



Cetus

FPV KIT



KigaruDrone



日本語取扱説明書

内容

1. 製品リスト	3
2. フライト事前チェック	4
3. クイックスタートガイド	5
3.1 クイックスタート	5
3.2 飛行操作 (Mode2での場合)	7
3.3 一人称視点 (FPV)	9
3.4 オンスクリーンディスプレイ (OSD)	9
3.5 フライトモード	10
3.6 バッテリーの充電	11
4. リモコン無線送信機	13
4.1 スイッチ機能	14
4.2 ジョイスティックの機能	15
4.3 ボタンの機能	16
4.4 リモコン無線送信機の充電	16
5. FPVゴーグル	18
5.1 ボタンの操作	19
5.2 周波数の選択	22
5.3 FPVゴーグルの充電	23
6. QuadcopterOSDメニューの操作	24
6.1 OSD設定メニューへのアクセス/操作方法	24
6.2 Quadcopter RGBLEDのオン/オフを切り替える	26
6.3 OSDフライト情報のカスタマイズ	26

7.	LEDライト/ビープステータスコード	28
7.1	クワッドLEDライト	28
7.2	リモコン無線送信機LEDライト &ビープステータスコード	30
7.3	FPVゴーグルLEDライトステータスコード	31
8.	詳細設定	32
8.1	クワッドの再バインド	32
8.2	クワッドレベルのキャリブレーション	33
8.3	リモートコントロール無線送信機の キャリブレーション	34
8.4	オプティカルフローポジショニング機能のオン/オフ	34
8.5	レーザー高度の決定をオフ/オンにする	35
9.	サプリメント	36
9.1	警告とセキュリティ	36
9.2	バッテリーの使用と充電に関する注意事項	36
9.3	アフターサービス	37
10.	よくある質問	38
10.1	プロペラとモーターの交換方法	38
10.2	クワッドがドリフトするとき またはドリフトするときの調整方法 &通常モードでの制御が難しい	38
10.3	FPVシミュレーターの使用方法	40
10.4	衝突後に停止する方法	41

1. 製品リスト

- 1 x Cetus Brushed Whoop Quadcopter
- 1 x LiteRadio 2 SE送信機 (Frskyプロトコル)
- 1 x BEATFPV VR02FPVゴーグル

ボックスの内容

- 2 x BT2.0 300 mAh 1SLipoバッテリー
- 1 x BT2.0バッテリー充電器および電圧テスター
- 1 x USB充電ケーブル (Type-C)
- 1 x Type-C-FCアダプター
- 1 x 支柱取り外しツール
- 4 x 31mm 4ブレードプロペラ (交換用)
- 1 x ポータブル収納バッグ

2. フライト事前チェック

1. すべてのコンポーネントが損傷なしで含まれており機体に損傷がないことを確認します。
2. プロペラとモーターが正しく安定して取り付けられていることを確認します。
3. プロペラがフレームダクトに引っかからずモーターがスムーズに回転することを確認します。
4. クワッド、リモコン無線送信機FPVゴーグルの電池が完全に充電されています。
5. パイロットがすべての飛行制御に精通していることを確認してください。
(リモコン無線送信の項を参照)

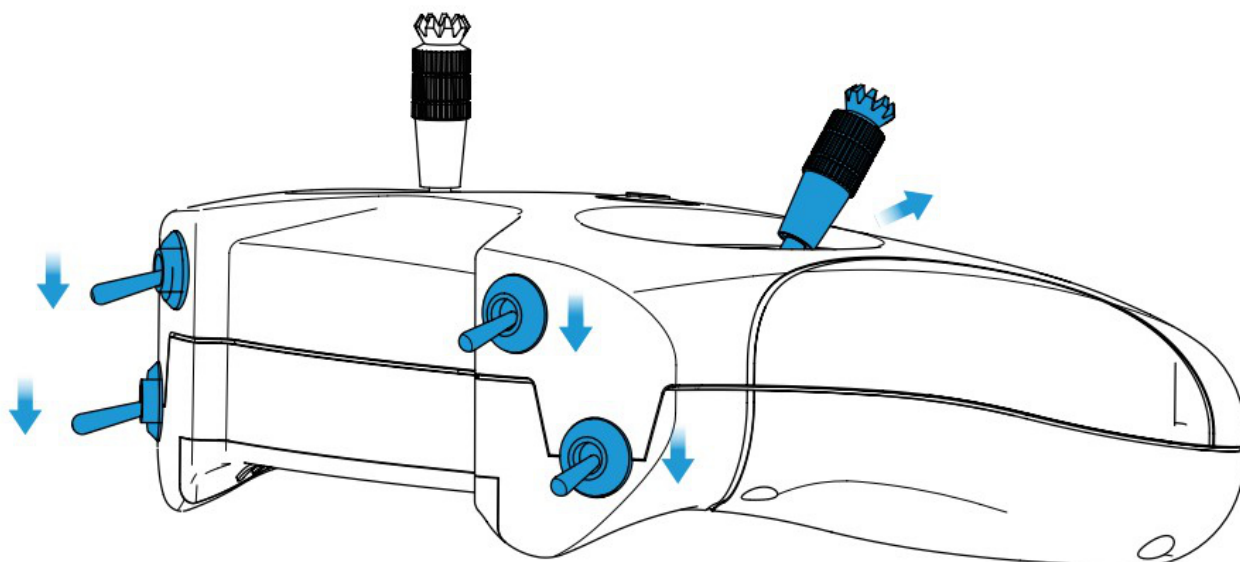
3. クイックスタートガイド

3.1 クイックスタート

飛行する前に、リモコンの無線送信機がクワッドに正常に接続されすべての基本的なコントロールが機能しクワッドが正常に取り外せることを確認してください。

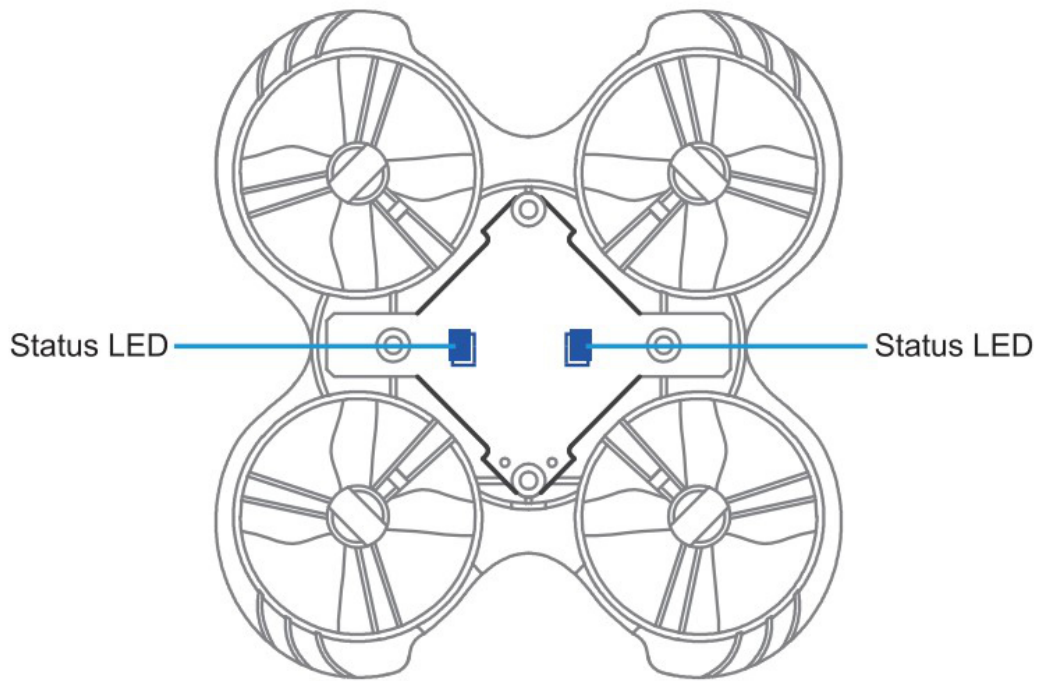
・ステップ1：リモコンの無線送信機で、スロットルジョイスティックと上部の4つのスイッチを最も低い位置に設定します。

リモコンの無線送信機の電源ボタンを5秒間、ブープ音が3回鳴るまで長押ししてから、離します。リモコンの無線送信機の電源インジケータがすばやく赤く点滅した後、青のままになります。これは、電源がオンになっていることを意味します。



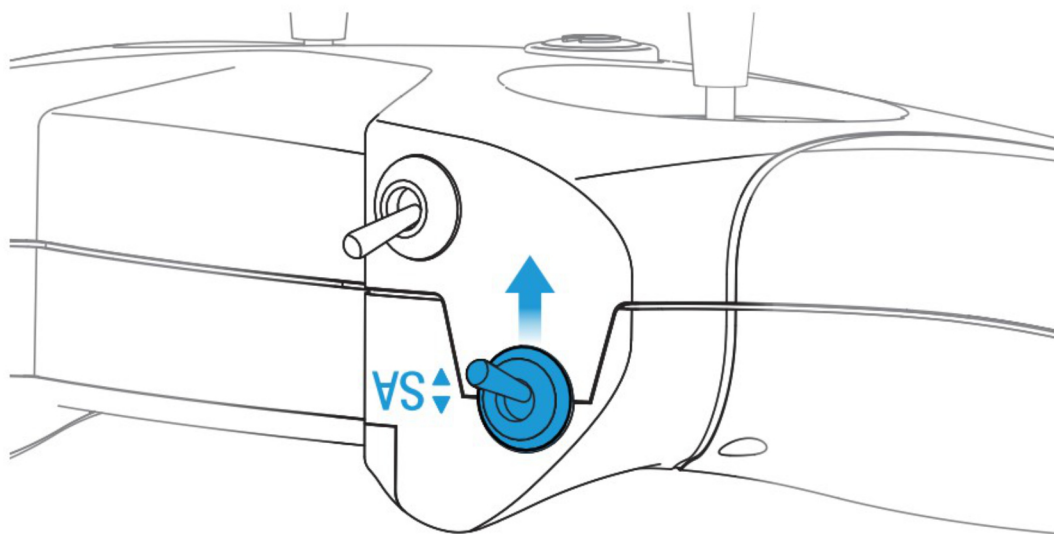
スロットルジョイスティックと4つのスイッチを最低位置に設定します

ステップ2：クワッドの下のバッテリー取り付けスロットにバッテリーを取り付けます。バッテリーインターフェースの方向とクワッドの電源コードの方向が一致していることを確認してください。クワッドをバッテリーに接続し、クワッドを水平面に置きます。ステータスLEDライトが青色の点滅から青色の点灯に変わるまで3～5秒待ちます。これは、クワッドの初期化が完了し、クワッドがリモートコントロール無線送信機に正常に接続されていることを示しています。



ステップ3

スイッチSAを上動かして、クワッドを準備します。
スロットルジョイスティックは最も低い位置にある必要があります。
そうでない場合、クワッドは作動しません。
モーターはゆっくり回転します。スイッチSAを下動かして
クワッドを解除すると、モーターの回転が停止します。



これらの手順を完了すると、クワッドとリモートコントロール無線送信機が正常に機能し、次の飛行操作を続行できることが確認されます。

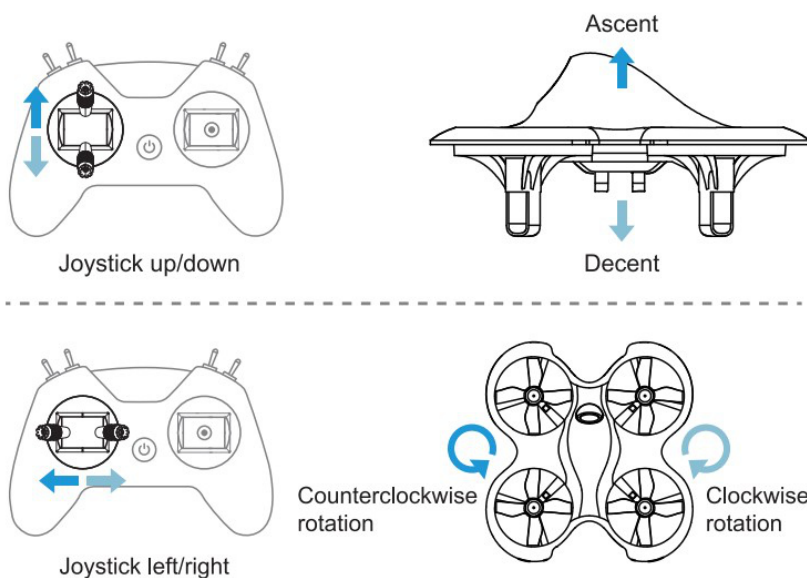
3. 2飛行操作 (Mode2での場合)

