

User Manual

AKASO A200 Quadcopter



AKASO®

Please read this manual before operating your Quadcopter,
and keep it for further reference.

01-09

English

10-18

Deutsch

19-27

Español

CONTENTS



USB Charging wire



2 PCS Main Blade



Screw driver



A plane

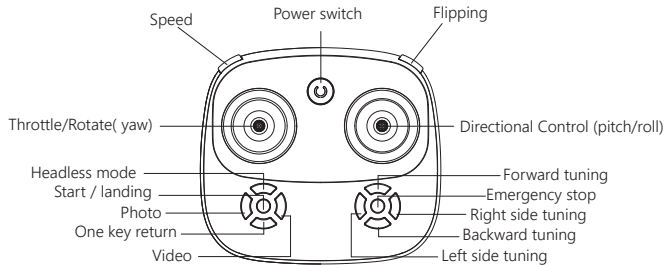


Protective cover

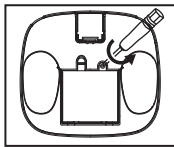


Instructions for operation

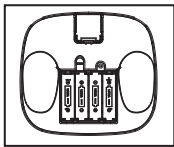
REMOTE DIAGRAM



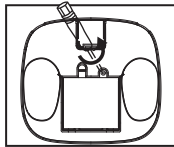
LOADING BATTERIES INTO THE REMOTE



Open the battery compartment by loosening the screws on the cover with a screw driver.



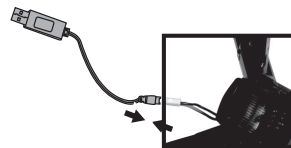
Put in 4 AA batteries with correct directions.



Put on the cover and fasten the screws.

CHARGING LI-PO BATTERY

Turn off the power switch of the quadcopter, then push-down and slide open the battery compartment. Disconnect the battery from the quadcopter and attach it to the included usb charging adaptor. Connect the USB charging adaptor to a power source. The indicator light will come on, and not turn off until charging is complete.



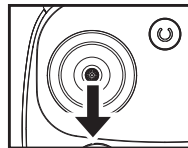
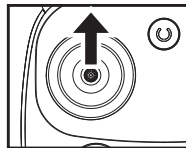
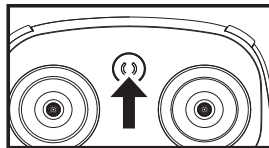
ATTENTION

- Do not use or leave the battery near a heat source.
- Do not disassemble the battery.
- Never leave the battery unattended during charging.

STANDBY FOR FLY

Switch the aircraft power switch to "ON" first, then point the tail of the aircraft towards the remote and place it flat on the ground. At this point, the vehicle lights flicker. Turn on the remote control power switch, then hear the remote beep. Push the accelerator (left stick) to the top, and the lights will flicker slower. Pull the accelerator (left stick) down to the bottom and the remote will beep again. The lights will stop flashing when successfully coded.

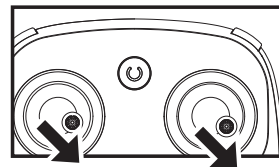
Note: When using multiple aircraft, code each remote one at a time.



CALIBRATION

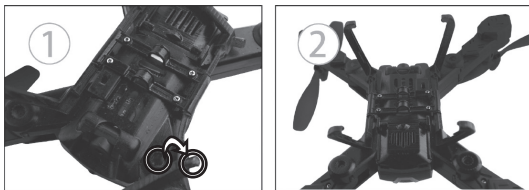
Turn on the transmitter, and match it with the quadcopter by pulling the right and left levers to the bottom right 45 degrees.

TIPS: After successfully coding the remote, match it with the quadcopter, when matching signal, keep the quadcopter in horizontal position for faster matching.



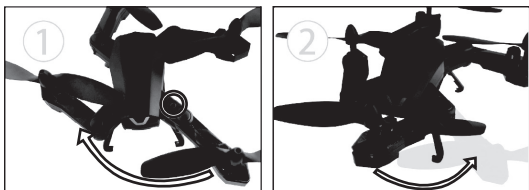
UNDERCARRIAGE

Install the undercarriage by pressing it into the corresponding holes. (or pegs if it is male)



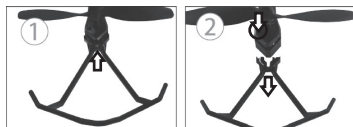
WING FOLDING

Press the buttons on the wings and the wings can be folded inward.



MOUNTING THE PROTECTIVE COVER

To install the protective covers, slide the covers into the corresponding slots and click them into place. To remove, press down on the button and pull.



TIPS: Please put on the protective cover in case of flying indoors to avoid damage to fan blades. It is suggested to take off the protective cover to reduce weight for better performance when flying outdoors.

TAKE-OFF/LANDING

 ① Automatic Start/Land - Press the "S/L" button to start the aircraft. The propellers will spin. Gently push upwards on the throttle to begin flight. - Press the "S/L" button to initiate landing. The quadcopter will land and stop the propellers.	 ② Emergency Stop Press the "stop" button to immediately end flight.
---	--

OPERATING AND CONTROL

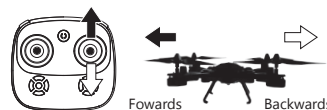
While operating, please keep movements slow and gentle, remaining in control of the quadcopter.



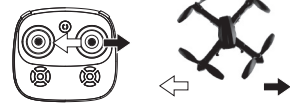
Push the left lever (accelerator) up and down, the quadcopter will ascend and descend accordingly.



Push the left lever (accelerator) left (yaw) and right, the quadcopter will turn left and turn right accordingly.

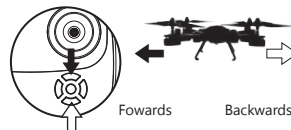


Push the right lever (directional control), the quadcopter will go forward and backward (pitch) accordingly.

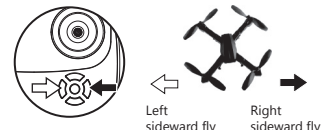


Push the right lever left and right, the quadcopter will go left and right accordingly.

TRIMMING CONTROL



If the quadcopter deviates forward push, the Forward/backward trimming downwards, vice versa.



If the quadcopter deviates leftwards push, the Left/right sideward fly trimming button rightwards, vice versa.

FLIPS

Left flip

Hold down the flip button, push the right lever left directional, and make the lever return. The quadcopter will flip one circle leftward.



