

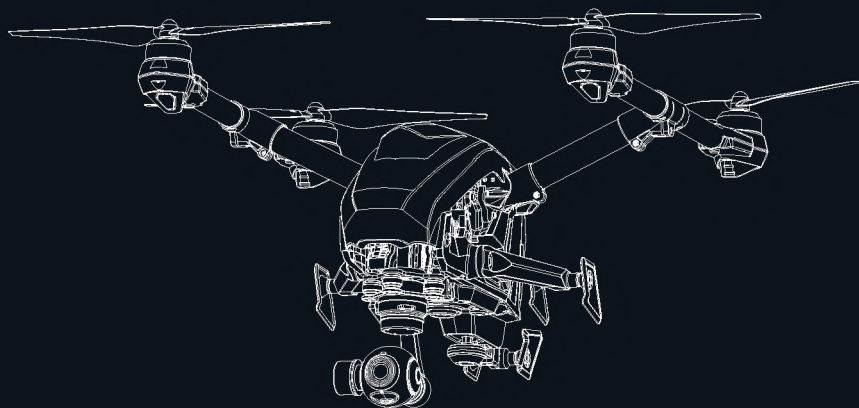
VOYAGER 3

Продвинутый квадрокоптер

DEVO F12E Radio

Управление с помощью DEVO F12E

Инструкция по использованию и системные данные



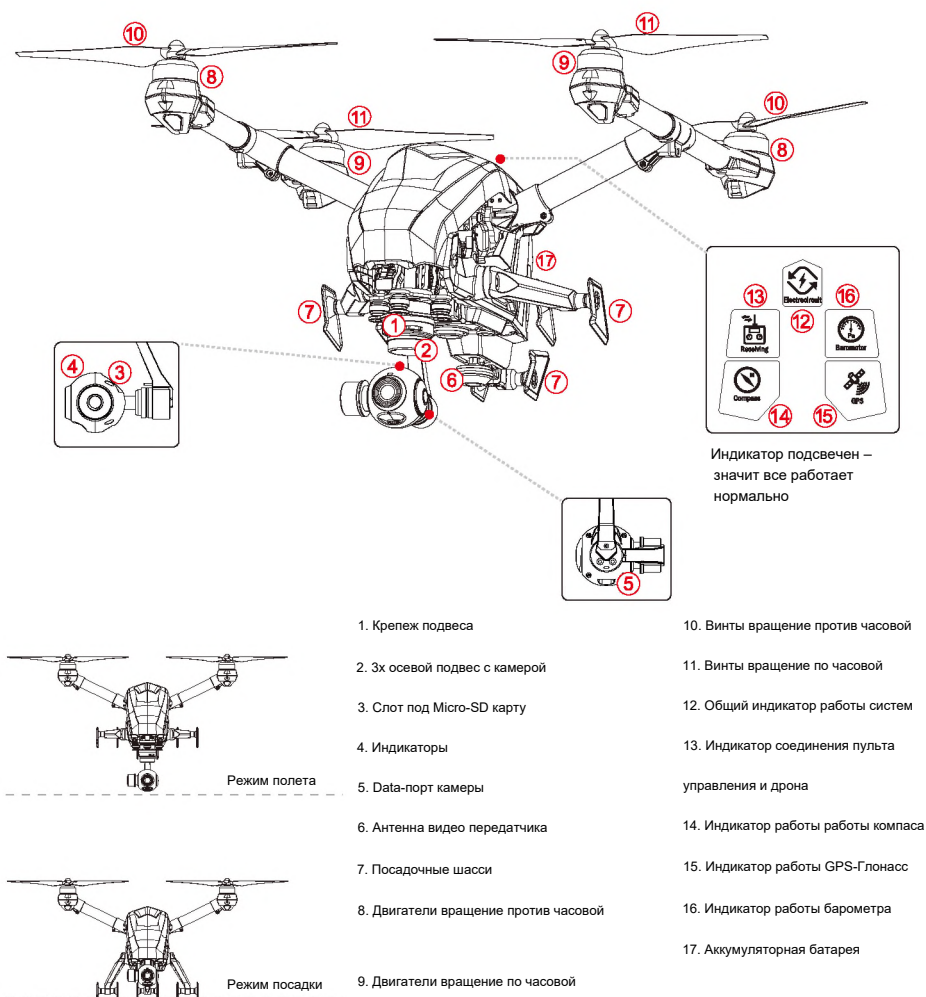
Содержание

1.0 Операции до первого полета.....	2
1.1 Нужно знать свой Voyager 3.....	2
1.2 Нужно знать свой пульт управления Devo F12E.....	3
1.3 Сборка Voyager 3.....	4-5
1.4 Как летать безопасно.....	6
1.5 Технические характеристики.....	6
2.0 Подготовка к полету.....	7
2.1 Сопряжение пульта Devo F12E индрона.....	7
2.2 Калибровка компаса.....	7
2.3 Работа GPS-Глонасс индикатора.....	8
2.4 Блокировка, разблокировка двигателей.....	8
2.5 Инструкция по управлению.....	9
2.6 Инструкция по работе Devo F12E.....	10-11
3.0 Окончание полета.....	11
4.0 Дополнительные замечания.....	12
4.1 Заводские настройки Devo F12E.....	12-15
4.2 Режим сдвоенного управления на Devo F12E.....	16-19
4.3 Инструкция по работе подвеса.....	20
4.4 Настройки камеры.....	21-22
4.5 Описание платы питания.....	23-24
4.6 Контроллер управления FCS-RX702.....	25
4.7 Инструкция на зарядное устройство.....	25

1.0 Операции перед первым вылетом

1.1 Нужно знать свой Voyager 3

- Электронные компоненты расположены отдельными модулями, легко подключить.
- Совершенно новая система управления полетом, превосходная стабильность.
- Встроенный передатчик 5.8G и система OSD. Вы всегда видите полетные данные на любом экране с приемником в 5.8G.
- Визуальные индикаторы работы систем GPS, компас, барометр и др. Уверенность в работе при запуске.