- ステップ4: クワッドをアームします。(ステップ3)
モーターは低速で回転します。

- 左ジョイスティック

上下は上昇/下降の速度を制御します。

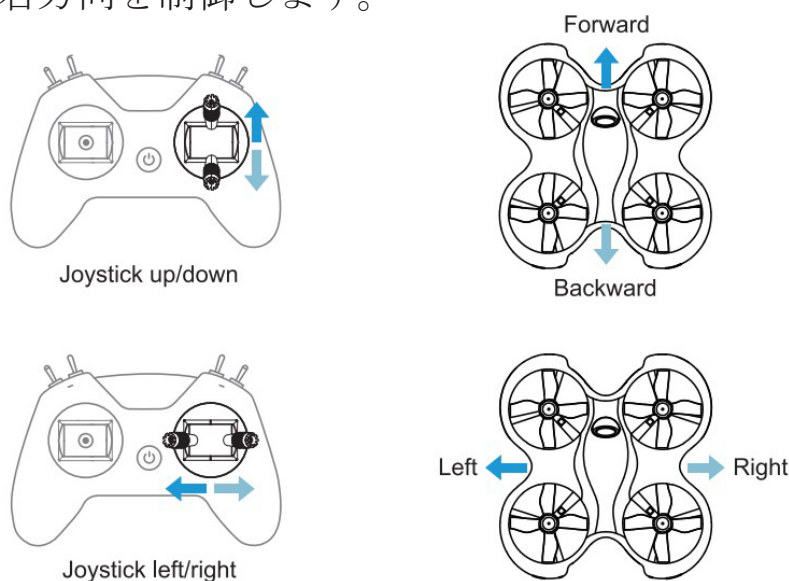
左右は反時計回り/時計回りの回転を制御します。



- 右ジョイスティック

上下は前方/後方を制御します

左右は左方向/右方向を制御します。

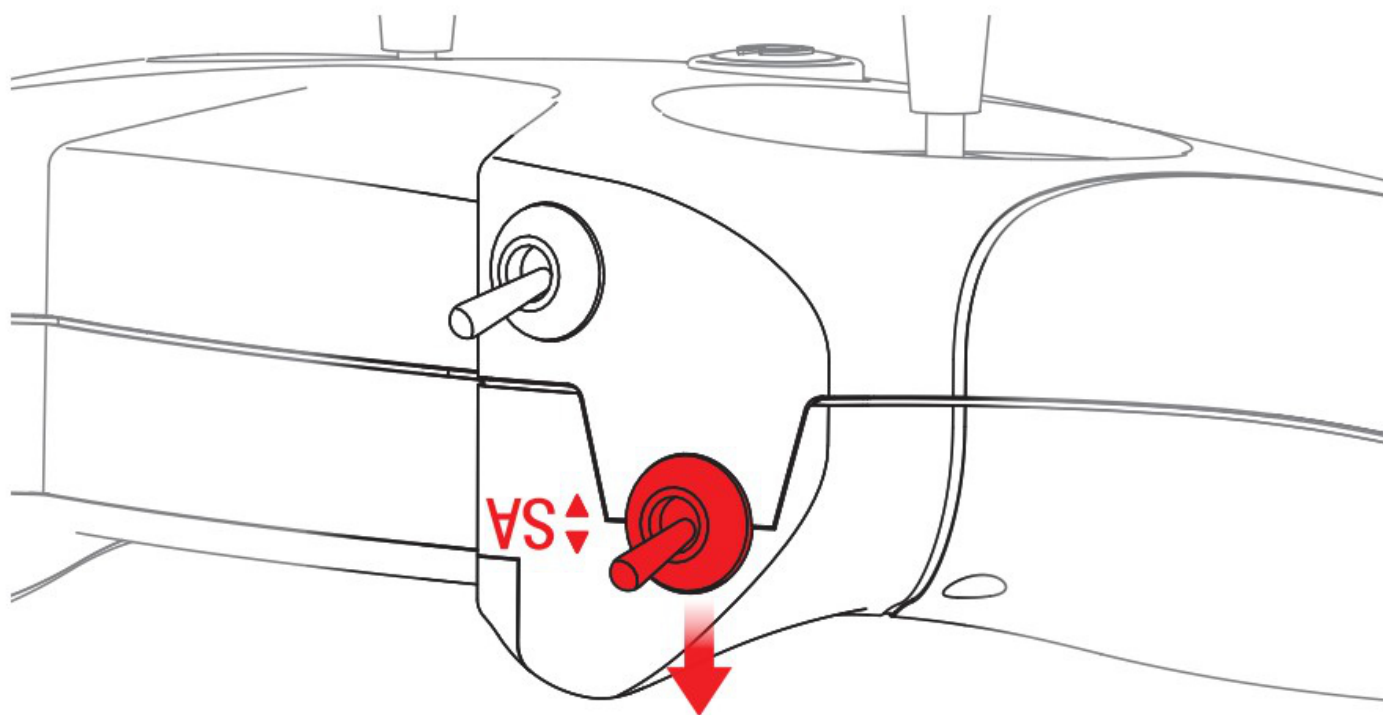


ゴーグルを使用して飛行する前に、上記の操作手順に従って、ジョイスティックの操作と感度を練習して理解することをお勧めします。

- 1, 初飛行に適したオープンな場所を見つけます。
- 2, ジョイスティック、特にスロットルジョイスティックをゆっくりと押します。
- 3, もし制御不能になったり物体と衝突したりしたら
クワッドのアームを解除します（スイッチSAを押し下げる）
するとモーターの回転が停止します。

ステップ5

クワッドを着実に着陸させ、武装解除したままにします。
(スイッチSAを押し下げます)



Push Down to Disarm the Quadcopter

ステップ6

バッテリーをクワッドから外して取り外します。
リモコンの無線送信機の電源ボタンの長押しし、
ビープ音が3回鳴ると電源がオフになります。

3.3 一人称視点 (FPV)

ファーストパーソンビュー (FPV) は、カメラ画像をFPVにリアルタイムでゴーグルに送信するものです。

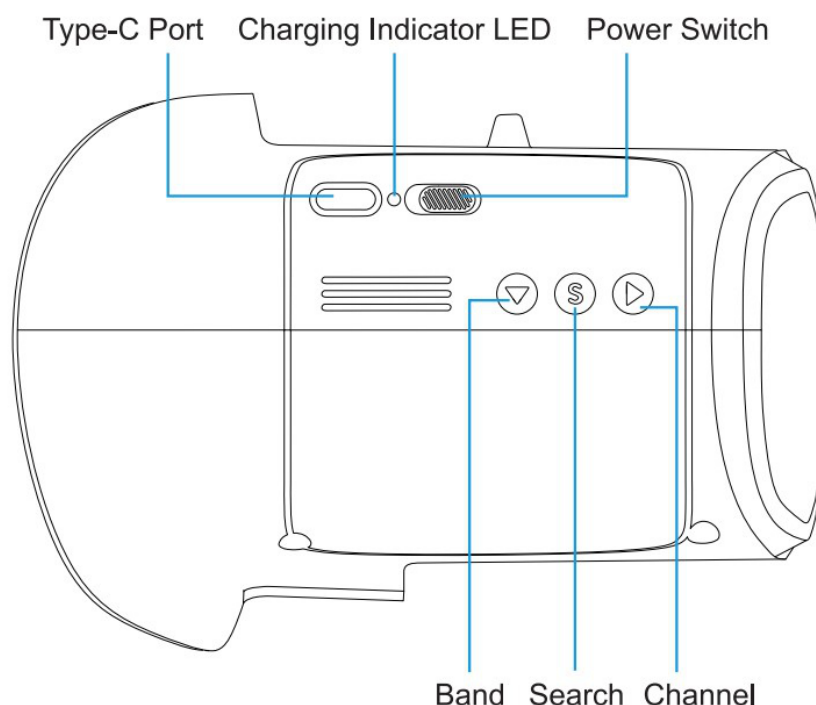
ゴーグルを取り出し、ヘッドバンドを取り付けます。

電源スイッチを右にスライドさせます。

画面が点灯し、VR02ゴーグルがオンになります。

「S」ボタンを1秒間長押しすると、映像の電波の検索機能がオンになります。

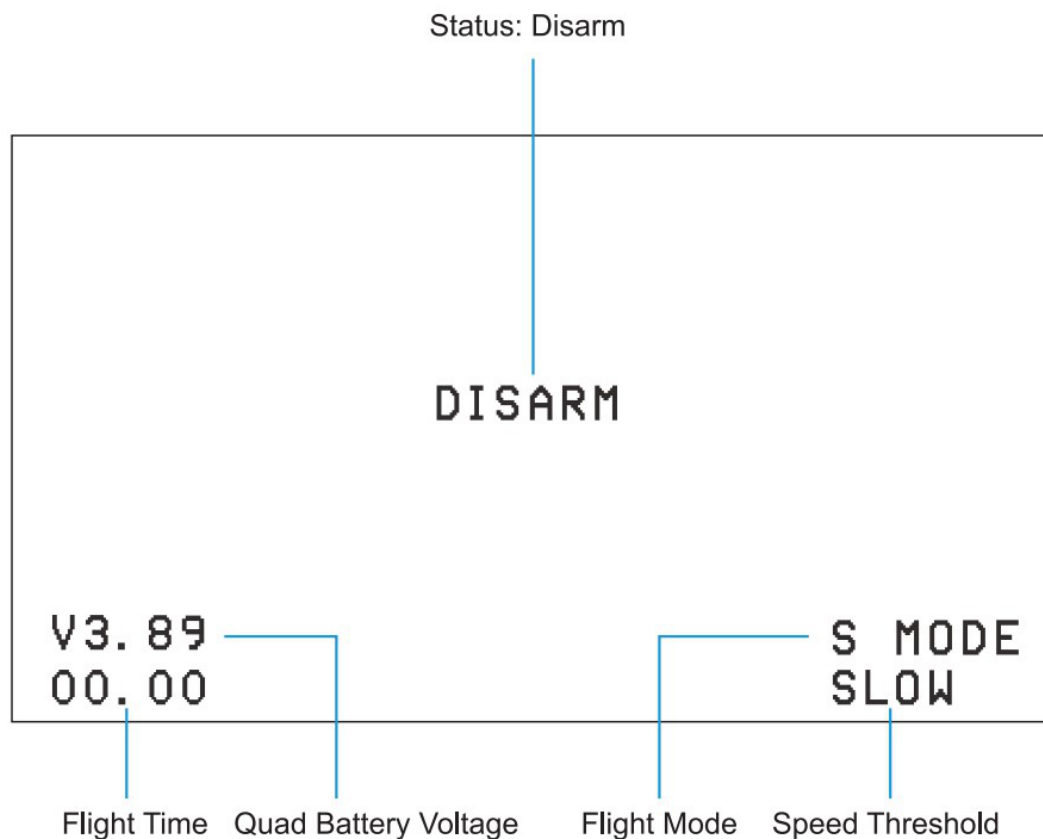
3秒後、ブープ音が鳴り、対応するFPV画面がゴーグルに表示され検索が完了したことを示します。



3.4 オンスクリーンディスプレイ (OSD)

周波数検索後、フライト情報とFPV画像がディスプレイに表示されます。

この情報は、以下に示すようにオンスクリーンディスプレイ (OSD) と呼ばれます。



OSD情報について：

クワッドの飛行状態が中央に表示されます。DISARMはロック状態を示します。LOW VOLは、クワッドのバッテリー電圧が低いことを示します。RX LOSSは、クワッドが無線送信機から切断されたことを示します。

クワッドのステータスは、受信機プロトコル、バッテリー電圧、飛行時間、飛行モード、速度しきい値など、画面の下部に表示されます。

3.5 飛行モード

フライトモードは、クワッドのフライトモードに対応して、フライト画面の右下隅に表示されます。パイロットは、さまざまな飛行環境とその飛行制御スキルに応じて、さまざまな飛行モードを選択できます。

1. ノーマルモード：クワッドが上昇すると同時に、スロットルスティックを中央に配置すると、クワッドは水平姿勢で固定点に維持されます。ジョイスティック方向の位置は、クワッドの方向と傾斜角度を制御します。クワッドには、高度と水平位置の調整を支援する補助飛行機能があり、パイロットが制御しやすくなっています。

OSDにNMODEが表示されます。

2. スポーツモード：クワッドが上昇すると、パイロットはスロットルスティックを操作してクワッドの高度を制御および調整する必要があります。スティック方向の位置は、クワッドの傾斜方向と傾斜角度を制御します。スティック方向を中央に戻すと、クワッドは水平姿勢に戻ります。クワッドには補助飛行機能がないため、パイロットの操作は比較的難しいです。

SモードがOSDに表示されます。

3. マニュアルモード：クワッドが上昇するとき、パイロットはスロットルスティックを操作して飛行高度を制御および調整する必要があります。スティック方向の位置は、クワッドのロール方向とロール速度を制御します。クワッドは、ジョイスティック方向が中央に移動したときに現在の姿勢を維持します。クワッドには補助飛行機能がなく、飛行姿勢や高度はパイロットに完全に依存しており、手動でクワッドを制御するため、パイロットの操作は非常に困難です。

OSDにMMODEが表示されます。

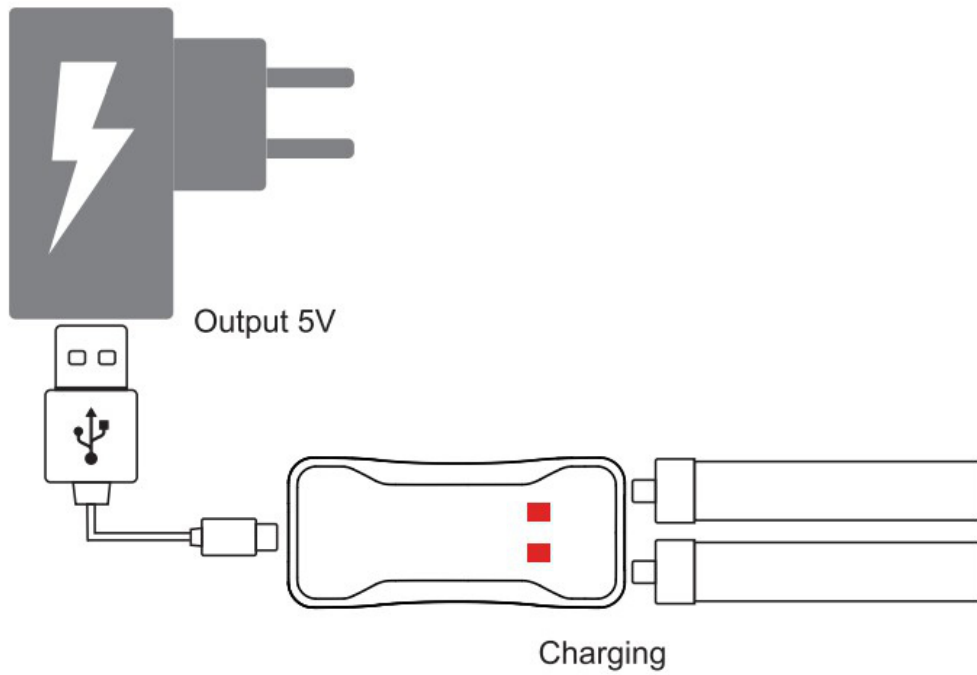
フライトモードは、無線送信機のスイッチで選択します。詳細については、「リモートコントロール無線送信機-スイッチ機能」の章を参照してください。

