


21019_DRON ACROT

FRONT PART

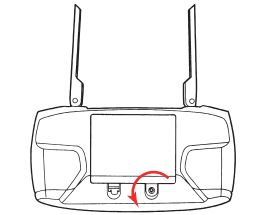
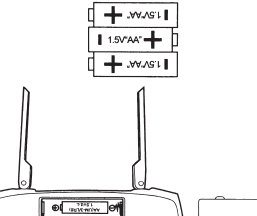
21019 - Dron Acrot Manual de instrucciones (Esp)



Recomendamos que lea detenidamente este manual de instrucciones y lo conserve para futuras consultas.

Control remoto:

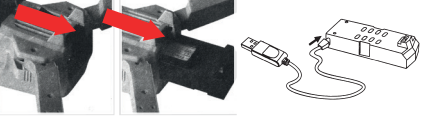
Abra la tapa de la batería en la parte posterior del control remoto. Inserte 3 pilas AA de 1,5V según las instrucciones del compartimento de pilas y luego ciérralo nuevamente.

Carga de la batería del dron:

Retire la batería del dron y conéctela a una fuente de alimentación adecuada mediante el cable suministrado.

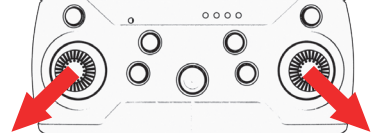
Durante la carga, la luz indicadora roja permanecerá encendida. Cuando el altavoz esté completamente cargado, la luz indicadora se apagará.



Funcionamiento:

Despliegue el dron y luego mantenga presionado el botón superior hasta que se encienda. Encienda el interruptor del control remoto, mueva el acelerador izquierdo hacia arriba y hacia abajo y tire de él hacia abajo, se escuchará un pitido y la luz se encenderá, lo que indica que la alineación de frecuencia se realizó correctamente.

Si la desviación se produce en el vuelo de la aeronave, se puede utilizar la corrección de altura.



Acrobacias

La palanca de control derecha es para controlar el avance/retrceso.

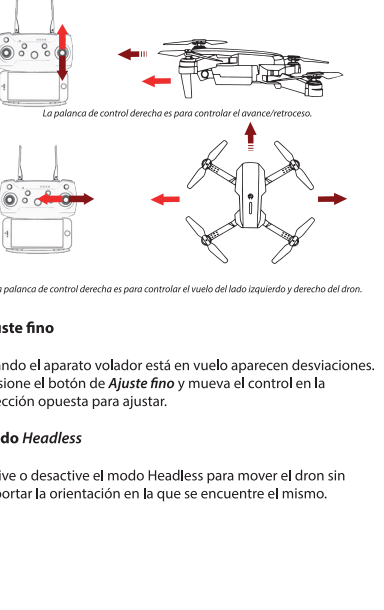
La palanca de control derecha es para controlar el vuelo del lado izquierdo y derecho del dron.

Ajuste fino

Cuando el aparato volador está en vuelo aparecen desviaciones. Presione el botón de **Ajuste fino** y mueva el control en la dirección opuesta para ajustar.

Modo Headless

Active o desactive el modo Headless para mover el dron sin importar la orientación en la que se encuentre el mismo.