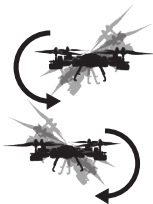
Right flip

Hold down the flip button, push the right lever right, and make the lever return. The quadcopter will flip one circle rightward.



Forward flip

Hold down the flip button, push the right forward, and make the lever return. the quadcopter will flip one circle forward.

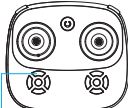


Backward flip

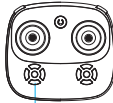
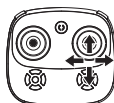
Hold down the flip button, push the right lever backward, and make the lever return. the qucopter will flip one circle backward.



Operating instruction for omni-directional mode (Headless mode)

 The headless mode on/off	1. Please confirm the transmitter is properly connected to the quadcopter. Once confirmed press the "omni-directional" button on the transmitter. The lights on the aircraft will blink to confirm. The quadcopter will now fly in the direction pressed on the right (directional) stick, regardless of which direction the head of the quadcopter is pointed. 2. To exit this mode, press the "omni-directional" (headless mode) button again. You will hear a beep from the transmitter, and the quadcopter will now fly in the direction of which the head is pointed.
--	--

Operating instruction on One-key Return of the aircraft

 One-key Return	1. Press the "return-home" key (one key return). The transmitter will beep and the aircraft will slowly return to the transmitter. 2. If the aircraft comes too close to you, regain control with the right (directional) stick. Do not press the "return-home"(one key return) again.	 When entering "one-key Return Mode", simply pushing the Direction lever toward either direction(forward or backward or to the left or to the right) can exit from the "one-key Return Mode"
--	--	--

PHOTO/VIDEO FUNCTION

Kindly note that it can be recorded and took pictures by APP only, remotes can not support doing this.

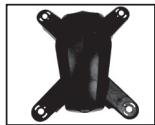
PROBLEMS AND SOLUTIONS

PROBLEMS	CAUSE	SOLUTIONS
Transmitter not working	1.The transmitter switch is on"OFF"	1. Turn on the transmitter
	2. The batteries are installed improperly	2. Check with the pole indications and reinstall the batteries again
	3. Batteries are completely consumed	3. Replace with new batteries
Control failure	1.The transmitter switch is on"OFF"	1. Turn on the transmitter
	2.The fuselage switch is on "OFF"	2. Turn on the fuselage
	3.The transmitter indicator is flashing	3. Pull down the left lever (accelerator) to the end and replace the batteries
Ascending failure	1. The rotation of main blades is too slow	1. Push up the left lever (accelerator)
	2. The fuselage battery is well consumed	2. Recharge the fuselage battery
Landing too soon	The left lever (accelerator) is pulled down too fast	Pull down the left lever (accelerator) slowly to perform a smooth landing

PRECAUTIONS:

1. Insufficient electricity power will shorter the control distance.
2. Insufficient electricity power will lead to difficulties in taking off and ascending.
3. Fix the quadcopter if there is any damage. Flying a damaged quadcopter could cause injuries.
4. Remove the transmitter batteries if not in use in case of battery leadage.
5. Avoiding dropping and crashing the quadcopter for it will lead to damages and shorten the use life.
6. Before flying, always turn on the transmitter switch first, then the fuselage switch. Otherwise, the quadcopter will be confused with extraneous signal and be out of control.
7. After flying, always turn off the fuselage switch first, then the transmitter switch. Otherwise, the quadcopter will be confused with extraneous signal and be out of control.

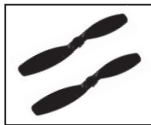
ACCESSORIES FIGURE



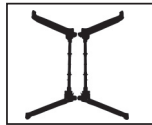
Upper Canopy



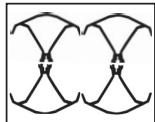
Underneath Canopy



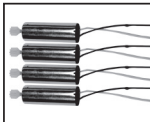
Main Blade



Undercarriage



Protective Cover



Main Motor



The landing gear is fixed



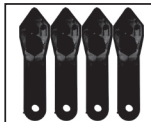
Motor rack



Folding button



Cover



Wing



Battery



Transmitter



USB Charging wire

Operating Instructions for APP Control of Aircraft and Camera

Downloading the APP:

If your mobile device is operating on iOS, please open the APP store and search "VS_UFO". You can also scan the QR code provided.

If your mobile device is operating on Android, connect to the Google Play Store and search "VS-UFO". You can also scan the QR code provided.



ios



Android

Connecting with Wi-Fi:

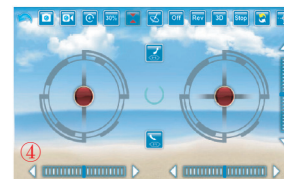
Please switch on the aircraft by referring to the instruction manual.

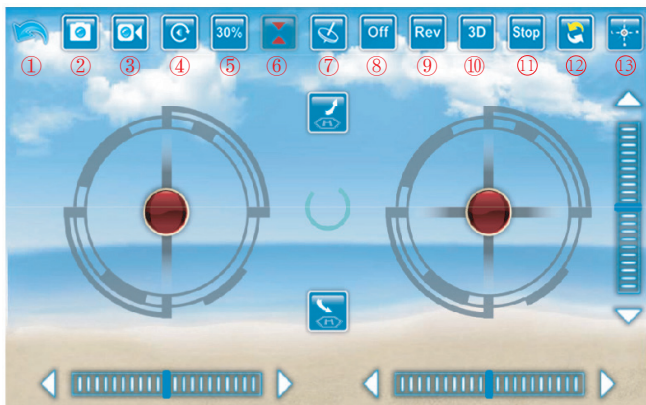
Open your Wi-Fi settings and select the WIFI signal sent from the aircraft (Insert Name of Signal Here Please), once connected, you are now ready to open the VS_UFO APP.

Operating method of the application program:

- Open the VS_UFO APP to find the home screen as shown in Picture 1.
- Tap the screen to enter into real-time image transmitting, as shown in Picture 2.
- Tap the "OFF" switch to "ON" on the operating panel to enter the APP controlled flight interface as shown in Picture 3.

(If the remote control has been connected to the aircraft, please turn off the remote control to switch to APP control.)