注意：ノーマルモードのときは、飛行高度を0.3~3m以内に保ってください。これにより、クワッドの飛行を安定させることができます。クワッドの屋外飛行高さは、可能な限り3mを超えてはなりません。

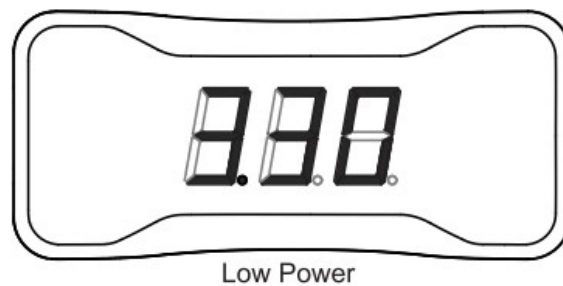
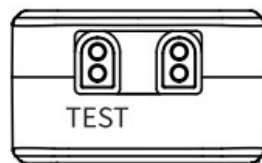
3.6 バッテリーの充電

各バッテリーは4-5分の飛行を提供します。OSDフライトインターフェースにLOWVOLが表示され、クワッドのステータスLEDが赤く点滅する場合は、バッテリーが低すぎて充電が必要であることを示しています。充電手順は次のとおりです。

充電器をUSBケーブルを介してType-Cポートに接続します。1つまたは複数のバッテリーを充電器の右側のポートに接続すると、充電時に充電器のLEDが赤く点灯します。充電器のLEDが緑色に点灯したら、充電は完了です。

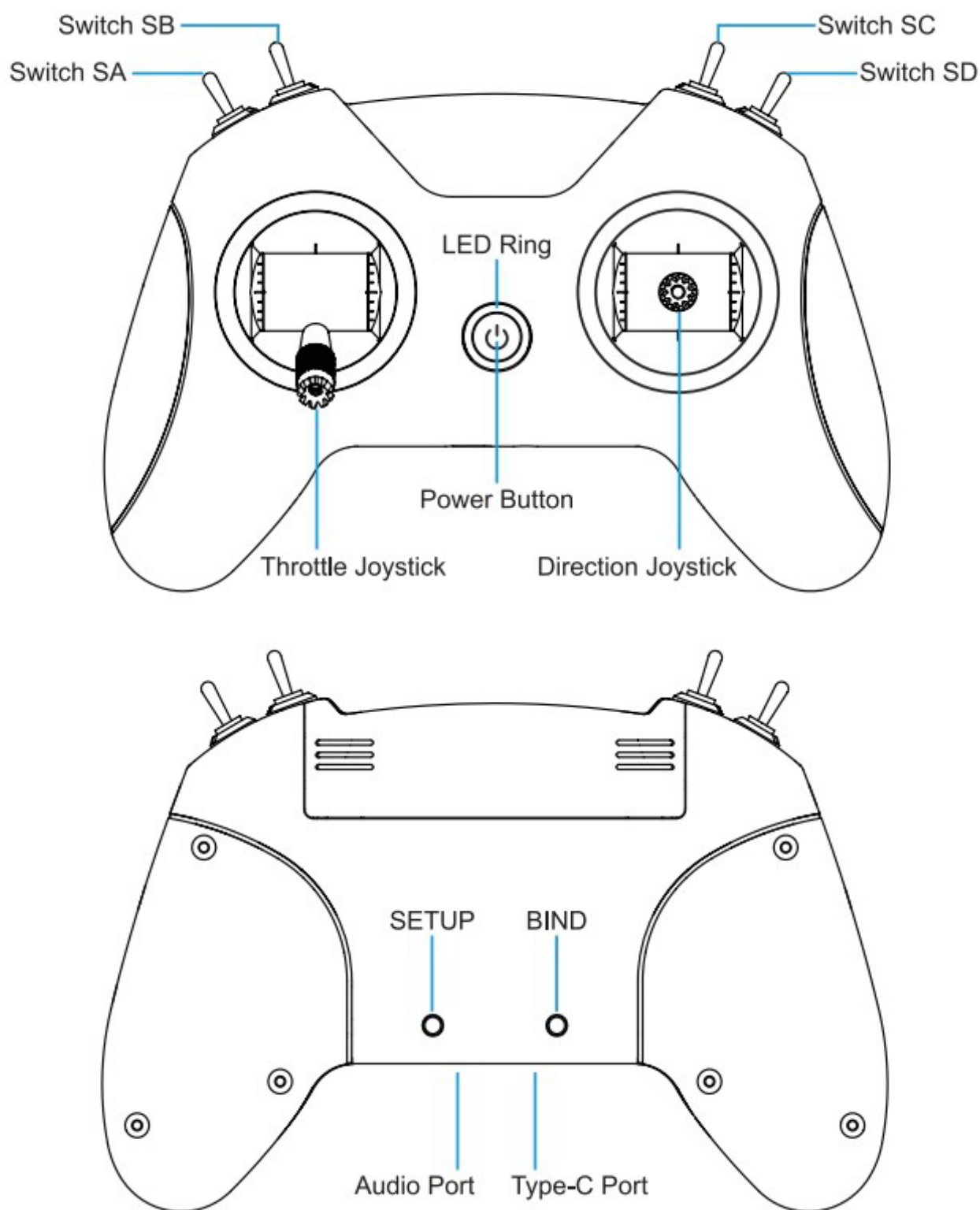


2つのバッテリーを同時に充電できます。完全に放電したバッテリーの充電には約20分かかります。バッテリーが計測ポートに挿入され、充電器がUSBケーブルで接続されていない場合、現在のバッテリーレベルが表示されます。4.30は完全に充電されたバッテリーを示し、3.30はバッテリー残量が少ないことを示します。



4. 無線送信機

このキットに含まれているリモコン無線送信機は、LiteRadio 2SEモデルです (Frskyプロトコル) ボタンの説明を以下に示します。

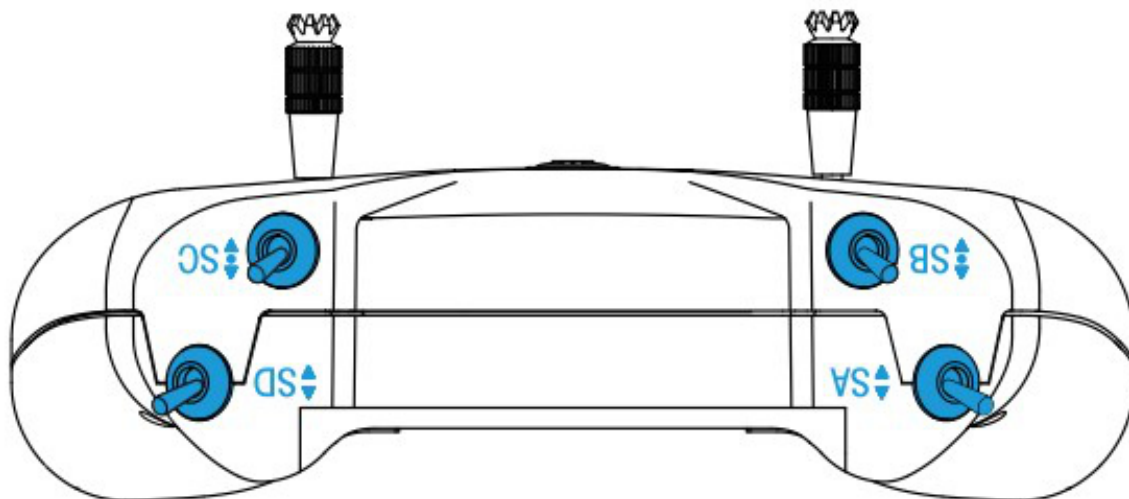


4.1 スイッチ機能

リモコン無線送信機の前面には以下に示すように、スイッチSA、スイッチSB、スイッチSC、およびスイッチSDの4つのスイッチがあります。

パイロットは、これらのスイッチを使用してクワッドのさまざまなモードとパラメーターを変更できます。

無線送信機とクワッドが正常に接続されて初めて、スイッチが機能するようになることに注意してください。



スイッチSA：クワッドのアーム/アーム解除

- ・スイッチSAがダウンしている場合、クワッドは武装解除されます。
- ・スイッチSAが稼働している場合、クワッドは武装します。

スイッチSB：クワッドの飛行モード

- ・スイッチSBがダウンしている場合、フライトモードは「ノーマルモード」
- ・スイッチSBが中央にある場合、フライトモードは「スポーツモード」
- ・スイッチSBがアップしている場合、フライトモードは「マニュアルモード」

スイッチSC：クワッドの速度しきい値

- ・スイッチSCがダウンしている場合（SLOW）は低速です。
- ・スイッチSCが中央（MID）にある場合は中速です。
- ・スイッチSCがアップしている場合は高速です（FAST）。

SDの切り替え：ビデオ送信機（VTX）の周波数を変更する

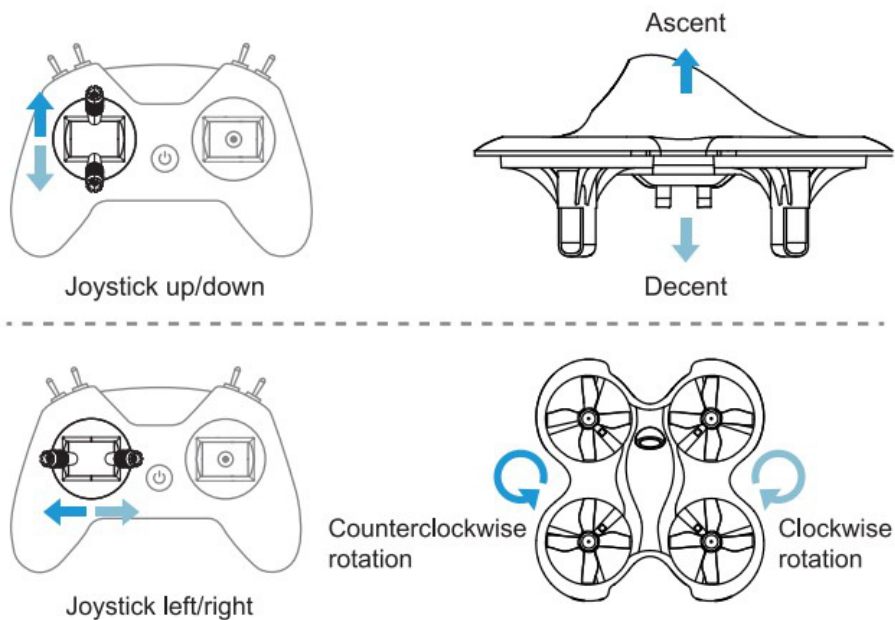
スイッチSDが切り替わるたびに、クワッドのビデオ送信機（VTX）の周波数が次の周波数に切り替わります。8つの周波数が利用可能です。最後に切り替えた後、周波数（5866）になり、周波数は最初の周波数（5733）に循環し、再開します。

工場出荷時の設定では周波数は5733/5752/5790/5809/5828/5847/5866です。

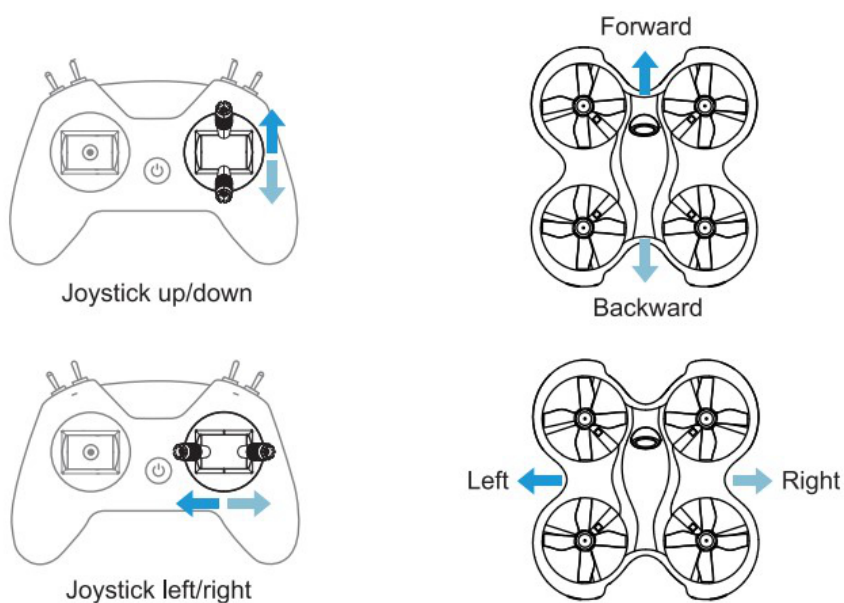
4.2 ジョイスティックの機能

無線送信機の前面にある2つのジョイスティック(スロットルと方向のジョイスティック)がクワッドを制御します: 上昇/下降(スロットル)、前方/後方傾斜(ピッチ)、左/右傾斜(ロール)、および飛行方向の回転(ヨー)。