1.2 Нужно знать свой пульт управления Devo F12E

В пульт управления Devo F12E установлен видео приемник на 32 канала, работающий на частоте 5.8G. Экран вмонтирован в пульт.

Devo F12E удобно лежит в руках и имеет тумблеры для использования всех функций. С помощью Devo F12E можно управлять камерой

(вверх, вниз, влево, вправо), автоматически взлетать, возвращать дрон домой, управлять шасси.

Mode 2 (Throttle stick стик газа слева)	левый стик	газ/ разворот
	правый стик	крен вперед, назад/ влево, вправо
	Left trim	смещение центра газа
	Right trim	смещение центра крена
Mode 1 (Throttle stick стик газа справа)	левый стик	крен вперед, назад/ разворот
	правый стик	газ/ крен влево, вправо
	Left trim	смещение центра крена
	Right trim	смещение центра газа

(0) Ручной режим	(1) Режим GPS	(2) Вернуться домой
MIX Switch to "0"	MIX Switch to "1"	MIX Switch to "2"

1. Антенна 2.4G

2. RUDD D/R – автоматический взлет

3. GEAR – поднять, отпустить шасси

4. ELEV D/R – откл, вкл ориентации по компасу

5.AUX5 – управление подвесом по горизонтали

6. left trim

7. Левый стик

8. RUDD trim –

смещения центра

"разворот"

9. Вверх по меню

10. Вниз по меню

11. Клавиша выхода

12. Антенна 5.8G

13. FMOD – вкл/выкл полет по кругу

14. MIX – выбор режимов

15.AILE D/R – камера старт/стоп

16. AUX6 – управление

подвесом по вертикали

17. Правый стик

18. Right trim

19 смещения

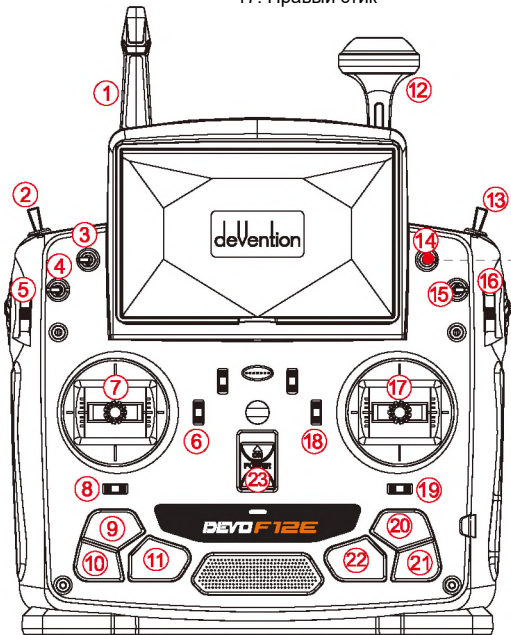
центран"крен"

20. Вправо по меню

21.Влево по меню

22. Клавиша подтверждения

23. Питание вкл/выкл



Более подробно в инструкции на пульт Devo F12E

1.3 Сборка Voyager 3

• Подключаем камеру и подвес

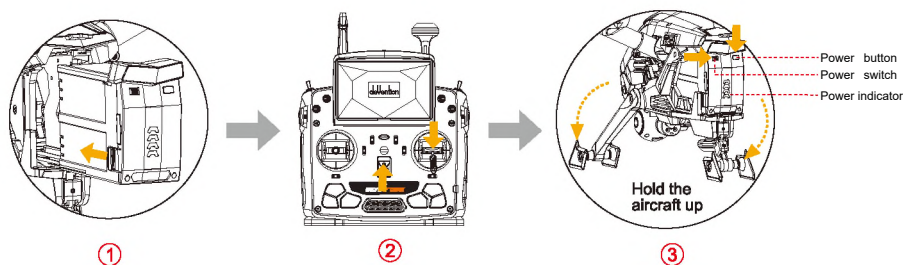
- ① Подключаем камеру и подвес
- ② Совместить крепления подвеса и подвес, в соответствии с рисунком. Конструкция ставится в соответствующие пазы.
- ③ Провернуть подвес в креплении в рабочее положение. Зафиксировать подвес с помощью винта, находящегося в комплекте.



• Включение шасси

Фабрика поставляет дрон с убранными шасси. Это необходимо для безопасной транспортировки. Не в коем случае не вытаскиваете их руками. Для выхода шасси необходимо:

- ① Установить аккумуляторную батарею в Ваш дрон.
- ② Установить все стики на пульте управления в нулевое положение. Стик газа должен быть на нуле! После этого включите Пульт управления.
- ③ Поднимите дрон и включите. Затем нажмите кнопку питания в течении 3-4 секунд до тех пор пока светодиоды на дроне не начнут работу. Шасси автоматически выйдут в исходное положение.

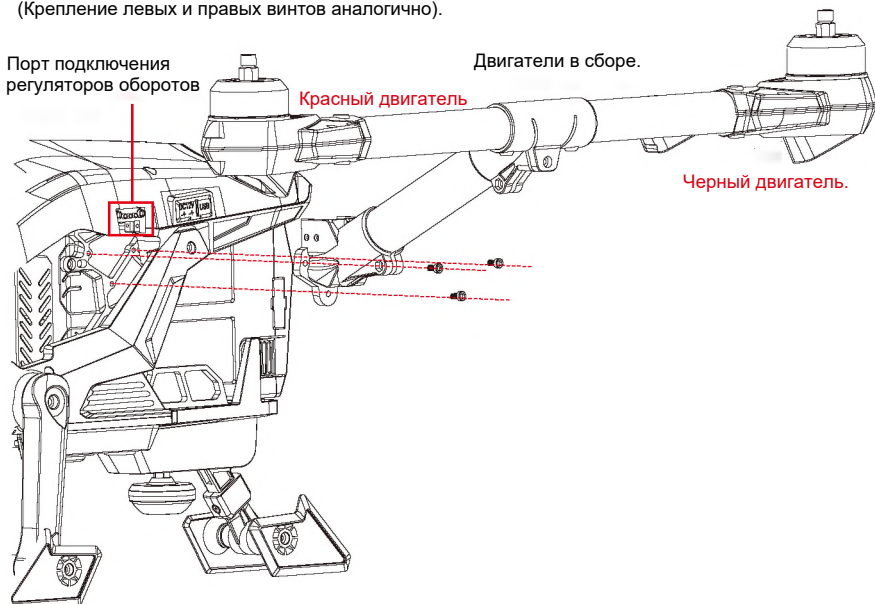


- ④ Для безопасности, изначально лучше выключать питание дрона, а только после этого отключать пульт управления.

