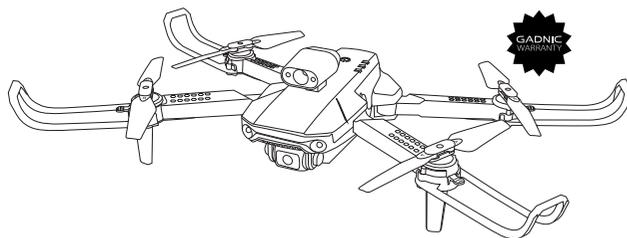


# GADNIC

## MANUAL DE USUARIO

Drone con Cámara Dual  
**9100+**



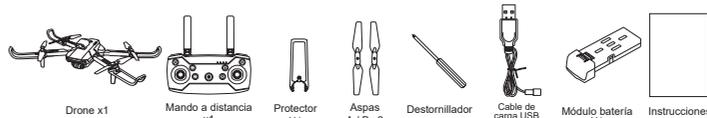
DRGAD012

Años 14+



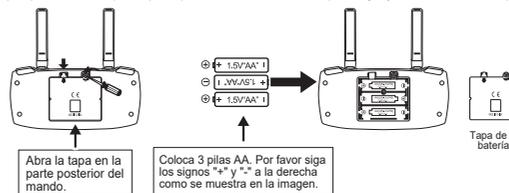
Los conocimientos y notas de seguridad que figuran a continuación le serán de utilidad en el mundo del control remoto. Lea atentamente este manual antes de utilizar este producto y consérvelo para futuras consultas.

### 1. CONTENIDO DEL ENVASE DEL PRODUCTO



### 2. INSTALACIÓN DE LA PILA DEL MANDO A DISTANCIA

Abra la tapa de las pilas situada en la parte posterior del mando a distancia. Inserte 3 pilas "AA" de 1,5 V de acuerdo con las instrucciones en la caja de las pilas. (Las pilas deben comprarse por separado, no deben mezclarse pilas viejas y nuevas o de distinto tipo).



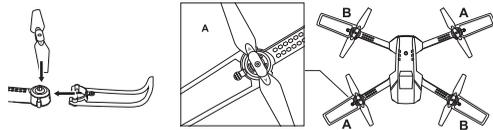
### 3. LA CARGA DE LA BATERÍA DEL DISPOSITIVO VOLADOR

3.1 Inserte la línea del cargador USB en la interfaz de carga y luego enchúfelo, el indicador se encenderá.  
3.2 Saque la batería del drone y luego conecte la toma de la batería con la del cargador USB.  
3.3 La luz indicadora se encenderá durante el proceso de carga de la batería; la luz indicadora se apagará después de la carga completa.



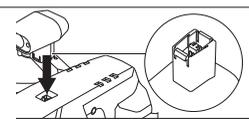
### 4. INSTALE LA CUBIERTA PROTECTORA Y LAS ASPAS

4.1 Prepare el destornillador, la cubierta de protección y el asa.  
4.2 Inserte cuatro cubiertas de protección en los agujeros de la cubierta de protección, que están al lado de las cuatro aspas.  
4.3 Cada asa del dispositivo de vuelo no son iguales, en cada asa está marcado con "A" o "B". Cuando instale las palas, por favor, hágalo correctamente de acuerdo con las etiquetas correspondientes, tal y como se muestra en la siguiente figura. Si la asa no está correctamente instalada, el dispositivo volador no puede despegar ni volar.



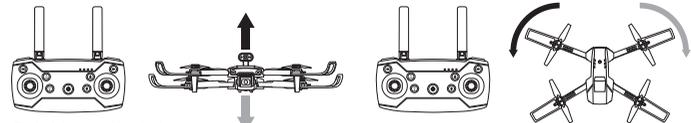
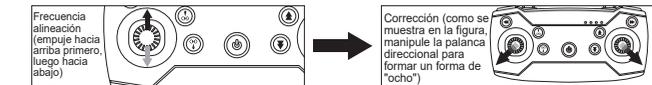
### 5. INSTALACIÓN DEL CABEZAL DE INDUCCIÓN INFRARROJA PARA EVITAR OBSTÁCULOS

Como se muestra en la figura de la derecha, según la flecha, alinee la cabeza del sensor infrarrojo de obstáculos con la ranura sobre el fuselaje e instale el cabezal del sensor infrarrojo de obstáculos por infrarrojos.