Solución de problemas


Situación	Causa	Solución
1. El LED de estado del receptor parpadea continuamente durante más de 4 segundos después de insertar la batería del vehículo de combate, sin respuesta a la entrada de control.	No se puede vincular al transmisor	Repita el proceso de inicialización del encendido.
2. No hay respuesta después de conectar la batería al vehículo de vuelo	1. Falta la alimentación del transmisor y/o el receptor. 2. Verifique el voltaje del transmisor y del receptor. 3. Mal contacto en los terminales de la batería.	1. Encienda el transmisor y asegúrese de que la batería del vehículo de vuelo esté insertada correctamente. 2. Utilice las pilas completamente cargadas. 3. Vuelva a colocar la batería y asegúrese de que haya un buen contacto entre los terminales de la batería.
3. El motor no responde a la palanca del acelerador, el LED del receptor parpadea.	La batería del dron está agotada.	Cargue completamente la batería o reemplácela con una batería completamente cargada.
4. El rotor principal gira pero no puede despegar	1. Hélices principales deformadas. 2. La batería del dron está agotada.	1. Reemplace las hélices. 2. Cargue completamente la batería.
5. Fuerte vibración del vehículo de vuelo	1. Hélices deformadas 2. Rotores de cola dañados	1. Reemplace las hélices 2. Reemplace el motor principal
6. El movimiento hacia atrás sigue sin corregirse después del ajuste fino, o la velocidad es inconsistente durante la pirueta izquierda/derecha.	1. Rotores de cola dañados 2. Motor de transmisión de cola dañado	1. Reemplace las hélices 2. Reemplace el motor principal
7. La cola sigue sin recortar después del ajuste de la lengüeta, o la velocidad es inconsistente durante la pirueta izquierda/derecha.	Faltan datos del giroscopio	1. Apague y encienda todo
8. El vehículo de vuelo todavía se balancea a la izquierda/ derecha después del ajuste durante el vuelo estacionario.	1. Motor apagado 2. Hélice suelta	1. Reemplace el motor principal 2. Apriete mejor la hélice

Control via Smartphone:

Descargue e instale la aplicación HFUFO:



Tras encender su dispositivo, conéctese a un punto de acceso llamado "M8_XX_/HF_XX/WIFI-XX-"



1. Salir
2. Modo de gravedad
3. Acrobacia
4. Control de gestos (Tomar fotografía ; Video ;)
5. Cambiar cámara
6. Modo de seguimiento
7. Recorte de imagen
8. Control Vuelo con mano
9. Panorama
10. Pantalla dividida
11. Modo Headless
12. Voltaje
13. Vista previa de giro
14. Menú
15. Calibración
16. Velocidad
17. Álbum
18. Tomar foto
19. Entretenimiento
20. Video
21. Control remoto izquierdo
22. Control remoto derecho
23. Despegue y aterrizaje
24. Parada de emergencia
25. Mostrar controles
26. Control de cabezal virtual


El símbolo de referencia tanto en el producto como en su manual de usuario, indica que al final de la vida útil de los aparatos eléctricos y/o electrónicos, éstos deberán reciclarse por separado de sus residuos domésticos. Existen medios adecuados para recoger este tipo de material para su correcto reciclaje. Para obtener más información, póngase en contacto con la autoridad local.

Por la presente, Miko Catal Importaciones S.L. declara que este equipo radioeléctrico es conforme con la Directiva 2014/53/UE. El texto completo de la declaración UE de conformidad está disponible en: www.mikocatal.com (busque por referencia).

MIKO CATAL IMPORTACIONES S.L. B04267225
Ctra. de Huerca-Overa, s/n, 04640, Pulpí, Almería, Spain.

BACK PART

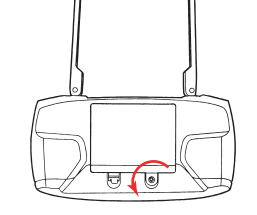
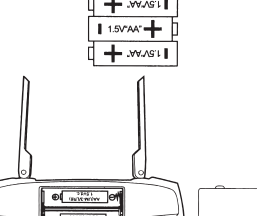
21019 - Drone Acrot User Manual (Eng)



It is recommended to read this user manual carefully and keep it for future reference.

Remote control:

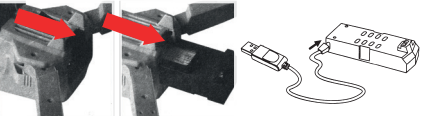
Open the battery cover on the back of the remote controller. Insert 3 x 1.5V AA batteries according to the instructions of the battery compartment and then close again.

Drone battery charging:

Remove the battery from the drone and connect to a suitable power supply using the supplied cable.

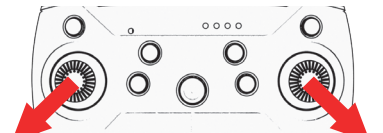
During charging, the red indicator light will stay on. When the speaker is fully charged the indicator light will turn off.



Operation:

Unfold the dron and then keep pressed the top button until turn on. Turn on the switch of the remote controller, move the left stick throttle up and down and pull it down, a beeping sound will be heard, and the light will be on, indicating that the frequency alignment is successful.