VOYAGER 3

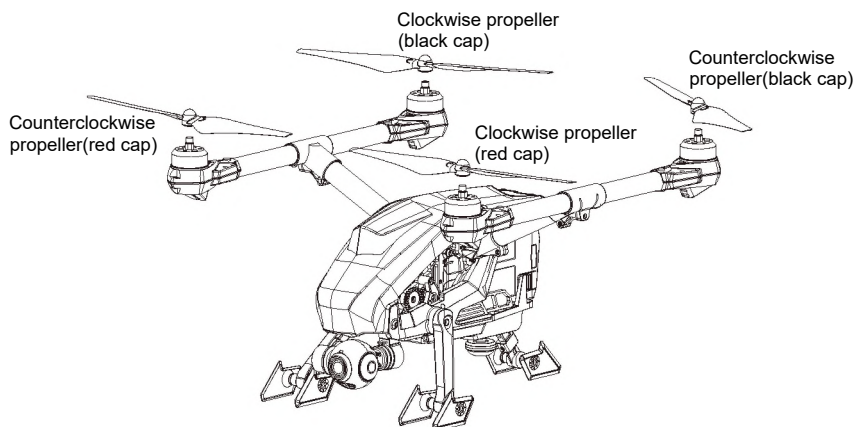
● Установка двигателей.

- ① Красные двигатели это передняя сторона дрона. Черные двигатели находятся в задней части.
- ② Установите в порт подключения регуляторов оборотов и закрепите винтами, поставляемыми в комплекте (Крепление левых и правых винтов аналогично).



● Установка винтов.

Установите винты вращения по часовой, на двигатели вращающиеся по часовой стрелке. И наоборот. Двигатели и винты имеют нарисованные стрелки, Вы легко их отличите. Убедитесь что винты установлены надежно.



1.4 Как летать безопасно.

- (1) Этот дрон создан для опытных пилотов.
- (2) Не летайте в плохую погоду. Ветер, дождь, снег – это не летное время.
- (3) Выберите исключительно открытые пространства. Не в коем случае не запускайте в жилой зоне.
Здания и любые сооружения из железа и бетона очень отрицательно влияют на работу электроники.
Не правильно может работать компас, блокироваться сигнал спутников, давать сбой барометр.
- (4) Держитесь дальше от включенного дрона. Вращающиеся Винты очень опасны.
- (5) Во время полета, оставляйте дрон в поле видимости. Не приближайтесь к различным препятствиям, людям и другим объектам.
(6) Не в коем случае не летайте вблизи высоковольтных линий. Рядом с телевизионными вышками или другими мощными источниками радио помех.
- (7) Не летайте в запретных для полета зонах, аэропортах, военных базах и др.
- (8) Ваш полет будет стабильным на высотах до 4500 метров.

1.5 Технические характеристики.

• ДРОН

меж осевое расстояние 346мм

Размер 473 x 463 x 300 мм

Вес 3650г (включая батарею)

Радио передатчик Devo F12E

Контроллер управления FCS-RX701(FCC)/ FCS-RX702(CE)

Двигатели – WK-WS-42-002

Регуляторы оборотов Voyager 3(R/B)

2.4G Bluetooth Datalink: BT-2403A(FCC)& BT-2403B(FCC)/BT-2404A(CE)& BT-2404B(CE)

Аккумуляторная батарея 29,6V 3000mAh 10C(8S) LiPo x2

Полетное время: ориентировочно 25 мин

Рабочая температура от -10 до +40 C

• Подвес

Рабочий угол по вертикали от -120° до 60°

По горизонтали возможен поворот на 360°

• Камера

a. Video

- Разрешение 3840 x 2160 15fps
- Поддержка карты памяти Micro SD до 64G
- Формат видео MOV
- Разрешение фото 4608 x 3456 Pixels

b. 5.8G wireless

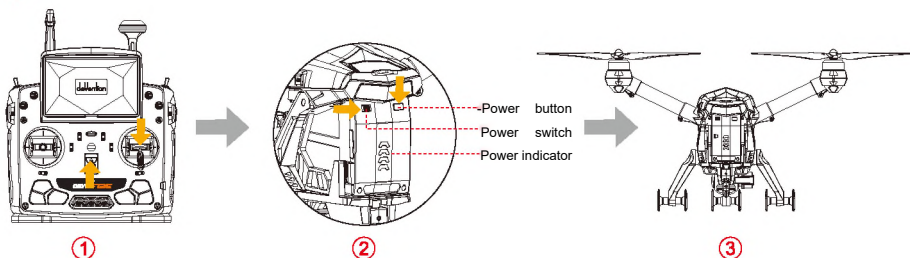
- 5.8G wireless image transmission
- FCC Bind B section: 4 channels
- CE Bind B section: 8 channels
- FCC Output Power £200mW
- CE Output Power <25mW

2.0 Подготовка к полету

Поставьте дрон на открытую площадку. Носом от вашего места положения.

2.1 Сопряжение пульта Devo F12E и дрона.

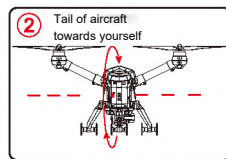
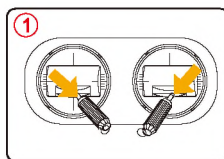
- ① Установите все тумблеры на пульте F12E в положение "0". Стик газа должен быть в нижнем положении.
- ② Переключите дрон в режим "on". Затем, нажмите кнопку включения и удерживайте в течении 3-4 секунд, пока светодиоды дрона не заработают.
- ③ Подождите, в течении примерно 40 секунд пульт F12E и Дрон найдут друг друга. Это произойдет когда красный светодиод на дроне перестанет мигать.