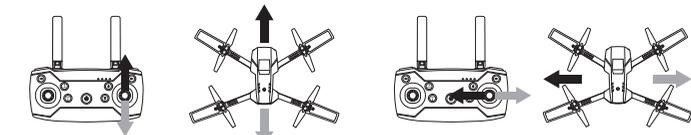
### 6. FUNCIONAMIENTO Y CONTROL DEL DISPOSITIVO DE VUELO

Nota: La aeronave antes de despegar debe primero corregir la frecuencia. Las luces de la aeronave parpadearán cuando la corrección se completa. Para evitar el descontrol, cuando el dispositivo de vuelo se mueva, siempre debe prestar atención al nivel de operación cuidadosamente. En el proceso de operación, el dispositivo de vuelo puede perder un poco de equilibrio, por lo que necesita añadir energía en el sentido contrario para equilibrarse.



El nivel de control izquierdo controla el ascenso y descenso de la aeronave.

La palanca de control izquierda controla el giro a la izquierda / derecha de la aeronave.

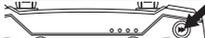


La palanca de control derecha controla el avance y retroceso de la aeronave.

La palanca de control derecha controla el vuelo lateral izquierdo / derecho de la aeronave.

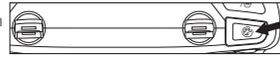
### 7. AJUSTE FINO

Si la aeronave se desvía de la dirección (giro a la izquierda/derecha, adelante/atrás, vuelo lateral izquierda/derecha), pulse la tecla de ajuste fino en dirección opuesta. Por ejemplo, como se muestra en la figura, pulse la tecla derecha cuando el vuelo se desvíe hacia la izquierda.



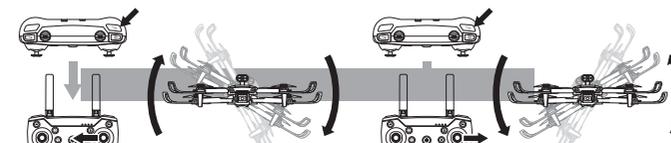
### 8. FUNCIÓN DE REGULACIÓN DE VELOCIDAD 1/2/3

La puesta en marcha se realiza por defecto en la marcha 1 con función automática de evitación de obstáculos, y la marcha; 2-3 vuela a velocidad normal. Después del arranque, pulse la tecla 1/2/3 para cambiar a la marcha 2, y luego pulse la tecla de la oreja para cambiar a la marcha 3, y así sucesivamente. (La posición de la tecla de marcha 1/2/3 se muestra en la figura)



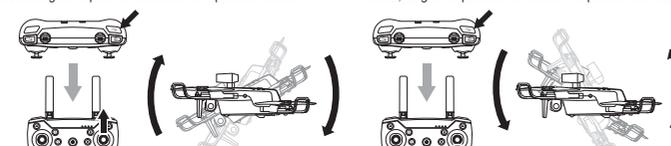
### 9. EL MODELO GIRATORIO

El dispositivo volador puede realizar el vuelo rodante de 360 grados. Con el fin de mejorar la aplicación de giro el dispositivo de vuelo se mantiene a cinco metros de altura sobre el suelo, es mejor operar el giro en el proceso de elevación. En este caso, el dispositivo de vuelo se puede mantener con la altura después de que el dispositivo de vuelo realiza la acción de giro.



9.1 Voltereta lateral izquierda: Haga clic en "Voltereta" y, a continuación, empuje la palanca de control derecha a la izquierda al máximo. Después de que el aparato volador ruede, se debe girar la palanca de control a la posición central.

