da cauda danificado. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Substitua os rotores de cauda. 2. Substitua o motor de acionamento da cauda.
7. O veículo de voo continua a deslocar-se para a frente após o ajuste do trim durante o pairar.	O ponto médio do giroscópio não está calibrado.	Reinicie e faça o ajuste fino para neutralizar o ponto médio.
8. O veículo de voo continua a vaguear para a esquerda/direita após o ajuste do trim durante o voo estacionário.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Motor desligado. 2. Cone solto. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Substituir o motor. 2. Aperte o cone.

INSTRUÇÕES PARA RECICLAGEM E ELIMINAÇÃO:



Este rótulo significa que o produto não pode ser eliminado como outro lixo doméstico em toda a UE. Para evitar potenciais danos para o ambiente ou para a saúde humana decorrentes da eliminação não controlada de resíduos. Recicle de forma responsável para promover a utilização sustentável dos recursos materiais. Se quiser devolver um aparelho usado, utilize o sistema de entrega e recolha ou contacte o retalhista a quem comprou o produto. O retalhista pode aceitar o produto para reciclagem ambientalmente segura.



Uma declaração do fabricante de que o produto está em conformidade com os requisitos das directivas da UE aplicáveis.

EU DECLARATION OF CONFORMITY
According to EC Directive - CE

WE, producer: Shantou Laidingdan Technology Company Limited
Address: 401,Rongfu North, Fengxiang Street, Chenghai District, Shantou
Phone: 8613823670554
Email: nit3721@163.com

This declaration of conformity is issued under the sole responsibility of the manufacturer.

Product name: SKYPRO (Collapsible aircraft)
Model no.: E88

Has been designed and manufactured in accordance to the following technical regulation:

RED directive 2014/53/EU

ROHS directive Directive 2011/65/EU Annex II (EU) 2015/863 as last amended Directive (EU) 2017/2102

The object of the declaration is in conformity with relevant Union harmonization legislation.

ETSI EN 301 489-1 V2.2.3

ETSI EN 301 489-17 V3.2.0

EN 62311:2020

ETSI EN 300 328 V2.2.2

EN IEC 62368-1:2020/A11:2020

IEC 62321-5:2013

IEC 62321-4:2017

IEC 62321-7-2:2017

IEC 62321-6:2015

IEC 62321-8:2017

Imported by: HS PLUS D.O.O., Gmajna 8, 1236 Trzin, Slovenia, EU.

The products were produced according to the European Union directive and standards.

Producer: Shantou Laidingdan Technology Company Limited

Stamp/signature:

汕头来订单科技有限公司
Shantou Laidingdan Technology Company Limited

Name/surname: Hongmei Zhou

Title: Sales Manager

Place and Date: Shantou City, Guangdong Province 24Apr2023

DECLARAÇÃO DE CONFORMIDADE DA UE
De acordo com a Diretiva CE

Produtor: Shantou Laidingdan Technology Company Limited
Endereço: 401, Rongfu North, Fengxiang Street, Chenghai District, Shantou
Telefone: 8613823670554
Email: nit3721@163.com

Esta declaração de conformidade é emitida sob a exclusiva responsabilidade do fabricante.

Nome do produto: SKYPRO (aeronave dobrável)
Número do modelo: E88

Foi projetado e fabricado de acordo com o seguinte regulamento técnico:

Diretiva RED 2014/53/EU

Diretiva ROHS Diretiva 2011/65/EU Anexo II (EU) 2015/863 conforme a última alteração da Diretiva (EU) 2017/2102

O objeto da declaração está em conformidade com a legislação de harmonização relevante da União.

ETSI EN 301 489-1 V2.2.3

ETSI EN 301 489-17 V3.2.0

EN 62311:2020

ETSI EN 300 328 V2.2.2

EN IEC 62368-1:2020/A11:2020

IEC 62321-5:2013

IEC 62321-4:2017

IEC 62321-7-2:2017

IEC 62321-6:2015

IEC 62321-8:2017

Importado por: HS PLUS D.O.O., Gmajna 8, 1236 Trzin, Eslovênia, UE.

Os produtos foram produzidos de acordo com a diretiva e os padrões da União Europeia.

Produtor: Shantou Laidingdan Technology Company Limited
Carimbo/assinatura:
Nome/sobrenome: Hongmei Zhou
Título: Gerente de vendas
Local e data: Cidade de Shantou, Província de Guangdong, 24 abr. 2023