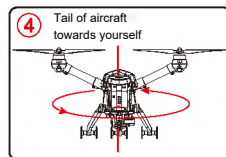
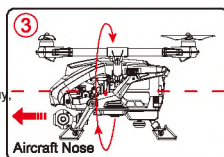
2.2 Калибровка компаса.

Важно: Убедитесь что Вы случайно не сместили центры у стиков, путем нажатий кнопок Trim. Двигатели заблокированы. Дрон не должен мигать красным! После включения двигатели находятся в заблокированном состоянии.

- ① Для входа в режим калибровки компаса Вам необходимо одновременно свести стики на пульте управления Devo F12E, как показано на картинке. Красный светодиод начнет мигать, значит Вы вошли в режим калибровки.
- ② Поднимите дрон и начните вращать его как показано на картинке. Каждые 90 градусов делайте не большую паузу в долю секунд.

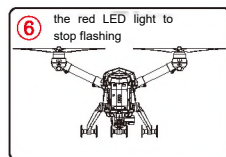
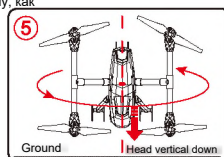


- ③ После полного оборота, начните вращать дрон в другую сторону, как показано на картинке. Каждые 90 градусов делайте не большую паузу в доли секунд.



- ④ После полного оборота, начните вращать дрон в другую сторону, как показано на картинке. Каждые 90 градусов делайте не большую паузу в доли секунд.

- ⑤ После полного оборота, начните вращать дрон в другую сторону, как показано на картинке. Каждые 90 градусов делайте не большую паузу в доли секунд.



- ⑥ Установите дрона на поверхность. Красный светодиод перестанет мигать. Отключите дрон для сохранения настроек.

2.3 Работа GPS-Глонасс индикатора

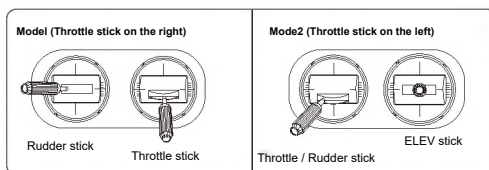
Количество спутников	<6	6	7	8	9	10	11	12	13
Мигание синего светодиода	No blinking	Blinking once	Мигает 2 раза	Мигает 3 раза	Мигает 4 раза	Мигает 5 раз	Мигает 6 раз	Мигает 7 раз	Мигает 8 раз

Важно: Для безопасного полета в GPS режиме необходимо ожидать как минимум двух одновременных миганий синего светодиода. Мы рекомендуем летать при количестве спутников более 8 штук.

Не в коем случае не пользуйтесь функцией "автоматический взлет" не дождавшись трех мигаий синего светодиода.

2.4 Блокировка, разблокировка двигателей

После подключения пульта DEvo F12E к Дрону, убедитесь что все переключатели установлены в нулевое положение, стик газа в нулевом положении. Вы можете разблокировать двигатели в ручном режиме управления или в режиме удержания позиции по GPS-Глонасс. Для разблокировки необходимо отпустить стик газа вниз и сместить стик разворота влево. На пульте Devo F12E Mode 2 это один и тот же стик. На Mode 1 стики разные. Вы увидите что на дроне загориться красный светодиод, это означает что двигатели разблокированы. С этого момента будьте осторожны, если поднять стик газа, двигатели начнут вращаться. Можете попробовать чуть поднять стик, двигатели заработают. Для вашей безопасности, если Вы не взлетите в течении 10 секунд, двигатели будут снова заблокированы.



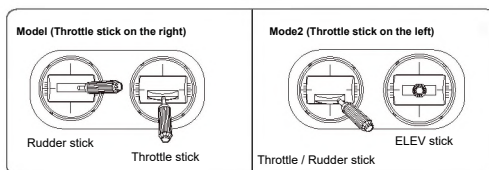
* Блокировка двигателей

Для блокировки двигателей необходимо отпустить стик газа до нуля, а стик разворота сместить в крайнее правое положение. Красный светодиод перестанет гореть, значит двигатели заблокированы.

Изначально, после включения дрона двигатели в заблокированном состоянии.


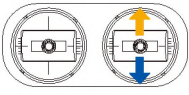
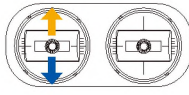

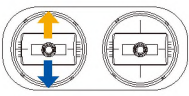
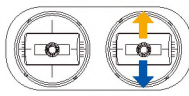

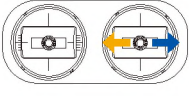

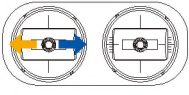








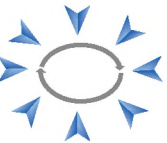



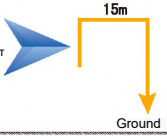


Двигатели могут быть заблокированы и разблокированы в режиме GPS удержания.

После приземления, переключите




VOYAGER 3

2.5 Инструкция по управлению

← Направление носа дрона	Mode 1(стик газа справа),), Mode 2(стик газа слева)
Газ Вверх/вниз 		
Крен вперед/назад 		
Крен влево/вправо 		
Разворот влево/вправо 		
Автоматический взлет У вас должно быть не менее 3х миганий синего светодиода  Ground	 MIX в "0"  опустить стик газа  MIX в положение "1"  "RUDD D/R переключить в "1"	
Удержание точки GPS-Глонасс У вас должно быть не менее 3х миганий синего светодиода  Ground	 MIX в 1  стик газа в середине	Не переходите в режим ручного управления до посадки. Безопаснее приземлять дрон в режиме "удержание позиции".
Полет по кругу Этот режим используется для облета точки по окружности. Изменение радиуса производится путем настроек канала AUX3 на пульте Devo F12E. 	 MIX в "1",  FMOD в позицию "2" полет по кругу начался  FMOD в позицию "0" Полет по кругу окончен.	
Возврат домой Активация этой функции приведет к тому, что дрон поднимется на высоту 15м, полетит к точке взлета и приземлится  15m Ground	 Стик газа в середине  MIX в позицию "2"	Вы можете остановить работу функции перейдя в режим "удержание точки". Всегда смотрите за стиком газа, он должен быть в середине. Никогда не переключайтесь из режима в "ручное управление" это может привести к аварии.