ICON INDEX

- ① Return: When you need exit the APP, please touch (Return) to exit.
- ② Capture Image: Touch (take photo) to capture an image.
- ③ Record Video: Touch (record) to start recording. The video icon will indicate live recording. Touch (record) again to stop recording.
- ④ Album: Touch (phone book) to browse the photos and videos recorded.
- ⑤ Speed: Touch (speed) to switch the speed of flight: 30%, 60%, or 100%.
- ⑥ Auto-Launch: Touch (take off) and the aircraft will quickly rise and stop at fixed height
- ⑦ Tilt Control: Touch (gravity) to control the direction of the flight by motion control of your phone or tablet.
- ⑧ Show / Hide: Touch (on / off) to open or close the control interface
- ⑨ Lens reverse: Touch (reverse) to rotate the aircraft lens screen 180°
- ⑩ 3D Vision: Touch (3D) to switch on 3D viewing mode, (this function only works with a VR device, VR device not included)
- ⑪ Emergency Stop: Touch (Stop) and the aircraft will immediately land and cease flying.
- ⑫ 360° Flip: Touch the 360° steering wheel to flip left, right, forward and backward.
Omni-Directional Mode: After initiating this mode, the quadcopter will fly in the direction
- ⑬ pressed on the directional control stick, regardless of which way the head of the aircraft is pointed.

INHALT



USB Ladekabel



2 PCS Hauptpropellerblätter



Schraubenzieher



Ein Fluggerät

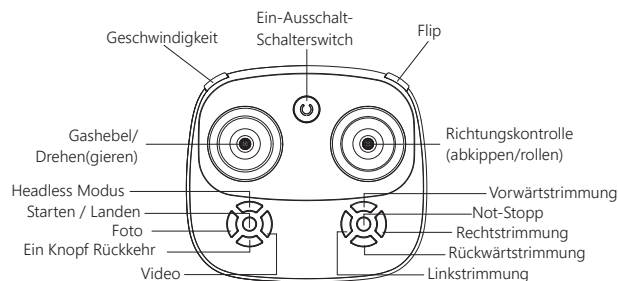


Schutzhülle

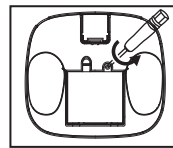


Gebrauchsanweisung

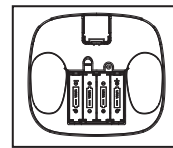
FERNBEDIENUNGS-DIAGRAMM



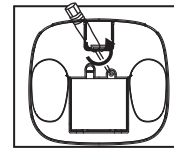
BATTERIEN IN SIE FERNBEDIENUNG EINLEGEN



Öffnen Sie das Batteriefach, indem Sie die Schrauben an der Abdeckung mit einem Schraubenzieher lösen.



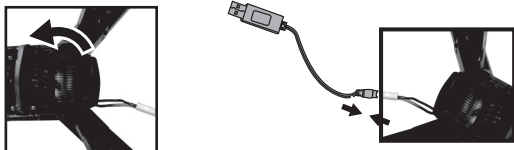
Setzen Sie 4 AA-Batterien mit den korrekten Richtungen ein.



Setzen Sie die Abdeckung auf und ziehen Sie die Schrauben fest.

LI-PO BATTERIE LADEN

Schalten Sie den Netzschalter des Quadrocopters aus, drücken Sie dann nach unten und schieben Sie das Batteriefach auf. Trennen Sie den Akku vom Quadrocopter und befestigen Sie ihn am mitgelieferten USB-Ladeadapter. Schließen Sie den USB-Ladeadapter an eine Stromquelle an. Die Kontrollleuchte leuchtet auf und schaltet sich erst aus, wenn der Ladevorgang abgeschlossen ist.



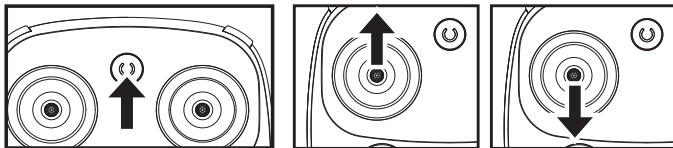
ACHTUNG

- Verwenden oder lagern Sie den Akku nicht in der Nähe einer Wärmequelle.
- Zerlegen Sie die Batterie nicht.
- Lassen Sie die Batterie während des Ladevorgangs niemals unbeaufsichtigt.

ZUM FLUG BEREITSTELLEN

Schalten Sie den Fluggerät-Netzschalter zuerst auf "EIN", richten Sie dann das Heck des Fluggeräts zur Fernbedienung hin und legen Sie das Fluggerät flach auf den Boden. An diesem Punkt flackern die Fahrzeuglichter. Schalten Sie den Netzschalter der Fernbedienung ein und Übersetzung.

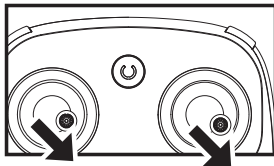
Sie hören den Fernbedienungs-Piepstön. Drücken Sie den Gashebel (linker Stift) nach oben, und die Lichter flackern langsamer. Ziehen Sie den Gashebel (linker Stift) nach unten und die Fernbedienung piepst erneut. Die Lichter hören auf zu blinken, wenn sie erfolgreich codiert wurden. Hinweis: Wenn Sie mehrere Fluggeräte verwenden, codieren Sie jede Fernbedienung einzeln.



KALIBRIERUNG

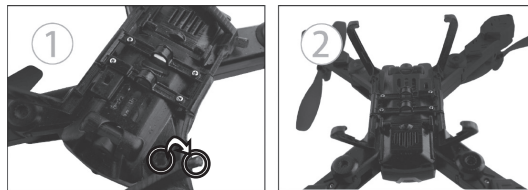
Schalten Sie den Sender ein und passen Sie ihn an den Quadrocopter an, indem Sie den rechten und den linken Hebel um 45 Grad nach rechts unten ziehen.

TIPPS: Nachdem Sie die Fernbedienung erfolgreich codiert haben, passen Sie sie an den Quadrocopter an. Halten Sie den Quadrocopter bei der Anpassung des Signals in horizontaler Position, um eine schnellere Übereinstimmung zu erzielen



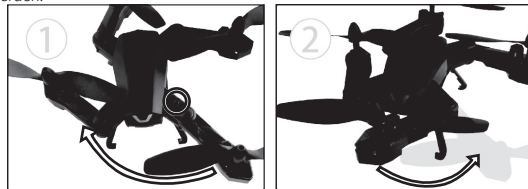
FAHRWERK

Installieren Sie das Fahrwerk, indem Sie es in die entsprechenden Löcher drücken (oder Stifte, wenn es männlich gepolt ist).