9.2 Voltereta lateral derecha: Haga clic en "Voltereta" y, a continuación, empuje la palanca de control derecha al máximo. Después de que el dispositivo de vuelo ruede, es girar la palanca de control a la posición central.



9.3 Voltereta frontal: Haga clic en "Voltereta" y, a continuación, empuje la palanca de control derecha al máximo. Después de que el dispositivo de vuelo ruede, es girar la palanca de control a posición central.

9.4 Voltereta hacia atrás: Haga clic en "Voltereta" y, a continuación, empuje la palanca de control derecha al máximo hacia atrás. Después de que el dispositivo de vuelo ruede, gire la palanca de control a posición central.

Después de entrar en el "modo de balanceo", si no hay necesidad de funciones de balanceo, a continuación, haga clic en la tecla "Voltear".

### 10. MODO HEADLESS CON RETORNO DE UNA TECLA

Eso es en vuelo, no importa qué posición esté la aeronave, siempre y cuando haga clic en el botón de Headless, se elevará y regresará al punto de despegue.

Cuando se encuentra en vuelo y la aeronave le ha dejado muy lejos, a continuación, haga clic en la tecla de Headless, el Vehículo volverá automáticamente.  
10.1 Debe dirigirse hacia la parte delantera (o trasera del Headless).  
10.2 Cuando usted necesita utilizar el modo Headless, haga clic en la tecla de Headless, y el vehículo se dirigirá automáticamente a la dirección de despegue.  
10.3 Cuando no utilice el modo Headless, haga clic en esta misma tecla para salir del modo.  
10.4 Cuando desee volver automáticamente, haga clic en el botón para volver automáticamente. El drone apuntará en la dirección de despegue y luego se devolverá automáticamente al punto inicial de despegue.  
10.5 El proceso de retorno automático se puede controlar manualmente, empujando el joystick hacia adelante para salir de la función de retorno automático.  
Advertencia: ¡Trate de elegir lugares seguros para volar el equipo!

### 11. SOLUCIÓN DE PROBLEMAS DURANTE EL VUELO

Situación	Causa	Forma de tratar
1 El indicador del receptor de la batería parpadea continuamente, y el equipo no responde	El mando a distancia y el receptor no han coincidido con la frecuencia con éxito	Vuelva a ejecutar la acción de enlace entre el mando a distancia y la placa y la placa receptora
2 No hay respuesta después de que se conecta el dron	1. Alimentación del transmisor y del receptor incorrecta 2. Compruebe la tensión de la Bat. 3. Mal contacto en los terminales de la batería	1. Encienda el transmisor y asegúrese de que la batería del vehículo de vuelo está insertada correctamente. 2. Utilice baterías completamente cargadas 3. Vuelva a colocar la batería y asegúrese buen contacto entre los contactos de la batería
3 El motor no responde a palanca del acelerador, el LED del receptor parpadea	Batería del vehículo de vuelo agotada	Cargue completamente la batería o sustitúyala por una batería completamente cargada
4 El rotor principal gira pero no puede despegar	1. Palas principales deformadas 2. Batería del vehículo de vuelo agotada	1. Sustituir las aspas principales 2. Cargar o sustituir por una cargada
5 Fuerte vibración del equipo	Aspas principales deformadas	Sustituir aspas principales
6 Cola todavía fuera de trimado o velocidad inconsistente durante pirueta	1. Rotores de cola dañados 2. Motor de cola dañado	1. Sustituir las aspas principales 2. Sustituir el motor principal
7 El vehículo de vuelo se mueve hacia adelante durante el vuelo estacionario	El punto medio del giroscopio no es correcto	Ajustar el punto neutro con los botones del ajuste fino.

### 12. ACCESORIOS



**SERVITECH**  
SERVICIO TÉCNICO OFICIAL GADNIC  
www.servitech.com.ar  
© 11 6260 1114 (sólo texto)  
serviciotecnico@servitech.com.ar