If the deviation occurs in the flight of the aircraft, the outer height correction can be used.



Stunts

The right control lever is to control go ahead/ back

Press button Flip and then move the push the right control level to the left, the device will make a left side somersault

Press button Flip and then move the push the right control level to the right, the device will make a right side somersault

Press button Flip and then move the push the right control level to the front, the device will make a front somersault

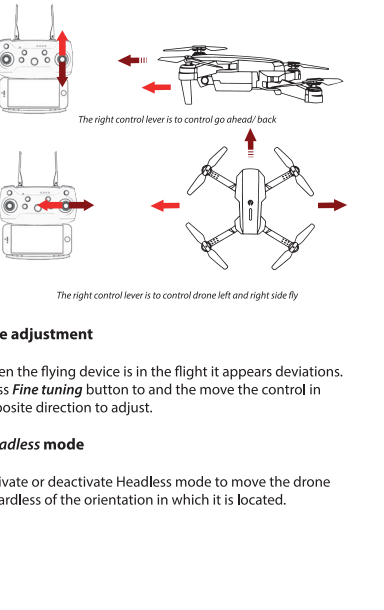
Press button Flip and then move the push the right control level to the back, the device will make a backward somersault

Fine adjustment

When the flying device is in the flight it appears deviations. Press **Fine tuning** button to and the move the control in opposite direction to adjust.

Headless mode

Activate or deactivate Headless mode to move the drone regardless of the orientation in which it is located.




Troubleshooting


Situation	Cause	Way to deal
1. Receiver status LED flash continuously for more than 4 seconds after flight vehicle battery inserted, No response to control input.	Unable to bind to transmitter.	Repeat the power up initializing process.
2. No response after battery is connected to flight vehicle.	1. Power to transmitter and receiver. 2. Check transmitter and receiver voltage. 3. Poor contact on battery terminals.	1. Turn on transmitter and ensure flight vehicle battery is inserted properly. 2. Use fully charged batteries. 3. Re -- seat the battery and ensure good contact between battery contacts.
3. Motor does not respond to throttle stick, receiver LED flashes.	Flight vehicle battery depleted.	Fully charge the battery, or replace with a fully charged battery.
4. Main rotor spins but unable to take off.	1. Deformed main blades. 2. Flight vehicle battery depleted	1. Replace main blades 2. Charge or replace with fully charged battery.
5. Strong vibration of flight vehicle	1. Deformed main blades 2. Damaged tail rotors	1. Replace main blades 2. Replace main blades
6. Tail still off trim after tab adjustment, or inconsistent speed during left/right pirouettes.	2. Damaged tail drive motor	2. Replace the main motor
7. Flight vehicle still wanders forward after trim adjustment during hover.	1. Gyroscope data missing	1. The boot will lift fine-- tune the normalized neutral point, reboot
8. Flight vehicle still wanders left/ right after trim adjustment during hover.	1. Motor off 2. Cone loose	1. Replace the motor 2. Installed tight cone

Smartphone control:

Download and install the HFUFO app:



After turning on your device, connect to an access point named "M8_XX_/HF_XX/WIFI-XX-"



1. Exit
2. Gravity Mode
3. Roll
4. Gesture Control (Take picture ; Video ;)
5. Switch camera
6. Follow Mode
7. Picture in Picture
8. Palm Control Flight
9. Panorama
10. Split Screen
11. Headless Mode
12. Flip
13. Flip Preview
14. Menu
15. Calibration
16. Speed
17. Album
18. Take Photo
19. Entertainment
20. Video
21. Left Remote
22. Right Remote
23. Take-off and Landing
24. Emergency Stop
25. Show controls
26. Virtual head control

This symbol both in the product and its user manual indicates that at the end of the devices electrical life, it should be recycled separately from your household waste. There are adequate means to dispose of this material for proper recycling. For more information, contact your local authorities.

Hereby, Miko Catal Importaciones S.L. declares that this radio equipment is in compliance with Directive 2014/53/UE. The full text of the UE declaration of conformity is available at www.mikocatal.com (search on reference).

MIKO CATAL IMPORTACIONES S.L. B04267225
Ctra. de Huerca-Overa, s/n, 04640, Pulpí, Almería, Spain.