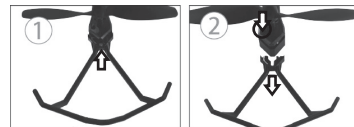
FLÜGELFALTEN

Drücken Sie die Tasten an den Flügeln und die Flügel selbst, dann können die Flügel nach innen gefaltet werden.



SCHUTZDECKEL AUFSETZEN

Um die Schutzabdeckungen zu installieren, schieben Sie die Abdeckungen in die entsprechenden Schlitz und lassen Sie sie einrasten. Um sie zu entfernen, drücken Sie auf den Taste und ziehen Sie sie an.



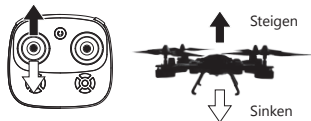
TIPPS: Bei Verwendung in Innenräumen, ziehen Sie bitte die Schutzabdeckung auf, um Schäden an den Propellerblättern zu vermeiden. Es wird empfohlen, die Schutzhülle abziehen, um das Gewicht zu reduzieren, um eine bessere Leistung beim Fliegen im Freien zu erzielen.

STARTEN/LANDEN

	① Automatisch starten/landen - Drücken Sie die "S" / "L" -Taste, um das Fluggerät zu starten. Die Propeller beginnen sich dann zu drehen. Drücken Sie vorsichtig auf den Gashebel, um den Flug zu starten - Drücken Sie die "S" / "L" -Taste, um die Landung einzuleiten. Der Quadrocopter landet dann und stoppt die Propeller.	② Notfall-Stopp Drücken Sie die Stopp-Taste, um den Flug sofort zu beenden.
--	---	--

BETRIEB UND STEUERUNG

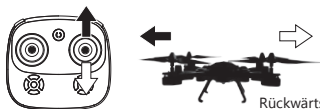
Während des Betriebs steuern Sie das Gerät bitte langsam und sanft und behalten so die Kontrolle über den Quadrocopter.



Drücken Sie den linken Hebel (Gashebel) auf und ab, der Quadrocopter wird entsprechend aufsteigen und sinken.



Drücken Sie den linken Hebel (Gashebel) nachlinks (Gieren) und rechts, der Quadrocopter dreht sich nach links und entsprechend nach rechts.

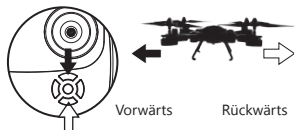


Drücken Sie den rechten Hebel (Richtungssteuerung), der Quadrocopter bewegt sich entsprechend vorwärts und rückwärts.

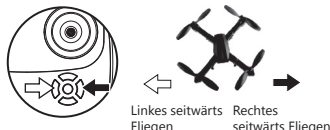


Drücken Sie den rechten Hebel nach links und rechts, der Quadrocopter bewegt entsprechend nach links und rechts.

TRIMMINGSKONTROLLE



Weicht der Quadrocopter nach vorne ab, drücken Sie die Vorwärts / Rückwärts-Trimmung nach unten bzw. umgekehrt.

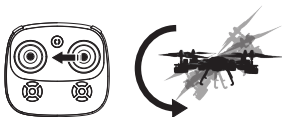


Wenn der Quadrocopter nach links abweicht, drücken Sie die links/rechts seitlich Flug Trimmung-Taste nach rechts und umgekehrt.

FLIPS

Linker-Flip

Halten Sie den Flip-Taste gedrückt, drücken Sie den rechten Hebel nach links und bringen Sie den Hebel zurück. Der Quadrocopter dreht sich einen Kreis nach links.



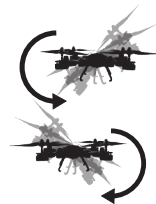
Rechter-Flip

Halten Sie den Flip-Taste gedrückt, drücken Sie den rechten Hebel nach rechts und bringen Sie den Hebel zurück, der Quadrocopter dreht sich einen Kreis nach rechts.



Vorwärts-Flip

Halten Sie den Flip-Taste gedrückt, drücken Sie den rechten Taste nach vorne und machen Sie den Hebel zurück, der Quadrocopter dreht sich einen Kreis nach vorne.

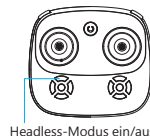


Rückwärts-Flip

Halten Sie den Flip-Taste gedrückt, drücken Sie den rechten Hebel nach hinten und bringen Sie den Hebel zurück, der Quadrocopter dreht sich einen Kreis rückwärts.



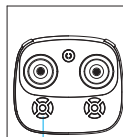
Betriebsanleitung für den Bewegungsmodus für Alle Richtungen (Headless-Modus)



Headless-Modus ein/aus

1. Bitte bestätigen Sie, dass der Sender korrekt an den Quadrocopter angeschlossen ist. Sobald bestätigt, drücken Sie die Taste "Alle Richtungen" am Sender. Die Lichter am Fluggerät werden zur Bestätigung blinken. Der Quadrocopter fliegt jetzt in die Richtung, in die der rechte (gerichtete) Steuerknüppel gedrückt wird, unabhängig davon, in welche Richtung der Kopf des Quadrocopters gerichtet ist.
2. Um diesen Modus zu verlassen, drücken Sie erneut die Taste "Alle Richtungen" (Headless-Modus). Sie hören einen Piepston vom Sender und der Quadrocopter fliegt nun in die Richtung, in die der Kopf gerichtet ist.

Betriebsanleitung für die Ein-Knopf Rückkehr des Fluggeräts



Ein-Knopf Rückkehr

1. Drücken Sie die "Return-Home" (Rückkehr nach-Hause) -Taste (Ein-Knopf Rückkehr). Der Sender piepst und das Fluggerät kehrt langsam zum Sender zurück.
2. Wenn das Fluggerät Ihnen zu nahe kommt, erhalten Sie die Kontrolle mit dem rechten (Richtungs) Hebel zurück. Drücken Sie nicht erneut auf die "Return-home"-Taste (Ein-Knopf Rückkehr).



Wenn Sie den "Ein-Knopf Rückkehr Modus" eingeben, können Sie durch einfaches Drücken des Richtungshebels in beide Richtungen (vorwärts oder rückwärts oder nach links oder rechts) den "Ein-Knopf Rückkehr -Modus" verlassen.

FOTO/VIDEO FUNKTION

Bitte beachten Sie, dass Fotos oder Videos nur von der APP aufgenommen und fotografiert werden kann, Fernbedienungen können diese Funktion nicht unterstützen.