スロットル(左) ジョイスティック-上昇/下降(スロットル)および飛行方向の回転(ヨー)



方向(右) ジョイスティック-前方/後方傾斜(ピッチ)および左/右傾斜(ロール)。



4.3 ボタンの機能

無線送信機には3つのボタンがあります。

電源ボタン: 長押しでリモコンの無線送信機のオン/オフを切り替えます。

BINDボタン: 短押しでバインドモードに入ります(無線送信機の電源がオンになった後にアクティブになります)。

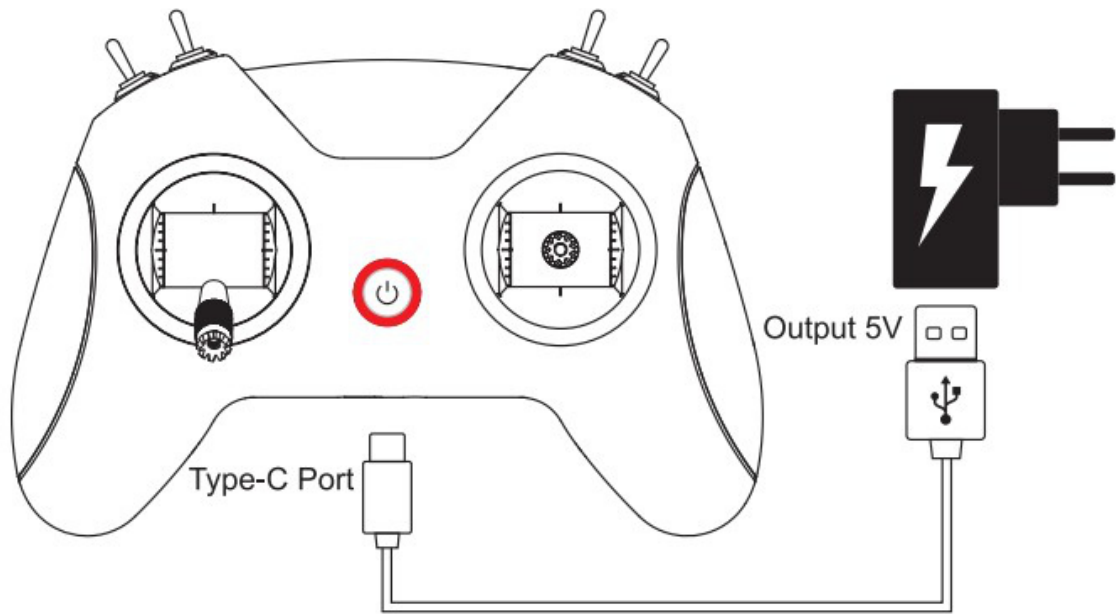
セットアップボタン: リモコンの無線送信機の電源を入れた後、短押しでジョイスティックのキャリブレーションモードに入ります。

バインディングまたはジョイスティックのキャリブレーションの詳細については、「詳細設定」を参照してください。

4.4 無線送信機の充電

無線送信機には1000mAhの電池が内蔵されています。青いライトがゆっくり点滅する場合は、バッテリーの残量が少なく、再充電が必要であることを示しています。リモコンの無線送信機のバッテリーを充電するには:

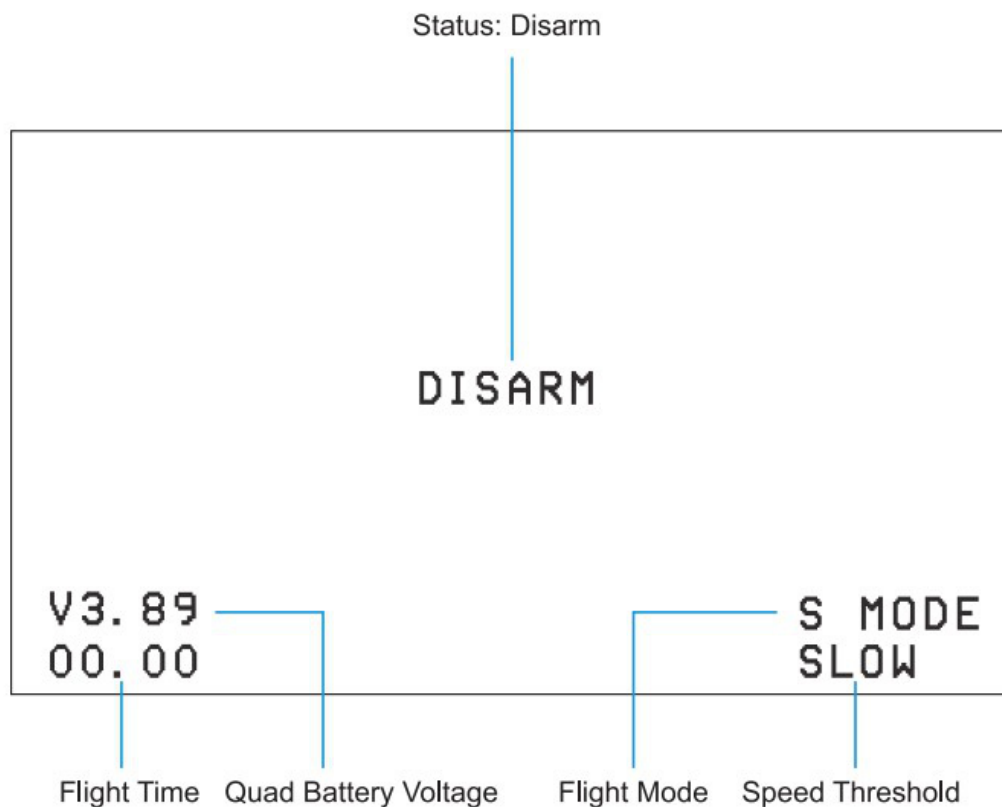
- ・無線送信機をオフにします。
- ・無線送信機とアダプターをType-Cケーブルで接続します。(携帯電話の充電器など、5Vの出力アダプターを使用できます)。
- ・赤いLEDは充電中であることを示し、オフは完全に充電されていることを示します。



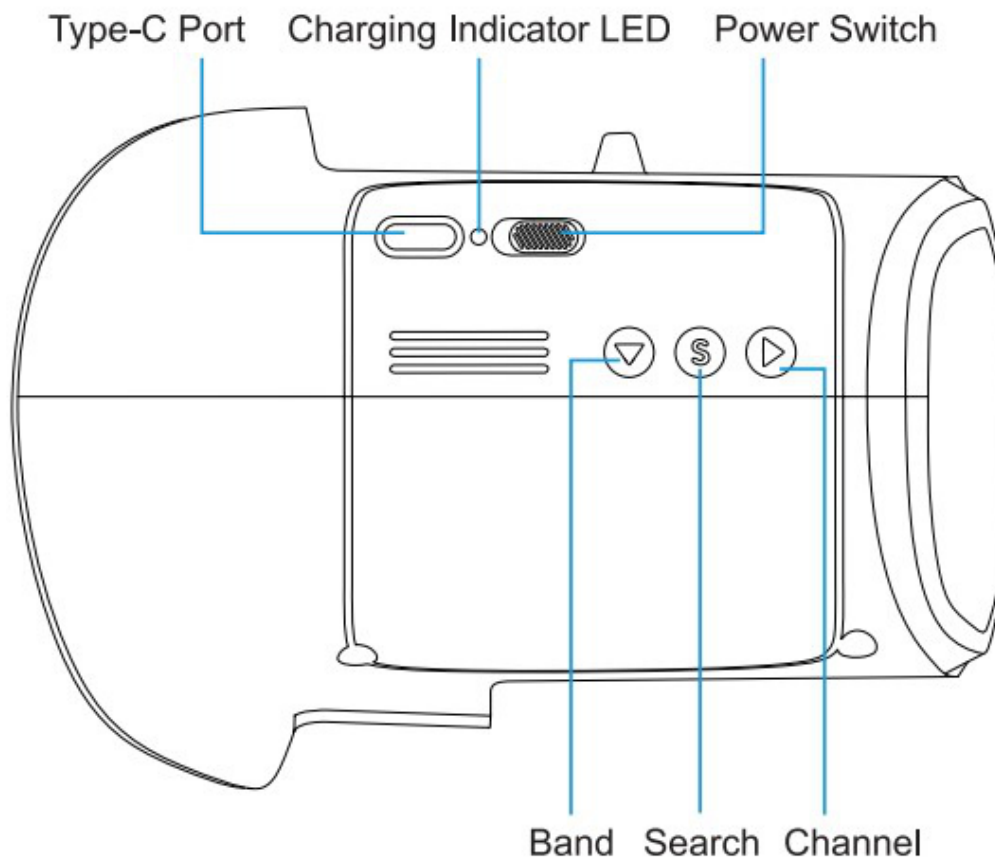
このキットは両端がType-Cのデータケーブルでは充電できません。

5.FPVゴーグル

キットで使用されているモデルVR02という名前のFPVゴーグル。
FPVゴーグルはビデオを受信する内蔵アンテナを使用しています。



5.1 ボタンの操作



電源スイッチ

電源スイッチは左右に動き、ゴーグルをオンオフができます。

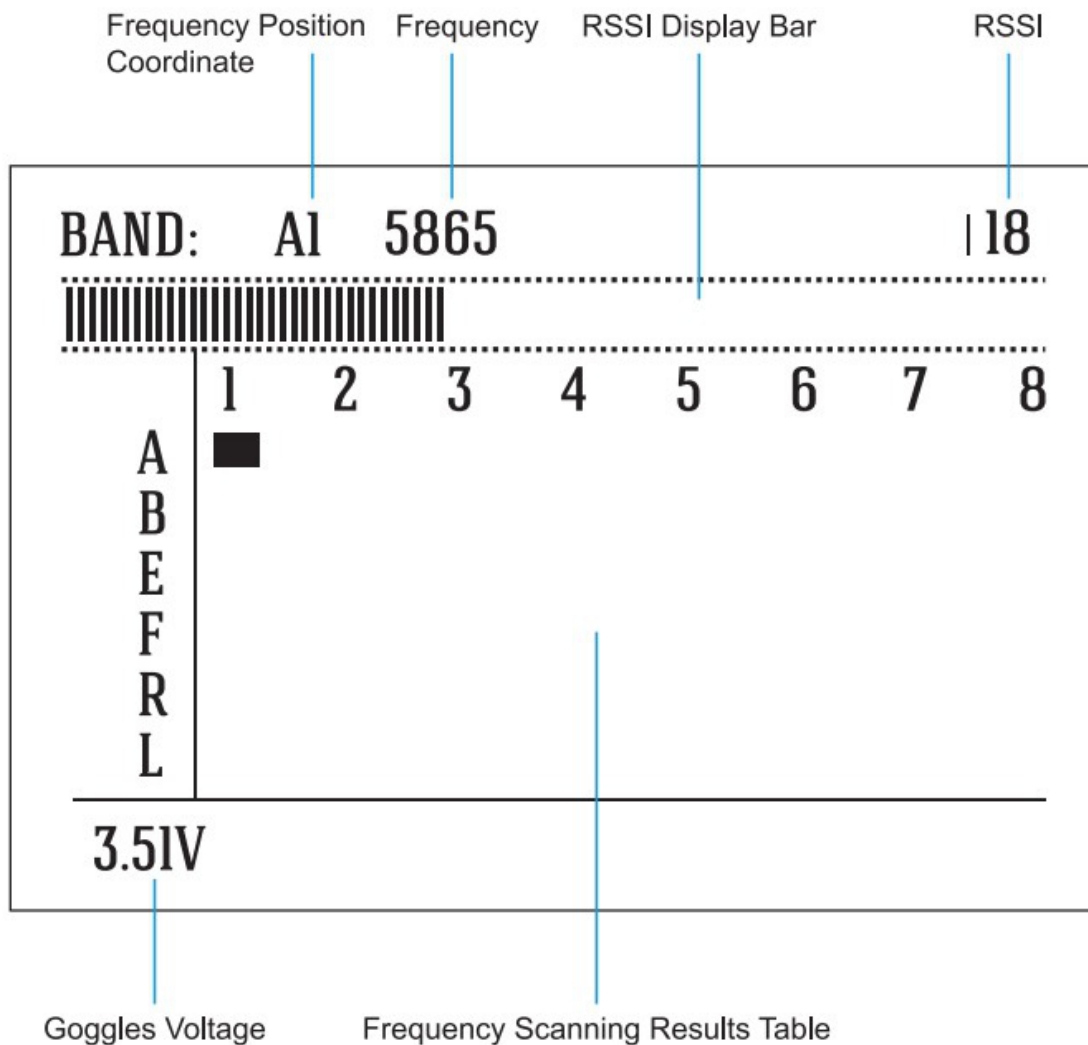
左の位置はオフです。

検索ボタン(S)