2.6 Инструкция по работе Devo F12E

Функция	переключатель	настройки пульта	использование
Автоматический взлет	RUDD D/R	<p>Model Menu</p> <p>↓</p> <p>Device Output</p> <p>↓</p> <p>Flap</p> <p>↓</p> <p>RUDD D/R</p> <p>↓</p> <p>Active</p>	<p>Поместить дрон на ровную поверхность – разблокировать двигатели – переместить стик в нулевое положение – переключатель MIX в положение "1" – переключатель RUDD D/R в положение "1"</p> <p>Важно: Эту функцию можно использовать только, если найдено не менее 8 спутников, иначе, включение функции может привести к аварии. После того как дрон взлетит, поднимите стик газа в середину, переключатель RUDD D/R переведите в положение "0".</p>
Удержание точки по GPS-Глонасс	MIX SW	<p>Model Menu</p> <p>↓</p> <p>Device Output</p> <p>↓</p> <p>Gear</p> <p>↓</p> <p>MIX SW</p> <p>↓</p> <p>Active</p>	<p>MIX переключатель "0" = "ручной режим"</p> <p>MIX переключатель "1" = "удержание точки"</p> <p>MIX переключатель "3" = "возврат домой"(RTH)</p> <p>Стик газа в середину - Переведите MIX в положение "1" Никогда не используйте эту функцию если дрон не нашел более 8 спутников, вы должны видеть минимум три одновременных миганий светодиода. Всегда перед включением функции ставьте стик газа в середину. Если дрон во время использования функции потеряет сигналы со спутника, он перейдет в режим "удержание высоты". В этом режиме дрон будет удерживать высоту, но его будет носить по горизонтали. Если заряд батареи менее 50% от максимума, никогда не переходите из режима "удержание точки" в ручной режим управления, это может закончиться аварией. Вы можете посадить дрона в режиме "удержание высоты". Отпустите стик газа в нижнее положение и заблокировать двигатели.</p>
Полет по кругу	FMOD	<p>Model Menu</p> <p>↓</p> <p>Device Output</p> <p>↓</p> <p>AUX3</p> <p>↓</p> <p>FMOD SW</p> <p>↓</p> <p>Active</p>	<p>FMOD переключатель "0" = отключен</p> <p>FMOD переключатель "1" = не используется</p> <p>FMOD переключатель "2" = полет по кругу включен</p> <p>Этот режим используется только при наличии не менее 8 спутников GPS-Глонасс. До включению этого режима, вы должны использовать режим "удержание точки", стик газа должен быть в середине. Изначально настроен радиус в 5 метров. Вы можете изменить радиус путем настройки AUX3 EPA (End Point Adjustment) на пульте управления Devo F12E. Для более точной информации смотрите настройки Devo F12E. Если Вы внесете изменения во время работы функции, то для изменения радиуса нужно вернуть FMOD в положение "0", а затем снова включить.</p>
Возврат домой (RTH)	MIX SW	<p>Model Menu</p> <p>↓</p> <p>Device Output</p> <p>↓</p> <p>Gear</p> <p>↓</p> <p>MIX SW</p> <p>↓</p> <p>Active</p>	<p>MIX переключатель "0" = "ручной режим"</p> <p>MIX переключатель "1" = "удержание точки"</p> <p>MIX переключатель "3" = "возврат домой"(RTH)</p> <p>Стик газа в середину – переключатель MIX в положение "2"</p> <p>Режим возврат домой работает только при нормальной работе GPS-Глонасс системы. Стик газа должен быть в середине. После включения функции не переключайте каких либо тумблеров на пульте управления Devo F12E. Для возобновления контроля Voyager 3, переведите MIX в положение "1". В экстренных случаях, таких как потеря связи между пультом управления и дроном, режим "возврат домой" режим возврат домой включается автоматически. Не пытайтесь перехватить автоматическое срабатывание "возврата домой", дожидитесь приземления дрона.</p>

Функция	переключатель	настройки пульта	использование
Полет по компасу	ELEV D/R	<p>Model Menu ↓ Device Output ↓ AUX2 ↓ ELEV D/R ↓ Active</p>	 <p>IOC – Intelligent Orientation Control. При взлете важно, что бы нос дрона был наравлен от Вас. Дрон стоял к Вам спиной. В момент разблокировки двигателей дрон запоминает свое расположение по отношению к частям света. При включении этой функции вы управляете не креном дрона, а задаете направление для перемещения дрона относительно направления в момент старта. В этом режиме вам не нужно думать куда смотрит нос дрона, Вы управляете путем простого перемещения. От Вас, на Вас, влево, вправо. Легко управлять, легче сосредоточится на съемке качественных кадров. ELEV D/R положение "0" – IOC отключен ELEV D/R положение "1" – IOC включен.</p> <p>Для работы режима необходим стабильный GPS сигнал. Этот режим отключается, когда Voyager 3 подлетит ближе 10 метров к точке запуска. Будьте готовы к выключению функции. Иначе это может привести к аварии.</p>
Управление шасси	GEAR	<p>Model Menu ↓ Device Output ↓ AUX4 ↓ GEAR SW ↓ Active</p>	<p>GEAR в позиции "0" – шасси выпущены, GEAR в позиции "1" – шасси убраны.</p> <p>Внимание: Будьте осторожны. Легко можно забыть о том, убраны шасси или нет. Не стоит приземляться на камеру вместо шасси. При автоматическом срабатывании функции "возврат домой" или при ручном включении, Voyager 3 автоматически уберет камеру и выпустит шасси. Приземление будет мягким.</p>