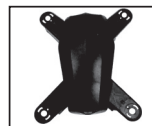
PROBLEME UND LÖSUNGEN

PROBLEME	URSACHE	LÖSUNGEN
Sender funktioniert nicht	1. Der Senderschalter ist auf "AUS".	1. Schalten Sie den Sender ein.
	2. Die Batterien sind nicht ordnungsgemäß installiert.	2. Überprüfen Sie die Pol-Anzeigen und setzen Sie die Batterien erneut ein.
	3. Batterien sind vollständig verbraucht.	3. Ersetzen Sie die Batterien durch neue.
Steuerungsfehler	1. Der Senderschalter ist auf "AUS".	1. Schalten Sie den Sender ein.
	2. Der Rumpfschalter ist auf "AUS".	2. Schalten Sie den Rumpf ein.
	3. Die Senderanzeige blinkt.	3. Ziehen Sie den linken Hebel (Gashebel) bis zum Ende herunter und ersetzen Sie die Batterien.
Aufsteige-Fehler	1. Die Rotation der Hauptblätter ist zu langsam.	1. Drücken Sie den linken Hebel (Gashebel) nach oben.
	2. Die Rumpfbatterie ist verbraucht.	2. Laden Sie die Rumpfbatterie auf.
Landung zu früh	Der linke Hebel (Gashebel) wird zu schnell nach unten gezogen.	Ziehen Sie den linken Hebel (Gashebel) langsam nach unten, um eine sanfte Landung zu erzielen.

VORSICHTSMASSNAHMEN:

1. Unzureichende Stromversorgung verringert den Steuerabstand.
2. Eine unzureichende Stromversorgung führt zu Schwierigkeiten beim Starten und Absteigen.
3. Reparieren Sie den Quadrocopter, wenn ein Schaden vorliegt. Das Fliegen eines beschädigten Quadrocopters kann zu Verletzungen führen.
4. Entfernen Sie die Senderbatterien, wenn sie nicht im Batteriefach verwendet werden.
5. Vermeiden Sie es, den Quadrocopter fallen und abstürzen zu lassen, dies führt zu Schäden und verkürzt die Nutzungsdauer.
6. Schalten Sie vor dem Fliegen immer erst den Senderschalter und dann den Rumpfschalter ein. Andernfalls wird der Quadrocopter mit Fremdsignal verwechselt und außer Kontrolle geraten.
7. Schalten Sie nach dem Flug immer zuerst den Rumpfschalter und dann den Senderschalter aus. Andernfalls wird der Quadrocopter mit Fremdsignal verwechselt und außer Kontrolle geraten.

ABBILDUNGEN ZUBEHÖR



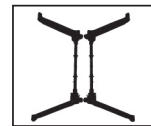
Oberer Deckel



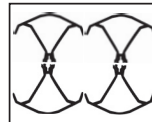
Unterer Deckel



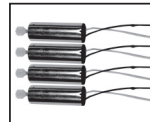
Hauptpropellerblätter



Fahrwerk



Schutz-Deckel



Haupt-Motor



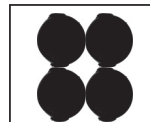
Der Landungsgang ist befestigt



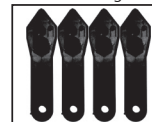
Motorgestell



Falt-Taste



Deckel



Wing



Batterie



Sender



USB-Ladekabels

Betriebsanleitung für APP-Kontrolle des Fluggeräts und der Kamera

Herunterladen der APP:

Wenn Ihr Mobilgerät mit iOS läuft, öffnen Sie den App Store und suchen Sie nach "VS_UFO". Sie können auch den bereitgestellten QR-Code scannen.

Wenn Ihr Mobilgerät mit Android läuft, stellen Sie eine Verbindung zum Google Play Store her und suchen Sie nach "VS-UFO". Sie können auch den bereitgestellten QR-Code scannen.



ios



Android

Verbindung mit Wi-Fi:

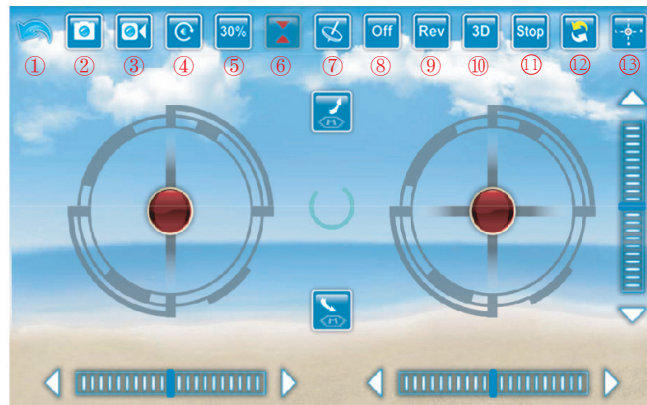
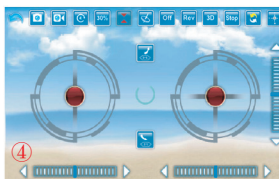
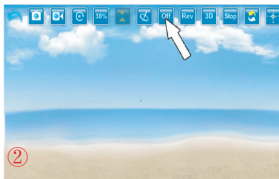
Bitte schalten Sie das Fluggerät gemäß der Bedienungsanleitung ein.

Öffnen Sie Ihre Wi-Fi-Einstellungen und wählen Sie das WIFI-Signal, das vom Fluggerät ausgesendet wird (Name des Signals hier einfügen), sobald Sie verbunden sind, können Sie jetzt die VS_UFO-APP öffnen.

Arbeitsweise des Anwendungsprogramms:

- Öffnen Sie die VS_UFO APP, um den Startbildschirm zu finden, wie in Abbildung 1 gezeigt.
- Tippen Sie auf den Bildschirm, um die Bildübertragung in Echtzeit zu starten (siehe Abbildung 2).
- Tippen Sie den Schalter "AUS" auf dem Bedienfeld auf "EIN", um in die APP-gesteuerte Flugschnittstelle zu gelangen (siehe Abbildung 3).

(Wenn die Fernbedienung mit dem Fluggerät verbunden ist, schalten Sie bitte die Fernbedienung aus, um zur APP-Steuerung zu wechseln.)