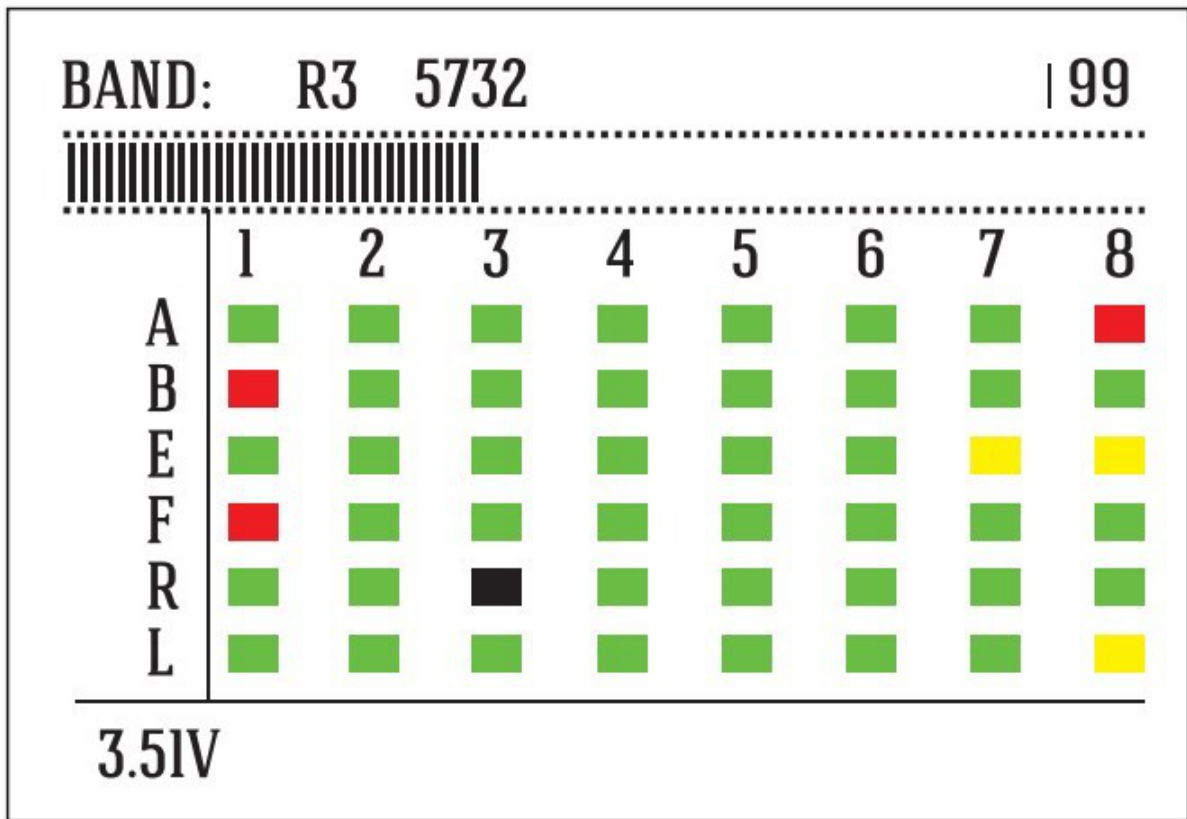
クイック周波数検索: 周波数検索ボタンを1秒間押し続けると、周波数検索が開始されます。

3秒後、ピープ音が鳴り、クイック周波数検索が完了し利用可能な最適な周波数が選択されます。

周波数スキャン: 周波数検索キーを1回短く押して、周波数スキャンインターフェイスに入ります。



1秒間押し続けると周波数スキャンが開始され、3秒後に周波数スキャンの結果が表示されます。
画面のさまざまな色は、次のように各周波数の現在のステータスを示します



緑	周波数が利用可能です
黄	周波数は別の送信機から干渉があります
赤	周波数は完全に使用できません
白	このスキャンで受け取った最強の信号

バンドキーとチャンネルキー

周波数スキャンインターフェイスでは、バンドキーをサイクルダウンしてさまざまなバンドを選択し、チャンネルキーを右にサイクルしてさまざまなチャンネルを選択できます。

パイロットは、バンドキーとチャンネルキーを押すことでゴークルの周波数を選択できます。

たとえば、これらの周波数は占有されておらず、信号干渉が比較的に弱いので、緑色のステータスの帯域とチャンネルを選択します。次に、クワッドを対応する周波数に設定し、それに合わせてゴークルを調整します。

5.2周波数の選択

FPVゴーグルは、以下に示すように、8チャンネル(CH-1、CH-8)の6バンド(A、B、E、F、R、およびL)に分散された5.8GHzスペクトルの48周波数ポイントを受信できます。

このキットに含まれているストッククワッドは、バンドBの8つの周波数ポイントのみを使用します。これは2番目です。

	CH 1 (MHZ)	CH 2 (MHZ)	CH 3 (MHZ)	CH 4 (MHZ)	CH 5 (MHZ)	CH 6 (MHZ)	CH 7 (MHZ)	CH 8 (MHZ)
A	5865	5845	5825	5805	5785	5765	5745	5725
B	5733	5752	5771	5790	5809	5828	5847	5866
E	5705	5685	5665	5645	5885	5905	5925	5945
F	5740	5760	5780	5800	5820	5840	5860	5880
R	5658	5695	5732	5769	5806	5843	5880	5917
L	5362	5399	5436	5473	5510	5547	5584	5621

検索キーを1秒間押し続けると、空間内で信号強度が最も強い周波数ポイントが自動的に検索され、クワッドのFPV画像が取得されます。

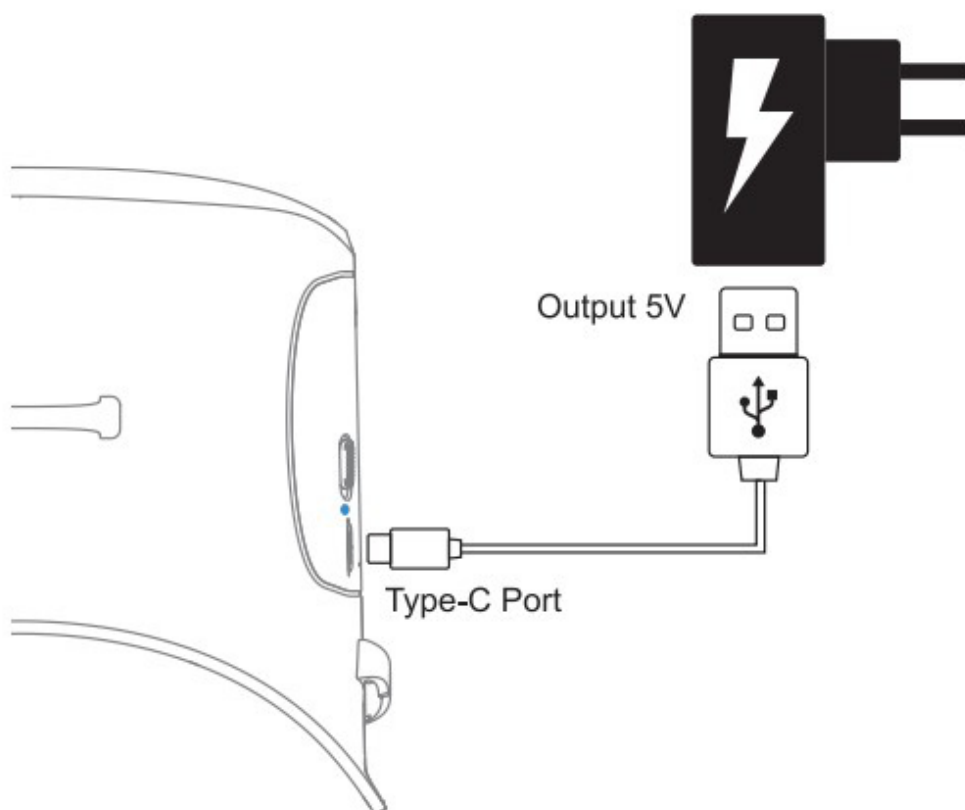
また、バンドキーを短く押して指定されたバンドに切り替え、チャンネルキーを使用して指定されたチャンネルに切り替えて、FPVゴーグルが指定された周波数ポイントで動作できるようにすることもできます。

5.3 FPVゴーグルの充電

FPVゴーグルには2000mAhのバッテリーが内蔵されており、外部バッテリーは必要ありません。電圧が3.55V未満の場合、10秒ごとにピープ音が鳴り、再充電する必要があります。Sボタンを押して電圧を確認することもできます。ゴーグルのバッテリーを充電するには：

- FPVゴーグルをオフにします。
- FPVゴーグルとアダプターをType-Cケーブルで接続します（携帯電話の充電器など、5V出力アダプターを使用できます）。

電源ランプは、充電中は青色になり、完全に充電されると消灯します。



このキットは両端がType-Cのデータケーブルでは充電できません。

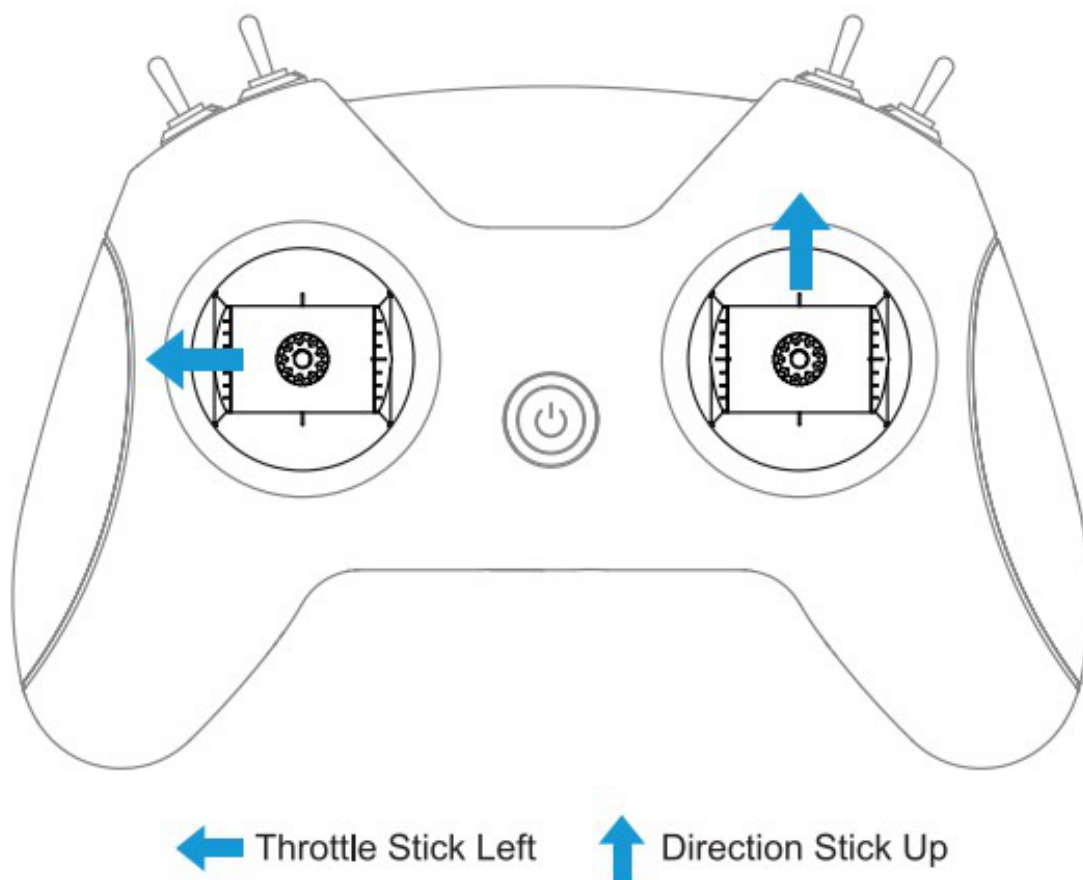
6.OSDメニューの操作

OSDメニューは、クワッドの構成を変更するために設計された一連の操作インターフェースです。

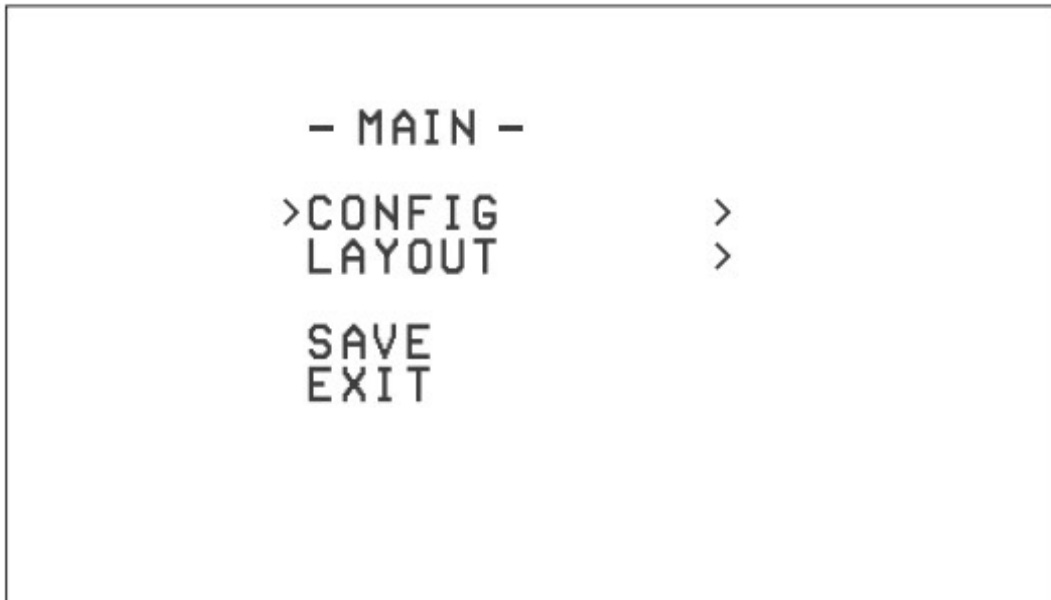
- クワッドRGBLEDライトのオン/オフを切り替えます。
- センサーのオン/オフ。
- フライトOSDから情報を追加/削除します。