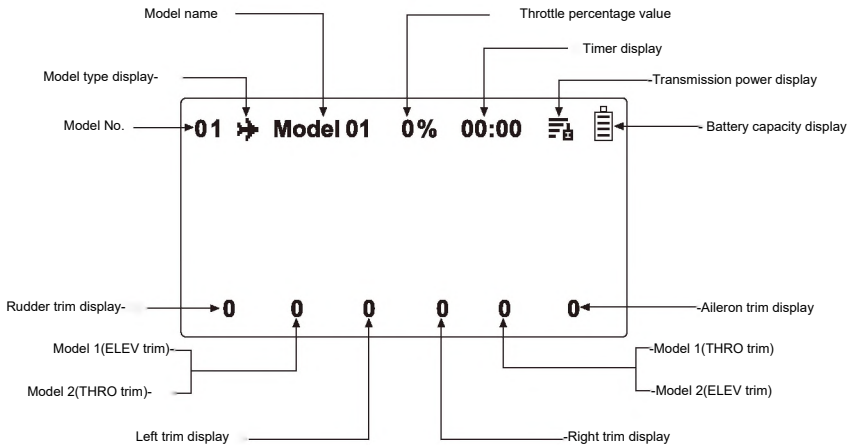
3.0 Окончание полета

- ① Мы советуем Вам приземляться в режиме "удержания точки"
- ② Сперва, отключите питание дрона, потом пульт управления Devo F12E
- ③ Достаньте аккумуляторную батарейку из дрона.

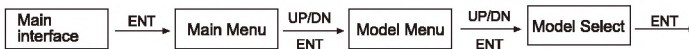
4.0 Дополнительные замечания

4.1 Заводские настройки Devo F12E

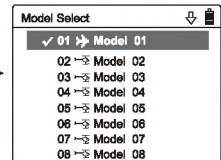
● Основной интерфейс



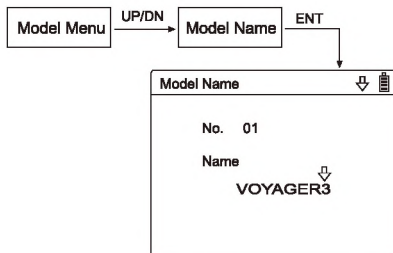
● Model Select



Press the UP or DN button to select the stored model number. For example "Model 01", press EXT to return back to the "Model Menu" after finished.

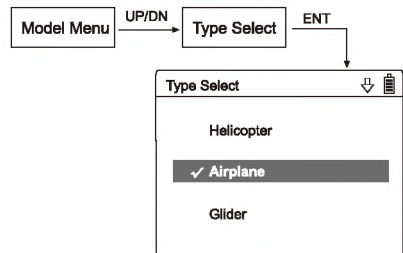


● Model Name



Press UP or DN button to select the characters which need to be changed, Named model "VOYAGER3". Press EXT to return to the "Model Menu".

● Type Select



Select the model type with the R or L button, and ENT to confirm and return to the "Model Menu".

VOYAGER 3

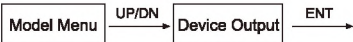
● Wing Type



Press R or L to select "Normal", then press EXT to return to the "Model Menu".

Wing Type	
Wing Type	Normal
V-Tail	Inhibit
Dual Channels	Inhibit
Mate	Inhibit
Trim	Inhibit
Twin Engine	Inhibit
Trim	Inhibit

● Device Output

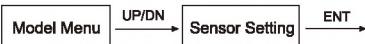


Press EXT to return to the "Model Menu" after finished.

Device Output	
Gear	MIX SW
	Active
Flap	RUDD D/R
	Active
AUX2	ELEV D/R
	Active
AUX3	FMOD SW
	Active

Device Output	
AUX4	GEAR SW
	Active
AUX5	AUX5 KB
	Active
AUX6	AUX6 KB
	Active
AUX7	AILE D/R
	Active

● Sensor Setting



Press R or L to select "Active".

Sensor Setting	
Status	Active
No Signal	Inhibit
Sensor Submenu	
	Voltage
	Temperature
	GPS Setting

(1) Voltage Setting

Press UP or DN to select Voltage in the Sensor Setting. Press ENT to enter the Voltage interface.

Voltage	
Internal: V0	Inhibit
External: V1	Active
	28.3V
External: V2	Inhibit

Internal shows the Radio battery voltage.

External shows the aircraft battery voltage.

**VOYAGER 3 default setting is 28.3V,
Fly the copter back ASAP if you get a warning!**

(2) GPS Receive Setting

Press UP or DN to select the GPS setting on the Sensor Setting interface, then press ENT to enter the GPS Setting interface.

GPS Setting	
Altitude Type	Relative
Speed Unit	Km/h
Date Type	DD-MM-YY
Time Zone	UTC+08:00

(2.1) Altitude Type setting:

Press R or L to select Absolute or Relative.

(2.2) Speed Unit setting:

Press R or L to select Km/h or Knot.

(2.3) Date Type setting:

Press R or L to select DD-MM-YY\ MM-DD-YY\ YY-MM-DD.

(2.4) Time Zone:

Press R or L to select Time Zone, then press EXT to return to the "Main Menu".

• Reverse Switch

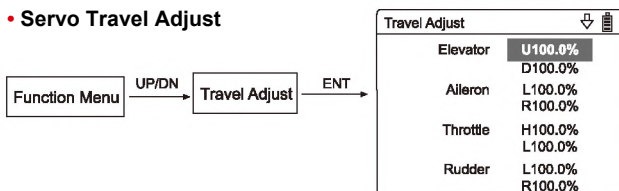


Reverse Switch	
Elevator	Normal
Aileron	Normal
Throttle	Normal
Rudder	Normal
Gear	Normal
Flap	Normal
AUX2	Normal
AUX3	Normal

Reverse Switch	
AUX4	Normal
AUX5	Normal
AUX6	Normal
AUX7	Normal

Press EXT to return back to the "Function Menu" after finished.

• Servo Travel Adjust



Press UP or DN to select Flap channel, Press R or L to set as U150.0% and D150.0%.

Press UP or DN to select AUX3 channel, press R or L to set +5.0%(5 means Roundfly radius is 5 meters) and -100.0%, then press EXT to return Function Menu.