ICON INDEX

- ① Zurück: Wenn Sie die APP verlassen müssen, berühren Sie bitte (Zurück), um zu beenden.
- ② Bild aufnehmen: Berühren Sie (Foto aufnehmen), um ein Bild aufzunehmen.
- ③ Video aufnehmen: Berühren Sie (Aufnahme), um die Aufnahme zu starten. Das Videosymbol zeigt die Live-Aufnahme an. Berühren Sie erneut (Aufnahme), um die Aufnahme zu beenden.
- ④ Album: Berühren Sie (Telefonbuch), um die aufgenommenen Fotos und Videos zu durchsuchen.
- ⑤ Geschwindigkeit: Tippen Sie auf (Geschwindigkeit), um die Fluggeschwindigkeit zu ändern: 30%, 60% oder 100%.
- ⑥ Auto-Start: Berühren Sie (Abheben) und das Fluggerät wird schnell steigen und auf einer festgelegten Höhe stoppen.
- ⑦ Neigungssteuerung: Berühren Sie (Schwerkraft), um die Bewegungsrichtung durch die Bewegungssteuerung Ihres Telefons oder Tablets zu steuern.
- ⑧ Einblenden / Ausblenden: Berühren Sie (Ein / Aus), um die Steuerschnittstelle zu öffnen oder zu schließen.
- ⑨ Linsen-Rücklauf: Berühren Sie (rückwärts), um den Fluggerätlinsenbildschirm um 180 ° zu drehen.
- ⑩ 3D Vision: Berühren Sie (3D), um den 3D-Anzeigemodus einzuschalten (diese Funktion funktioniert nur mit einem VR-Gerät, VR-Gerät nicht im Lieferumfang enthalten).
- ⑪ Not-Stopp: Berühren Sie (Stopp) und das Fluggerät landet sofort und den Flug beenden.
- ⑫ 360 ° Salto: Tippen Sie auf das 360 ° Lenkrad, um einen Salto nach links, rechts, vorwärts und rückwärts auszuführen.
- ⑬ Allrichtungs-Modus: Nach dem Start dieses Modus fliegt der Quadrocopter in die Richtung, auf die auf dem Steuerhebel gedrückt wird, unabhängig davon, auf welche Weise der Kopf des Fluggeräts gerichtet ist.

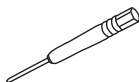
ÍNDICE



Cable USB para recarga



2 unidades de Hoja Principal



Destornillador



Una aeronave

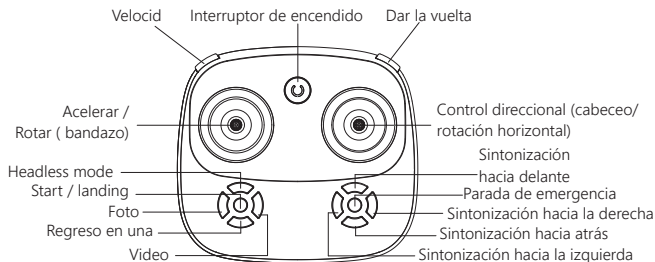


Cubierta protectora

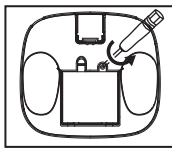


Instrucciones de uso

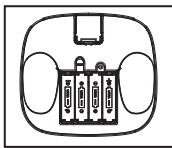
DIAGRAMA DEL MANDO A DISTANCIA



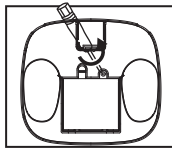
PONERLE LAS PILAS AL MANDO A DISTANCIA



Abrir el compartimento de las pilas desatornillando los tornillos de la cubierta con un destornillador.



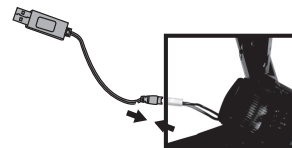
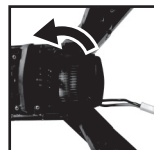
Coloque dentro 4 pilas AA en las direcciones correctas.



Coloque de nuevo la cubierta y apriete los tornillos.

CARGAR LA BATERÍA LI-PO

Apague el interruptor de encendido del cuadróptero, después empuje hacia abajo y deslice hasta que se abra el compartimento de la batería. Desconecte la batería del cuadróptero y conéctela al cargador USB que se incluye. Conecte el cargador USB a una toma de corriente. La luz indicadora se encenderá, y no se pagará hasta que la carga se haya completado.



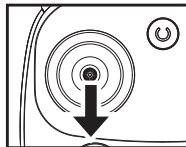
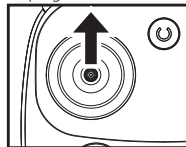
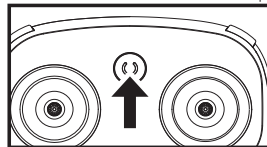
ATENCIÓN:

- No use o deje la batería cerca de una fuente de calor
- No desarme la batería.
- Nunca deje la batería sin supervisión durante la carga.

STANDBY FOR FLY

Cambie el interruptor de la aeronave a la posición «ON», después dirija la cola del aparato hacia el mando a distancia y colóquelo sobre un suelo llano. En este momento, las luces del vehículo parpadearán. Encienda el interruptor de encendido del mando a distancia, oírás como emite un pitido. Empuje el acelerador (mando izquierdo) hacia arriba del todo, y las luces parpadearán más despacio. Tire del acelerador (mando izquierdo) hacia abajo del todo y el mando a distancia emitirá un pitido otra vez. Las luces dejarán de parpadear cuando el mando se haya programado.

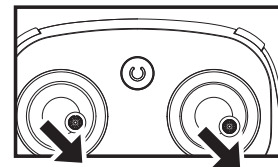
Nota: Cuando esté utilizando varios aparatos, programe cada mando a distancia de uno en uno.



CALIBRACIÓN

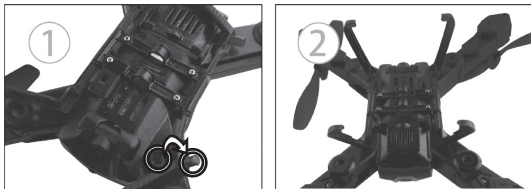
Encienda el transmisor, y sincronícelo con el cuadróptero tirando de las palancas izquierda y derecha hasta abajo 45 grados.

CONSEJOS: Después de haber programado el mando a distancia, sincronícelo con el cuadróptero, cuando esté sincronizando la señal, mantenga el cuadróptero en posición horizontal para que la operación termine antes.