6.1 OSD設定メニューへのアクセス/操作方法

OSD設定メニューにアクセスするためのジョイスティックの位置は以下のとおりです。スロットルジョイスティックは左中央に移動し、方向ジョイスティックは上中央に移動します。



OSDメニューにアクセスした後、パイロットはFPVに次のメニューインターフェイスを画面表示します。

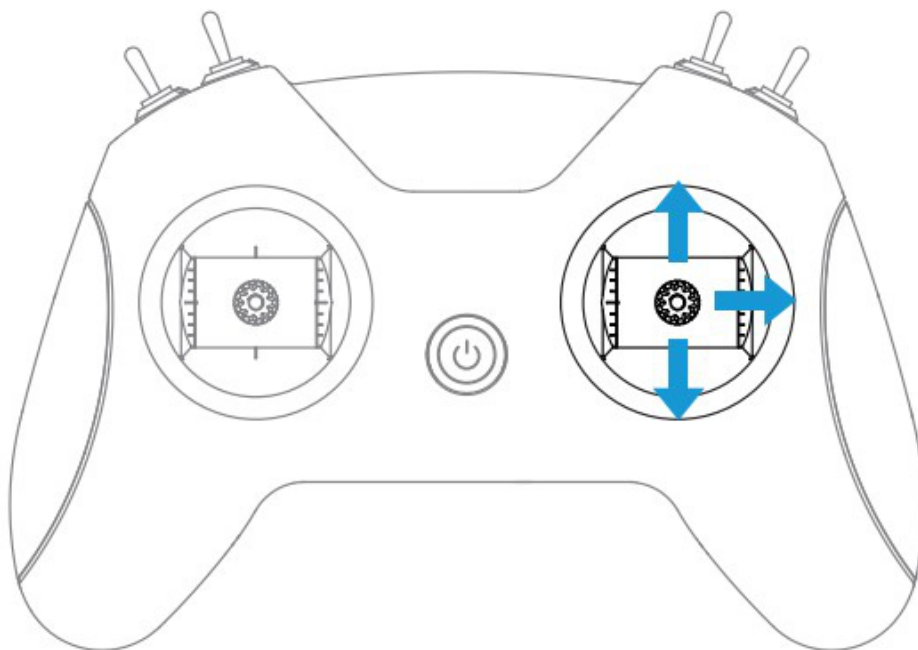


OSDメニューカーソルは、右のジョイスティックで制御して、OSDインターフェイスを操作できます。

上:カーソルを上移動します

下:カーソルを下移動します

右:選択を確認/変更



↑ Joystick up:
Cursor Move up

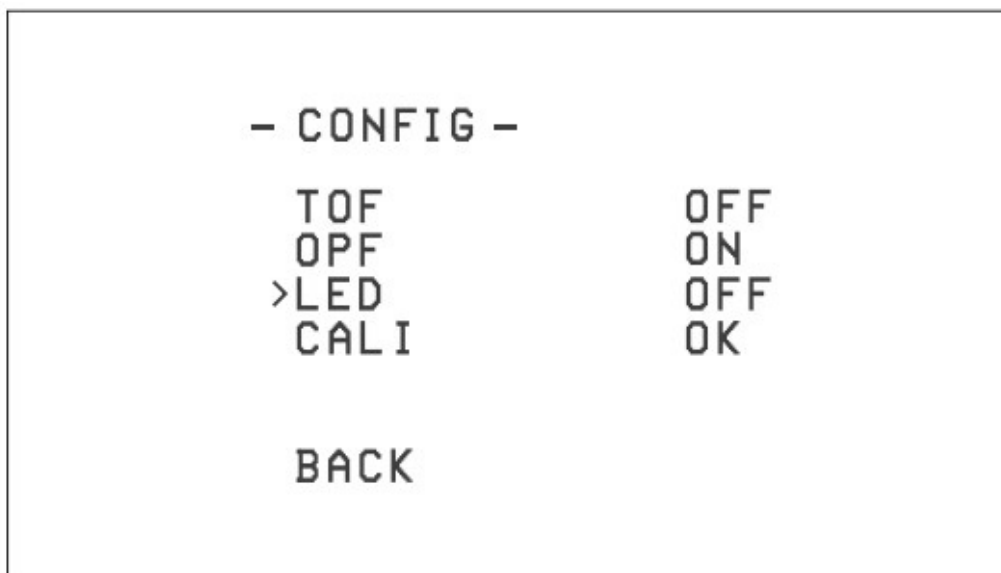
↓ Joystick down:
Cursor Move down

→ Joystick right:
Modification/Confirmation

6.2 RGBLEDのオン/オフを切り替える

クワッドステータスLEDライトは、飛行中は通常青色に点灯します。これはカラーサイクリングに変更できます。

- 以下に示すように、[メイン]メニューで[CONFIG]を選択し、[CONFIG]メニューに入ります。
- LEDを選択し、OFF(青一色の場合)またはON(RGBカラーサイクリング効果の場合)を選択します。
- [戻る]を選択して、CONFIGサブメニューを終了します。
- メインメニューで[保存]を選択して変更を保存し、OSDを終了します。



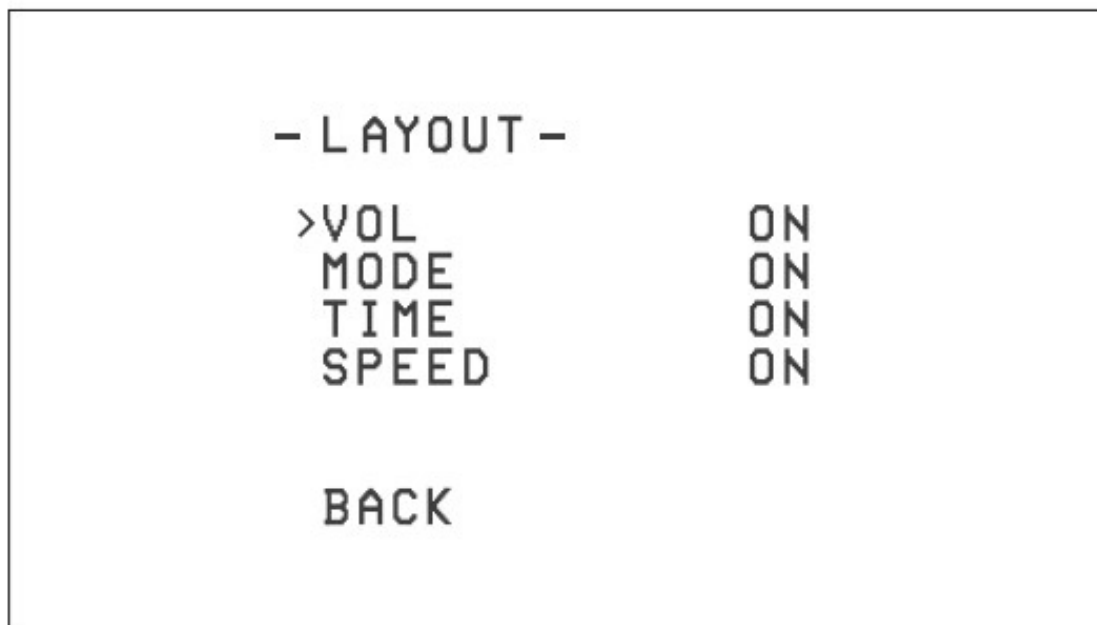
6.3 OSDフライト情報のカスタマイズ

OSDフライトインターフェースに表示される情報はカスタマイズできます。この情報には、受信機プロトコル、飛行モード、バッテリー電圧、速度しきい値が含まれます。

以下に示すように、[メイン]メニューで[レイアウト]を選択し、[レイアウト]メニューに入ります。

対象の情報項目を選択します。OFFは表示なし、ONは表示を意味します。

メインメニューで[保存]を選択して設定を保存し、OSDを終了します。

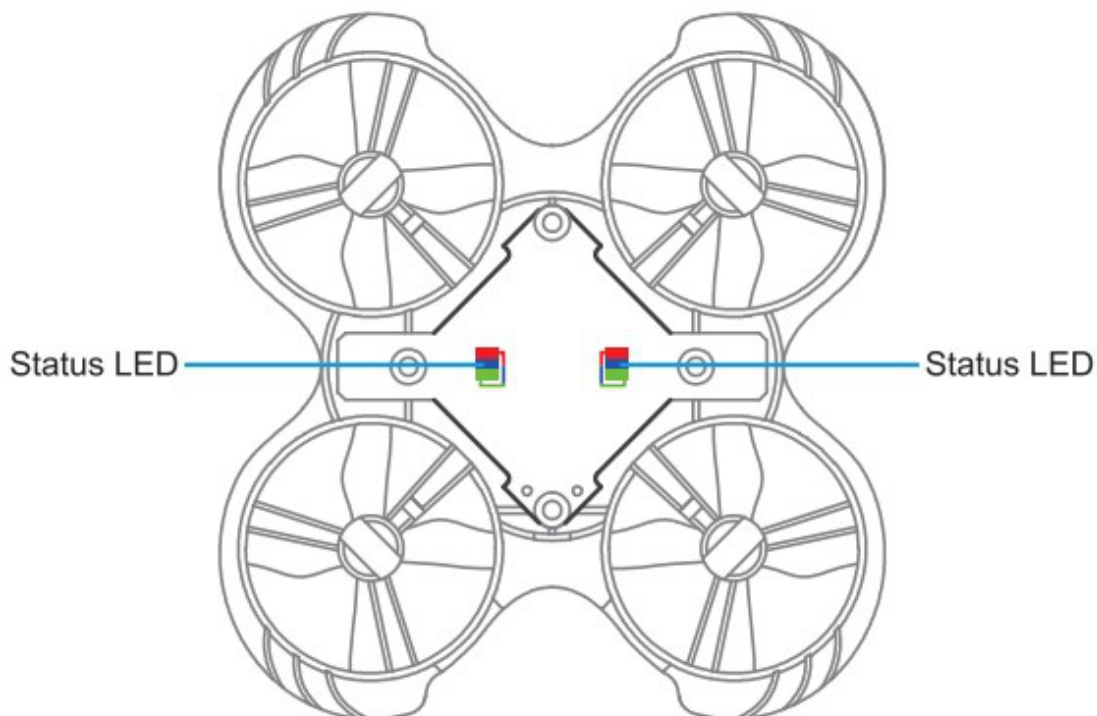


7.LEDライト/ビープステータスコード

7.1クワッドLEDライト

クワッドの下部には2つのRGBステータスLEDがあります。

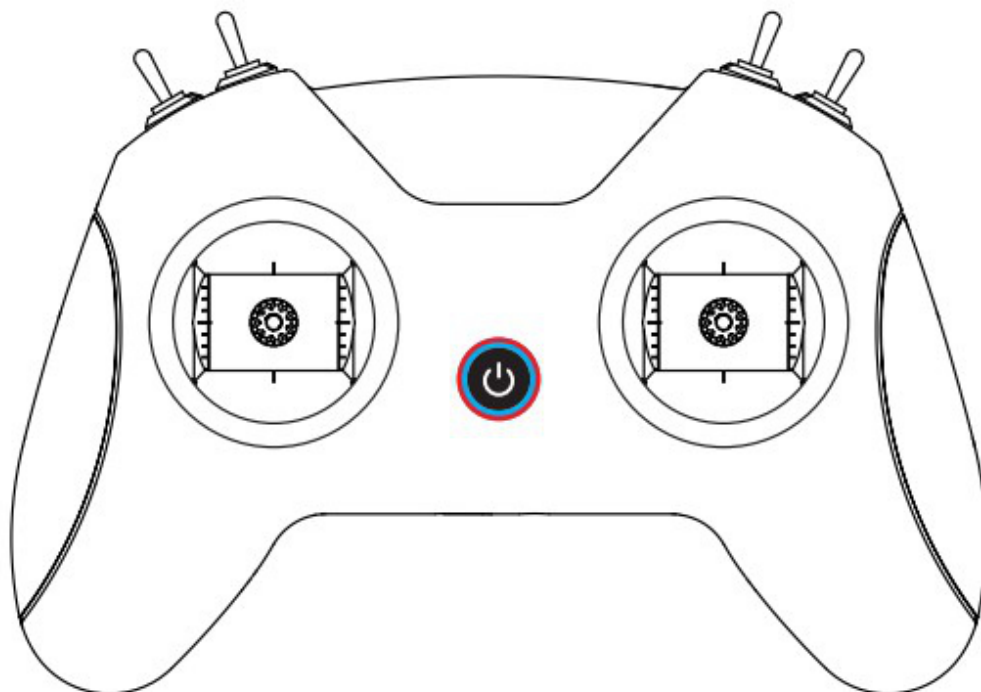
There are two RGB status LEDs on the bottom of the quadcopter.