Travel Adjust	
Elevator	U100.0% D100.0%
Aileron	L100.0% R100.0%
Throttle	H100.0% L100.0%
Rudder	L100.0% R100.0%
Gear	+100.0% -100.0%
Flap	U150.0% D150.0%
AUX2	+100.0% -100.0%
AUX3	+5.0% -100.0%

Travel Adjust	
AUX4	+100.0% -100.0%
AUX5	+100.0% -100.0%
AUX6	+100.0% -100.0%
AUX7	+100.0% -100.0%

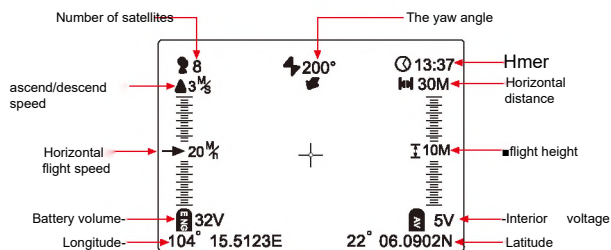
• Video Setting/OSD information



Status: Press R or L to select "Active".

Channel: Press R or L to choose the video channel corresponding to the camera. It will display automatically "OSD" after connection.

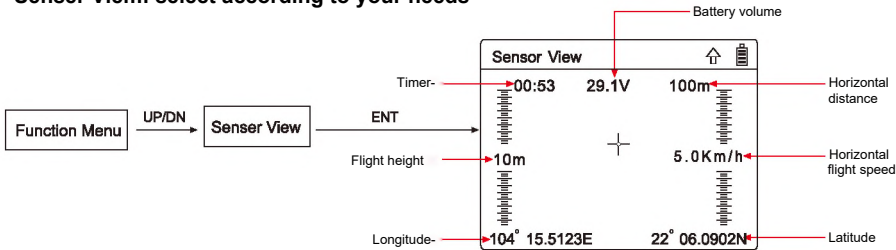
Video Setting	
Status	Active
Channel	1/32
Background	Active



Background:
Press R or L to select Active, Real-time image will be set as background in Main Menu.

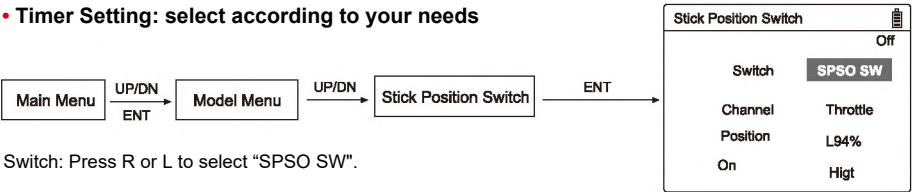
Press EXT to switch full screen or half screen to display image and OSD information when in the main interface

• **Senser Viem:** select according to your needs



Press R or L to select viewport display. When the image is set as the background, Information will be displayed on the image.

• **Timer Setting:** select according to your needs



Switch: Press R or L to select "SPSO SW".

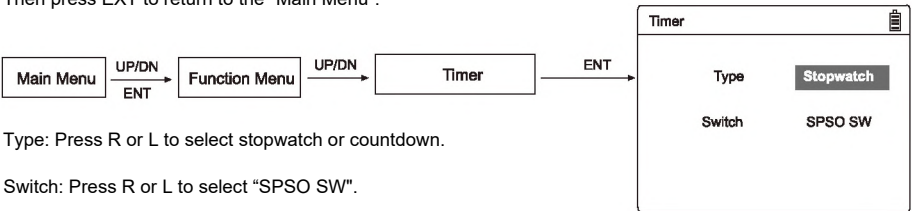
Channel: Press R or L to select "Throttle".

Position: Press L to set percentage(Suggested setting is L94%).

On setting: Press R or L to select "High" as rocker direction for on.

Move up and down of the throttle to check if the direction of the switch is set correctly.

Then press EXT to return to the "Main Menu".

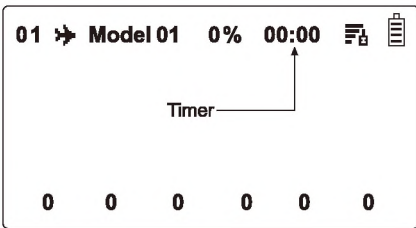


Type: Press R or L to select stopwatch or countdown.

Switch: Press R or L to select "SPSO SW".

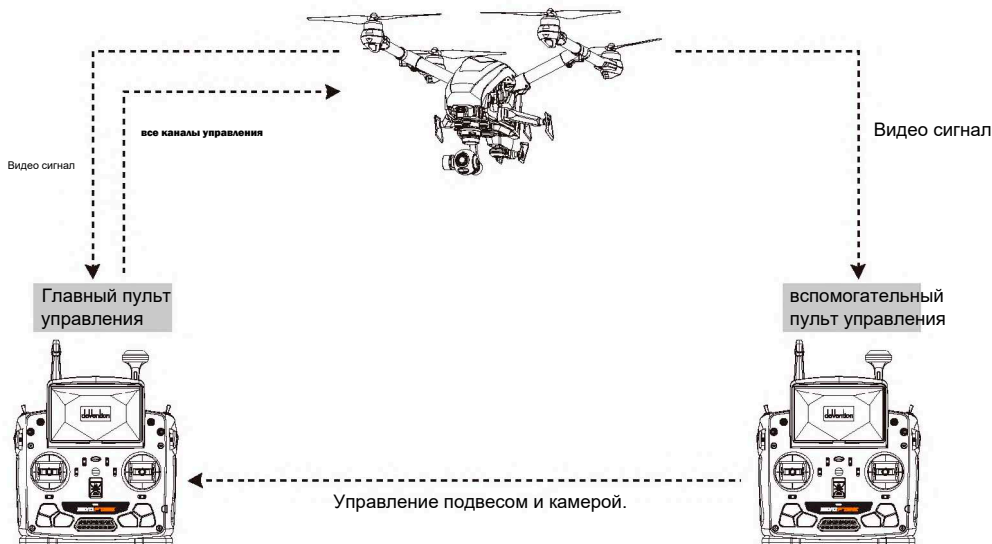
Press EXT to return back to the main interface when finished.