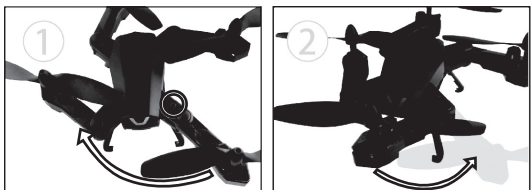
TREN DE ATERRIZAJE

Instale el tren de aterrizaje apretándolo contra los agujeros correspondientes, (o estaquillas si son macho).



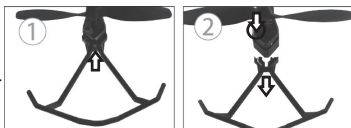
DOBLAR LAS ALAS

Presione los botones que hay en las alas y estas se doblarán hacia dentro.



MONTAR LA CUBIERTA PROTECTORA

Para instalar la cubierta protectora, deslice la cubierta dentro de las ranuras correspondientes y apriete hasta oír un clic. Para retirarla, presione el botón y tire.



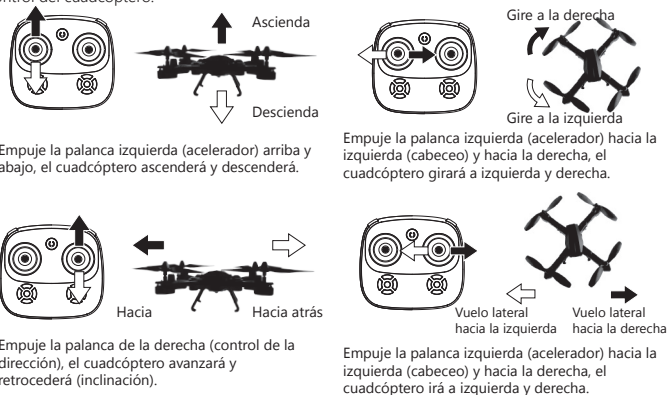
CONSEJOS: Por favor coloque la cubierta protectora si vuela en interiores para evitar daños en las aspas de las hélices. Se sugiere que retire la cubierta protectora para reducir el peso y mejorar el rendimiento cuando vuele al aire libre.

DESPEGUE/ATERRIZA

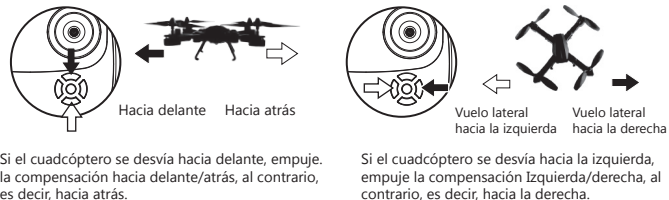
 ① Inicio/aterrizar automático - Presione el botón «S/L» para iniciar la aeronave. Los propulsores girarán. Empuje hacia arriba suavemente el acelerador para comenzar a volar. - Presione el botón OS/L0 para iniciar el aterrizaje. El cuadróptero aterrizará y se detendrán los propulsores.	 ② Parada de emergencia Presione el botón de parada para detener el vuelo inmediatamente.
--	---

OPERATING AND CONTROL

Mientras lo esté utilizando, por favor, haga movimientos lentos y suaves, para que mantenga el control del cuadróptero.



CONTROL DE COMPEN



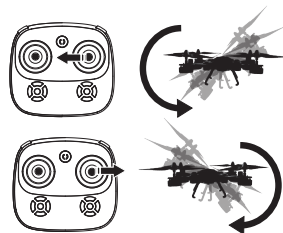
GIROS

Giro hacia la izquierda

Mantenga apretado el botón de girar, empuje la palanca derecha hacia la izquierda, y haga regresar la palanca. El cuadróptero describirá un círculo hacia la izquierda.

Giro hacia la derecha

Mantenga apretado el botón de girar, empuje la palanca derecha hacia la derecha, y haga regresar la palanca. El cuadróptero describirá un círculo hacia la derecha.

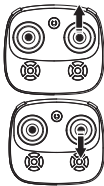


Giro hacia delante

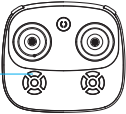
Mantenga apretado el botón de girar, empuje la palanca derecha hacia delante y haga regresar la palanca. El cuadróptero describirá un círculo hacia delante.

Giro hacia detrás

Mantenga apretado el botón de girar, empuje la palanca derecha hacia atrás, y haga regresar la palanca. El cuadróptero describirá un círculo hacia atrás.



Instrucciones de funcionamiento para el modo omni-direccional (Modo sin cabeza)



Modo sin cabeza encendido/apagado

1. Por favor, confirme que el transmisor está correctamente conectado al cuadróptero. Una vez confirmado presione el botón «omni-direccional» en el transmisor. Las luces de la aeronave parpadearán para confirmar. El cuadróptero volará ahora en la dirección que usted designe en la palanca de la derecha (direccional), sin tener en cuenta en qué dirección esté apuntando la cabeza del cuadróptero.

2. Para salir del modo, presione el botón «omni-direccional» (modo sin cabeza) otra vez. Oírás un pitido en el transmisor, y el cuadróptero volará ahora en la dirección en la que esté apuntando su cabeza.

Instrucciones de funcionamiento del regreso en una tecla de la aeronave



Regreso en una tecla

1. Presione la tecla «retun-home» (regreso en una tecla). El transmisor emitirá un pitido y la aeronave regresará lentamente hacia el transmisor.

2. Si la aeronave se aproxima demasiado a usted, recupere el control con la palanca derecha (direccional). No presione el botón «return-home» (regreso en una tecla) otra vez.



Regreso en una tecla

Cuando se encuentre en el modo de «regreso en una tecla», simplemente moviendo la palanca direccional en cualquier dirección (delante, atrás, izquierda, derecha) podrá salir del mismo.

FUNCIÓN FOTO/VÍDEO

Tenga en cuenta que se puede grabar vídeo y sacar fotos solo por medio de la APP, los mandos a distancia no tienen esta función.

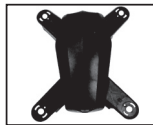
PROBLEMAS Y SOLUCIONES

PROBLEMAS	CAUSA	SOLUCIONES
El transmisor no funciona	1. El interruptor del transmisor está en la posición «OFF»	1. Encienda el transmisor
	2. Las pilas están mal colocadas	2. Compruebe las indicaciones de polaridad y vuelva a colocarlas otra vez
	3. Las pilas están gastadas	3. Poner unas nuevas
Fallo en el control remoto	1. El interruptor del transmisor está en la posición «OFF»	1. Encienda el transmisor
	2. El interruptor del fuselaje está en «OFF»	2. Encienda el interruptor del fuselaje
	3. La luz indicadora del transmisor está parpadeando	3. Tire hacia abajo de la palanca izquierda (acelerador) hasta el final y cambie las pilas
Fallo ascendiendo	1. La rotación de las aspas es demasiado lenta	1. Empuje hacia arriba la palanca izquierda (acelerador)
	2. La batería del fuselaje está gastada	2. Recargue la batería del fuselaje
Aterrizaje demasiado pronto	La palanca izquierda (acelerador) se ha accionado demasiado rápido	Tire hacia abajo de la palanca izquierda (acelerador) lentamente para realizar un aterrizaje suave.