ステータスLEDの色	状態	説明	やること
-	OFF	クワッドの電源が異常またはオフになっている	バッテリーを交換して、もう一度電源を入れます
赤	ゆっくり点滅	クワッドのバッテリーが少なくなっています	バッテリーを交換してください
青	点灯	クワッドはリモコンの無線送信機に接続されています	
青	早く点滅	クワッドは水平校正です	クワッドを水平面に置き、しばらく待ちます
紫	点灯	OSDメニューにアクセスしました	
緑	早く点滅	バインディングモードです	
白	早く点滅	アームアップ時にスロットルジョイスティックが最低位置になかったため、アームアップが失敗しました	モーターアーム解除し、スロットルジョイスティックを最も低い位置に置きます
茶	ゆっくり点滅	リモコンの無線送信機信号の喪失	リモコン無線送信機との接続を再確立します

7.2 無線送信機のLEDライトとビープ音のステータスコード

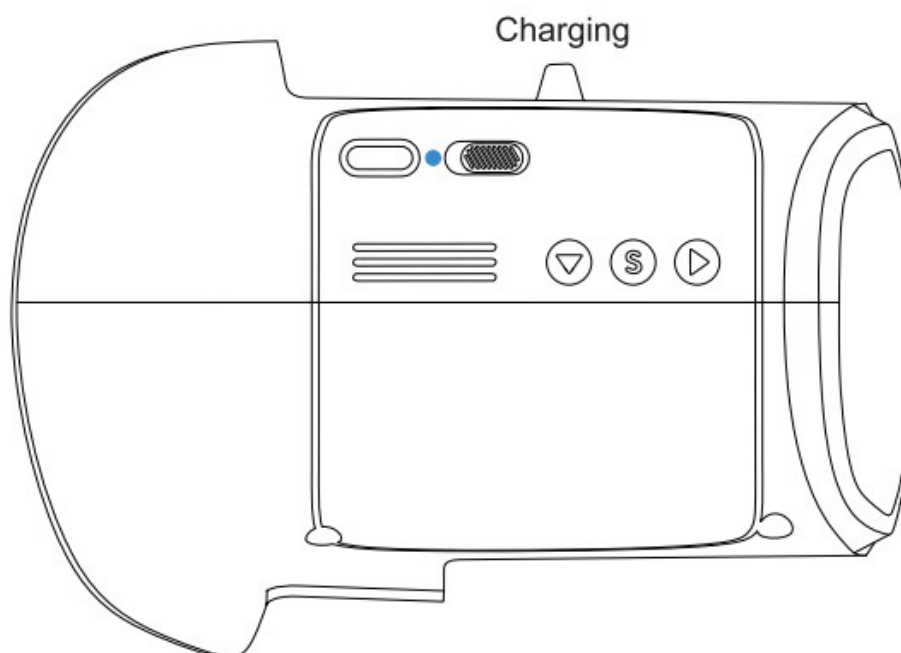
リモコンの無線送信機のステータスを示す青と赤のLEDインジケータライトが電源ボタンの周りにあります。



インジケータの色	状態	説明	やること
赤	点灯	スロットルジョイスティックが始動時に最低位置にない	スロットルジョイスティックを最低位置に動かします
赤	早く点滅	無線送信機はバインディングモード	バインディングを待つ
青	ゆっくり点滅	バッテリー電圧が低すぎます	無線送信機を充電する

内蔵のブザーがあり、パイロットはリモコンの動作状態を認識できます。

三回連続のビープ音は低電圧警告です。



7.3FPVゴーグルLEDステータスコード

FPVゴーグルには、バッテリー電源を示すLEDインジケータライトがあります。

青が点灯しているときは充電中。

消灯しているときは、充電されていないとき。

8. 詳細設定

特別な操作の場合は、追加の詳細設定を利用できます。

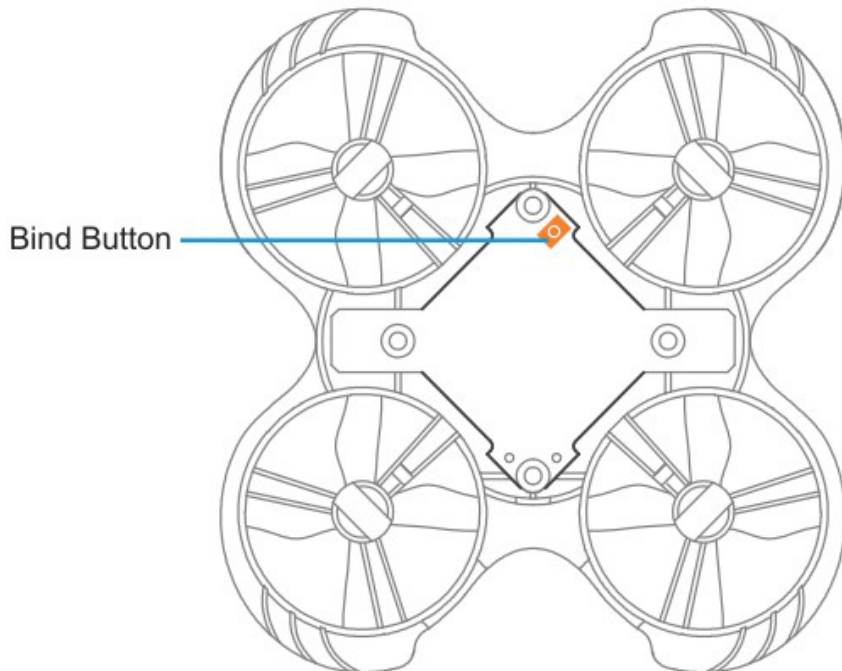
8.1 クワッドの再バインド

クワッドとリモートコントロール無線送信機が正常に接続できない場合、パイロットは再バインドする必要があるかもしれません。

これは、メンテナンス中またはリモートコントロール無線送信機のアップグレード中にクワッドの新しい電子部品を交換するときに発生する可能性があります。

手順は次のとおりです。

- クワッドの電源を入れ、システムが完全にロードされるのを待ちます。
- ドライバーを使用してクワッドのボタンを軽く押し、クワッドのステータスライトが緑色に変わり、点滅し始めます。
- リモコンの無線送信機の電源を入れ、システムのロードが完了するのを待ちます
- リモコン無線送信機の背面にあるBINDボタンをドライバーで軽く押します。電源インジケータが赤く点滅します。
- 再バインドが成功すると、クワッドのステータスライトが青色に変わります。



注意: 無線送信機とクワッドの再バインドは、1回押しと成功しない場合があります。

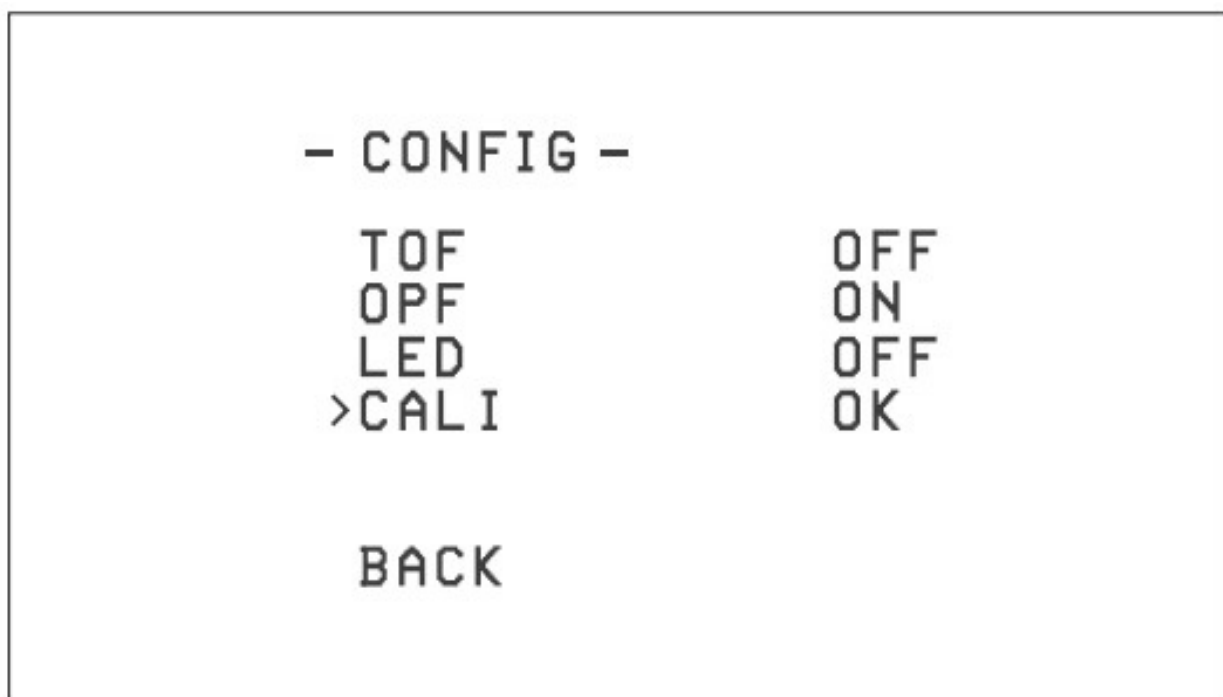
この状況ではパイロットは、バインドを完了するためにもう一度BINDボタンを押す必要があります。

8.2クワッドのキャリブレーション

クワッドのジャイロスコープはオフセットにより飛行中ドリフトすることがあります。
再校正することで直すことができます。

手順は以下の通り

- ・無線送信機とクワッドの電源を投入し、接続が確立したのを確認します。
- ・水平な面にクワッドを置きます
- ・OSDメニューに入ります
- ・MAINからCONFIGでCALI
- ・ここで決定させるとクワッドのLEDが青く点滅します。
- ・成功すると青く点灯します。そのあとは通常飛行できます。



8.3 無線送信機のキャリブレーション

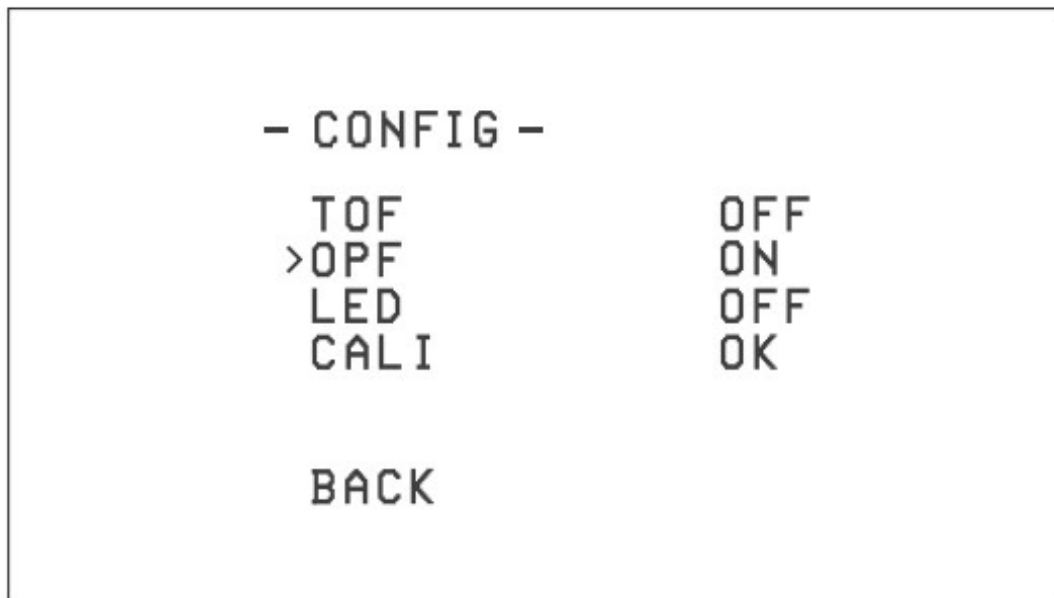
繰り返し使用した後、または無線送信機が物理的な衝撃を受けた場合、ジョイスティックが正しく読み取れなくなり、再校正が必要になる場合があります。

- 電源を入れた後、リモコンの無線送信機の背面にあるSETUPボタンを押すと、ビープ音が2回鳴り、LEDが赤のマウスをすばやく点滅します。
無線送信機がキャリブレーションモードになりました。
- スロットルジョイスティックと方向ジョイスティックを中央の位置に動かします。
もう一度SETUPボタンを押して、リモコンの無線送信機がビープ音を3回鳴るまで待ちます。
赤いLEDが2回速く点滅します。
これは、ジョイスティックセンターのデータが取得されたことを示します。
- スロットルと方向のジョイスティックをジョイスティックの境界を中心に2回（反時計回りに1回、時計回りに1回）ゆっくりと回転させてから、もう一度SETUPボタンを押します。
リモコンの無線送信機が約3秒間ビープ音を鳴らし、LEDの点滅が止まります。
キャリブレーションが正常に完了しました。

8.4 オプティカルフローポジショニング機能のオン/オフを切り替える

通常モードでは、Cetusクワッドコプターのオプティカルフローポジショニング機能がデフォルトでオンになっており、水平飛行の補助機能を提供します。それは、より明白な地面の特徴と十分な光のある環境でより良い飛行体験をもたらします。
オプティカルフローポジショニング機能をオフ/オンにする手順は次のとおりです。

- リモコンの無線送信機を操作して、OSD設定メニューにアクセスします。
- 以下に示すように、[メイン]メニューで[CONFIG]を選択し、[CONFIG]メニューにアクセスします。
- OPFを選択し、OFF（ポジショニングをオフにする）/ ON（ポジショニングをオンにする）に変更してから、BACKを選択してCONFIGサブメニューを終了します。
- メインメニューで[SAVE]を選択して、OSD設定インターフェイスを終了します。



8.5レーザー高度をオフ/オンにする

通常モードでは、レーザー高度機能はデフォルトでオフになっています。

この機能をオンにすると、クワッドコプターのホバリングがより正確になり、クワッドコプターは地面の物体との相対的な高さを一定に保ち、自律的な障害物の回避と持ち上げを実現できます。

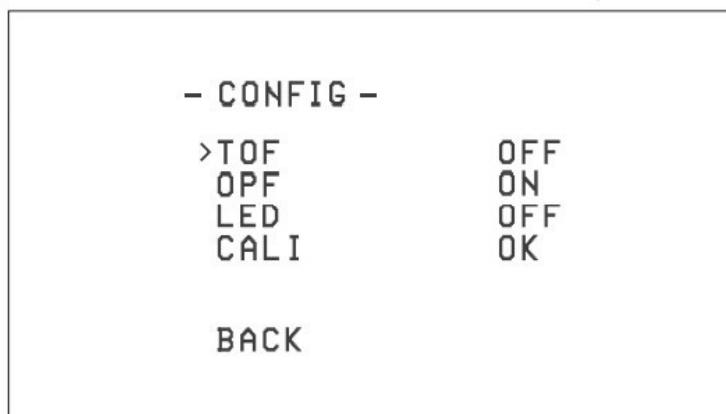
レーザー高度オフ/オンにする手順は次のとおりです。

リモコンの無線送信機を操作して、OSD設定メニューにアクセスします。

以下に示すように、MAINメニューで[CONFIG]を選択し、[CONFIG]メニューにアクセスします。

•TOFを選択し、OFF(機能をオフにする)/ON(機能をオンにする)に変更してから、[BACK]を選択してCONFIGサブメニューを終了します。

メインメニューで[SAVE]を選択して、OSD設定インターフェイスを終了します。



9. サプリメント

9.1 警告とセキュリティ

クワッドが急激に上昇および下降しないように、スロットルジョイスティックをできるだけ静かに動かします。

クワッドが物体に衝突した場合は、すぐにリモコンの無線送信機のスイッチSAを押し下げます。

モーターを体に対して垂直に保つようにしてください。

そうしないと、飛行性能が低下します。

広い屋外エリアを飛行する前、または風と共に飛行する前に、クワッドを上手に制御する方法を学びます。

低電圧警告が表示された後もパイロットが飛行を続けると、バッテリーの寿命が大幅に短くなる可能性があります。

雨の中を飛ばないでください。湿度が高いと、飛行が不安定になったり、制御が失われたりする可能性があります。

バッテリーを水から遠ざけてください。フライトコントローラーが水に触れると、短絡が発生し、フライトコントローラーが焼損する可能性があります。

雷雨や雷のある悪天候では飛行しないでください。

現地の法律で許可されていない地域を飛行しないでください。

9.2 バッテリーの使用と充電に関する注意事項

バッテリーを水に浸さないでください。長期間使用しない場合は、乾燥した場所に保管してください。

□ 子どもの手の届かない所において下さい。飲み込んだ場合は、直ちに医師の診察を受けてください。

バッテリーを熱源、電子レンジ、または直火の近くで使用または保管しないでください。

充電するときは、仕様を満たす充電器のみを使用してください。

バッテリーを火にかけたり、加熱したりしないでください。

直射日光の当たる車や暑い場所など、極端に高温の環境で使用または保管しないでください。

過熱はバッテリーの性能に影響を与え、バッテリーの耐用年数を短くします。

過熱したバッテリーは発火する可能性があります。

バッテリーに特有の臭い、温度、変形、変色、またはその他の異常な現象がある場合は、バッテリーの使用を中止してください。

バッテリーをリサイクルして交換してください。

バッテリーコネクタが汚れた場合は、乾いた布で拭いてからご使用ください。

バッテリーの接点を汚さないでください。

エネルギーの損失や充電の失敗の原因となる可能性があります。

バッテリーをランダムに廃棄すると、火災の原因となることがあります。

バッテリーを廃棄する前に、バッテリーを完全に放電し、絶縁テープを使用してバッテリー出力コネクタを廃棄してください。

バッテリーを廃棄またはリサイクルする前に、地域の規制を参照してください。

9.3アフターサービス

保証:すべての欠陥のある商品は、特に明記されていない限り、商品を受け取った日から30日以内に交換のために返品される場合があります。

30日を超えて返金または交換を行うことはできません。

製品に品質上の問題(製品設計または品質上の問題)があることが確認された場合、交換または返金で補償します。

封すべての保証交換には、写真またはビデオと詳細な説明が必要です。

保証は、物理的に損傷した商品には適用されません。

いつものように、私たちは最善の解決策を見つけ出す用意があります。

アフターサービスについては、電子メールでお問い合わせください: support@betafpv.com

この条項の特定の解釈権はBETAFPVに属します。

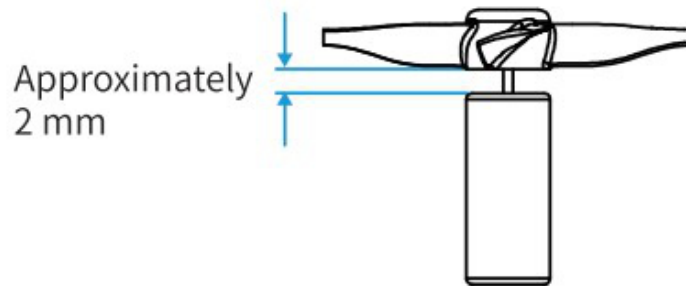
10F&Q

10.1プロペラとモーターの交換方法

クワッドコプターが物体に衝突すると、プロペラが変形したり脱落したりする可能性があります。曲がったりなくなったりしたプロペラは交換する必要があります。

まず、付属のプロペラ取り外しツールを使用して、モーターからプロペラを取り外します。ツールはモーターとプロペラの上に配置されます。プロペラを取り外すときは、フレームダクトの代わりにモーターを手で持って、過度の運動によるフレームの変形を防ぎます。

第二に、交換されたプロペラとモーターの間の距離は約2mmに保たれます。強く押す必要はありません。力強く押し下げると、作業中にモーターやブレードがフレームにこすれる損傷が発生します。



4つの予備のプロペラがあります：時計回り(CW)と反時計回り(CCW)にある2つ。

CWプロペラは時計回りに反ります。

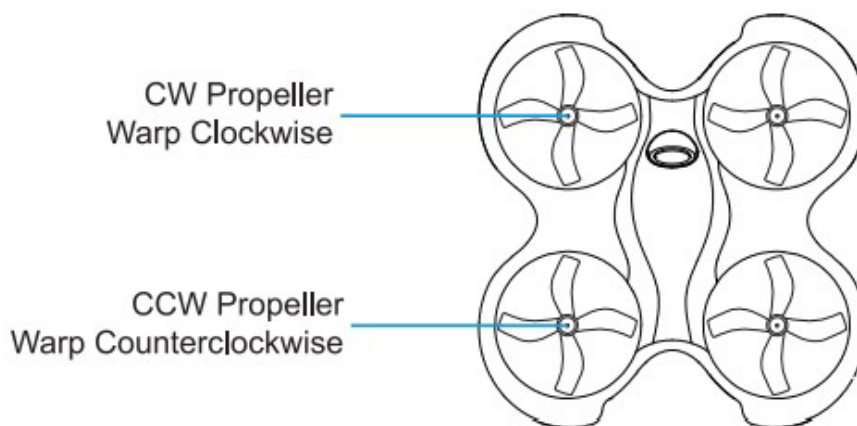
右左リア右モーターに使用する。

CCWプロペラは反時計回りに反ります。

右右リア左モーターに使用する。

下の図のようにインストールします。

CWプロペラは赤と青のワイヤーでモーターに帰し、CCWプロペラは黒と白のワイヤーでモーターにそします。



10.2クワッドコプターがドリフトするとき、または通常モードで制御するのが難しいときの調整方法

通常モードでは、Cetusクワッドコプターのオプティカルフローポジショニング機能はデフォルトでオンになっています。地面の特徴を特定するのが難しい不十分な環境を避けるようにしてください。

そうしないと、クワッドコプターがドリフトしたり、制御が困難になったりする可能性があります。

以下は、一般的な不十分な環境です。

暗い環境。

水面上。

滑らかなタイルまたは単色の滑らかな地面の上。

クワッドコプターが不十分な環境で飛行する必要がある場合、オプティカルフローポジショニング機能をオフにすることができ、クワッドコプターは水平飛行の補助機能を失います。

これにはパイロットのより良いスキルが必要です。

同様に、レーザー高度決定機能がオンになっているときは、

次の不十分な環境：

強い日光がある環境、または明らかな明暗の変化がある環境。

真っ黒な地面。

反射の強い地面など。

測位機能やレーザー高度判定のオン/オフを切り替える手順について

機能については、「Advanced Function」の章を参照してください。

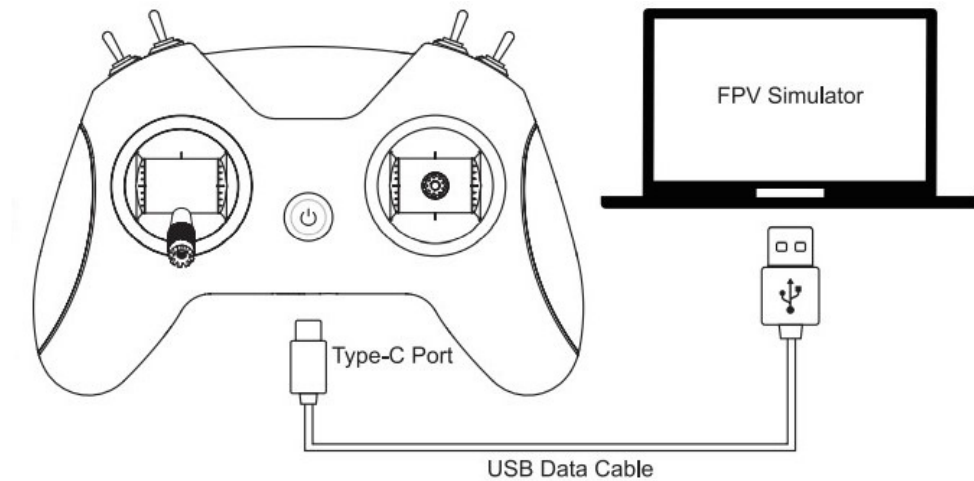
センサーの底部が異物で塞がれていないこと、センサーの表面に精度に影響を与える汚れやほこりがないことを確認してください。

飛行補助機能が異常な場合は、続行する前にセンサーをきれいに拭いて使用ください。

10.3 FPVシミュレーターの使用方法

開始するための最も安全で迅速な方法は、FPVシミュレーターを使用することです。

Lite Radio 2 SEリモートコントロール無線送信機は、包括的な構成で市場に出回っているほとんどのFPVシミュレーターをサポートします。

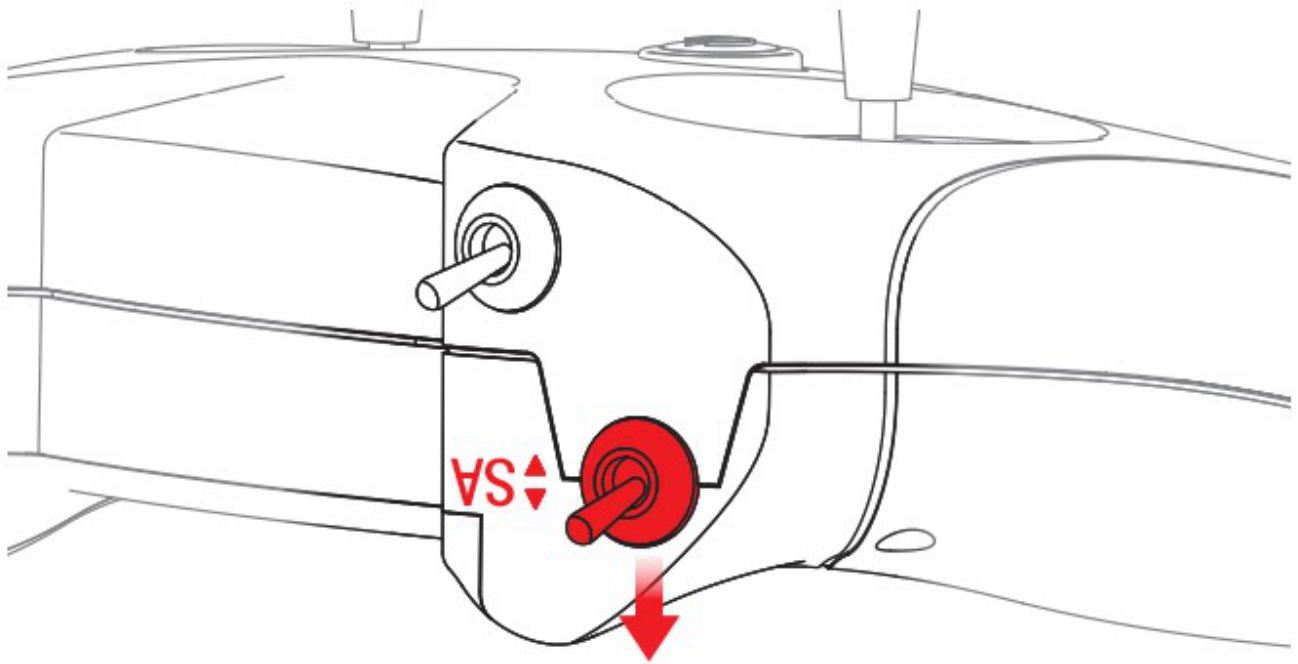


ラジオを接続するには：

- リモコンの無線送信機をオンにして、青いライトが表示されるのを待ちます。
- リモコンの無線送信機をUSBケーブルでPCに接続します。
- 正しいドライバーが自動的にインストールされます。インストールが成功したことを確認するボックスがポップアップ表示されます。

10.4衝突後に停止する方法

クワッドコプターが物体に衝突したら、すぐにリモコン無線送信機のスイッチSAを押し下げます。すべてのモーターはすぐに停止します。



Push Down to Disarm the Quadcopter