PRECAUCIONES:

- 1. La falta de energía acortará la distancia de control.
- 2. La falta de energía dará como resultado dificultades en el aterrizaje y el despegue
- 3. Repare el cuadróptero si tiene cualquier daño. Hacer volar un cuadróptero dañado podría causar heridas.
- 4. Retire las pilas del transmisor cuando no las esté usando para evitar fugas.
- 5. Evite dejar caer y chocar el cuadróptero ya que esto puede producir averías y acortar su vida útil.
- 6. Antes de volar, siempre encienda primero el interruptor del transmisor, y después el interruptor del fuselaje.
- 7. De otra forma, el cuadróptero se confundirá con señales extrañas y se pondrá fuera de control.
- 8. Después de volar, siempre apague primero el interruptor del fuselaje, y después el interruptor del transmisor.
- 9. De otra forma, el cuadróptero se confundirá con señales extrañas y se pondrá fuera de control.

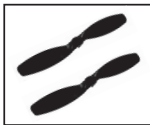
ACCESORIOS



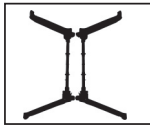
Cubierta superior



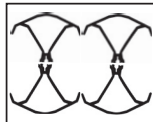
Cubierta inferior



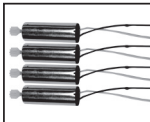
Aspa principal



Tren de aterrizaje



Cubierta protectora



Motor principal



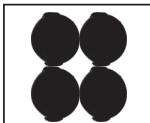
El cambio de aterrizaje
está fijado



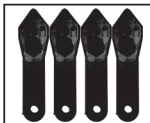
Alojamiento para
el motor



Botón de doblado



Cubierta



Ala



Batería



Transmisor



Cable USB para recarga

Instrucciones de funcionamiento del control vía APP de la aeronave y la cámara

Descargar la APP:

Si su dispositivo móvil funciona con iOS, por favor abra la APP Store y ponga en el buscador «VS_UFO». También puede escanear el código QR que se adjunta.

Si su dispositivo móvil funciona con Android, por favor abra Google Play y ponga en el buscador «VS-UFO». También puede escanear el código QR que se adjunta.



ios



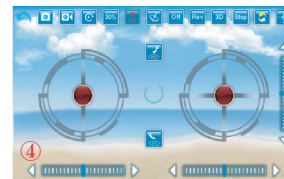
Android

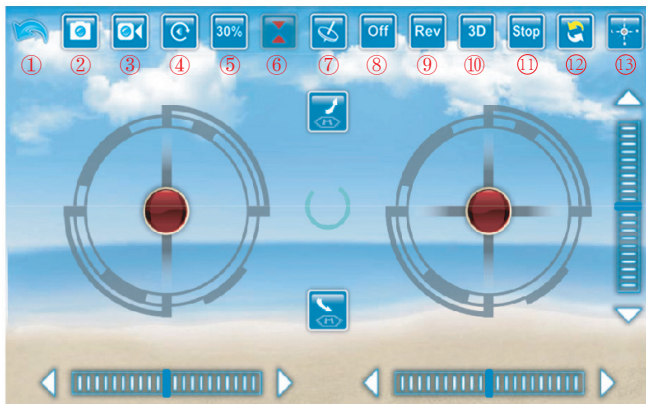
Conectarse al WiFi:

Por favor, encienda la aeronave tal y como se explica en este manual de instrucciones. Abra sus opciones de WiFi y seleccione la señal de WiFi que se envía desde la aeronave (**Inserte el nombre de la señal aquí por favor**), una vez conectado, ya está listo para abrir la APP VS_UFO.

Funcionamiento de la aplicación:

- Abra la APP VS_UFO, para llegar a la página de inicio, tal y como se muestra en la Imagen 1.
 - Toque la pantalla para entrar en la transmisión de imagen en tiempo real, como se muestra en la imagen 2.
 - Toque el interruptor «OFF» para que cambie a «ON» en el panel de operaciones de la interfaz de control de la APP, como se muestra en la Figura 3.
- (Si el control remoto de la aeronave está conectado, por favor apáguelo para cambiar al control vía APP)





ÍNDICE DE ICONOS

- ① Retorno: Cuando necesite salir de la APP, por favor, toque (Retorno) para salir
- ② Capturar imagen: Toque (sacar foto) para capturar una imagen.
- ③ Grabar vídeo: Toque (grabar) para comenzar la grabación. El icono de vídeo indicará grabación en curso.
Toque (grabar) otra vez, para detener la grabación.
- ④ Álbum: Toque (galería) para mostrar las fotos y vídeos grabados.
- ⑤ Velocidad: Toque (velocidad) para cambiar la velocidad de vuelo: 30%, 60%, o 100%.
- ⑥ Autolanzamiento: Toque (despegar) y la aeronave se levará rápidamente y se detendrá a una determinada altura
- ⑦ Control de la inclinación: Toque (gravedad) para controlar la dirección del vuelo con el movimiento de su móvil o tablet.
- ⑧ Mostrar/Ocultar: Toque (encendido/apagado) para abrir o cerrar la interfaz de control
- ⑨ Lente inversa: Toque (inversa) para girar la pantalla de la lente de la aeronave 180°
- ⑩ Visión en 3D: Toque (3D) para cambiar al modo de visión en 3D, (esta función solo funciona con un dispositivo de realidad virtual, dispositivo de realidad virtual no incluido)
- ⑪ Parada de emergencia: Toque (parar) y la aeronave aterrizará inmediatamente.
- ⑫ Giro de 360°: Toque el volante hacia unos 360° para girar a la izquierda, derecha, adelante y atrás.
Modo omnidireccional: Después de iniciar este modo, el cuadróptero volará en la dirección
- ⑬ presionada en la palanca de control direccional, sin tener en cuenta en qué dirección está apuntando la cabeza de la aeronave.