Usage: Toggle the throttle up to L94% to start the time, toggle the throttle down to L94% to stop the time, press DN to reset.



4.2 Режим сдвоенного управления на Devo F12E

Voyager 3 поддерживает управление с помощью двух пультов управления Devo F12E. Два пилота могут управлять дроном одновременно. Это очень удобно если один человек будет управлять перемещением дрона, а второй управлять камерой, для еще более замечательных и интересных кадров.



• Настройки необходимые для работы двух Devo F12E



Внимание! Когда активен режим сдвоенного управления, некоторые функции могут быть не доступны. Например автоматический взлет, IOC режим, полет по кругу.

В заводских настройках эта функция отключена.

Подключите Дрон к программе Mission Planner с помощью USB кабеля поставляемого в комплекте.

Загрузите программу и выберите следующие функции.

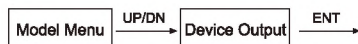
Настройки пульта Внесите изменения в соответствии с картинками. Подключите вспомогательный пульт с помощью DSC кабеля поставляемого в комплекте.

Включите главный пульт управления, вспомогательный. После этого включите Voyager 3 и подождите 30-40 секунд пока связь установится.



VOYAGER 3

b. Device Output

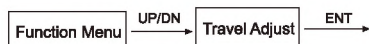


Press UP or DN to select **Flap**, AUX2, AUX3 channel, Press R or L to select AILE D/R, AUX5 KB, AUX6 KB. Then press the EXT back to Main Menu.

Device Output	
Gear	MIX SW Active
Flap	AILE D/R Active
AUX2	AUX5 KB Active
AUX3	AUX6 KB Active

Device Output	
AUX4	GEAR SW Active
AUX5	AUX5 KB Active
AUX6	AUX6 KB Active
AUX7	AILE D/R Active

c. Servo Travel Adjust



Press UP or DN to select **Flap** channel, Press R or L to set as U100.0% and D100.0%.

Press UP or DN to select AUX3 channel, Press R or L to set as +100.0% and -100.0%, then press EXT to return Function Menu.

Travel Adjust	
Elevator	U100.0% D100.0%
Aileron	L100.0% R100.0%
Throttle	H100.0% L100.0%
Rudder	L100.0% R100.0%

Travel Adjust	
Gear	+100.0% -100.0%
Flap	U100.0% D100.0%
AUX2	+100.0% -100.0%
AUX3	+100.0% -100.0%

Travel Adjust	
AUX4	+100.0% -100.0%
AUX5	+100.0% -100.0%
AUX6	+100.0% -100.0%
AUX7	+100.0% -100.0%

d. Trainer



Press UP or DN to select **Switch**, press R or L to select "Right Trim".

Press UP or DN to select **Flap**, AUX2, AUX3, and press R or L to select "Active". Then press EXT to return to the "Main Menu".

Trainer	
Switch	Right Trim
Elevator	Inhibit
Aileron	Inhibit
Throttle	Inhibit
Rudder	Inhibit
Gear	Inhibit
Flap	Active
AUX2	Active
AUX3	Active

e. slave remote controller data wireless copy

• Master remote controller



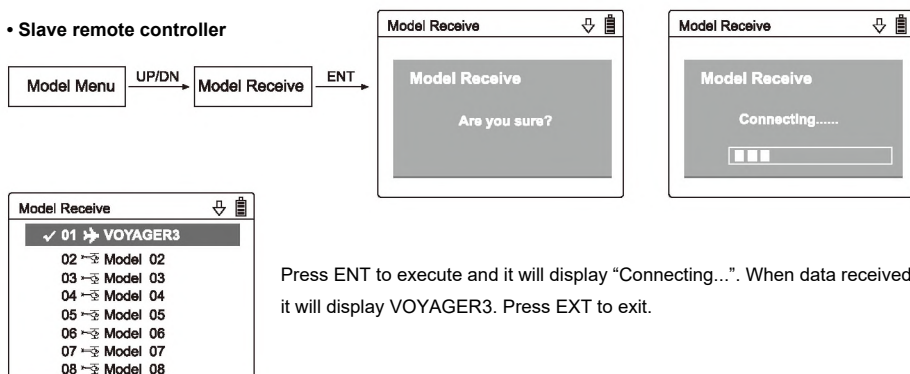
Model Transmit	
✓ 01	VOYAGER3
Warning	
No. 01 → VOYAGER3 01	
Transmitting.....	
01 → Model 01	
08 → Model 08	

Model Transmit	
✓ 01	VOYAGER3
02	Model 02
03	Model 03
04	Model 04
05	Model 05
06	Model 06
07	Model 07
08	Model 08

Model Transmit	
✓ 01	VOYAGER3
Warning	
No. 01 → VOYAGER3 01	
Are you sure?	
01	Model 01
08	Model 08

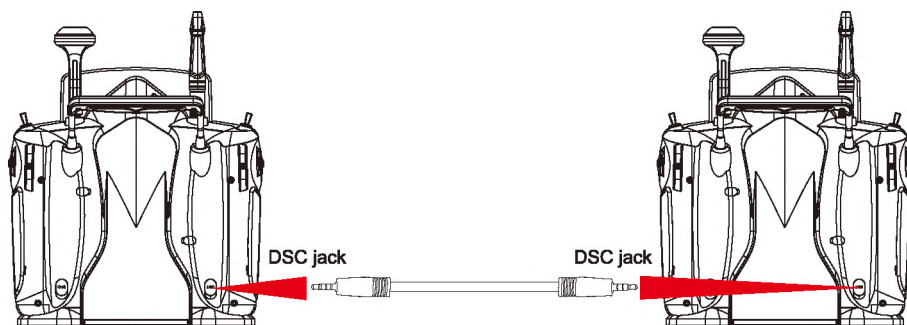
Press UP or DN to choose model "VOYAGER3" and press ENT to confirm. It will display an Ask interface "Are you sure?", then press ENT to confirm. "Transmitting" interface will display, press EXT to exit after data receiving finished.

• Slave remote controller

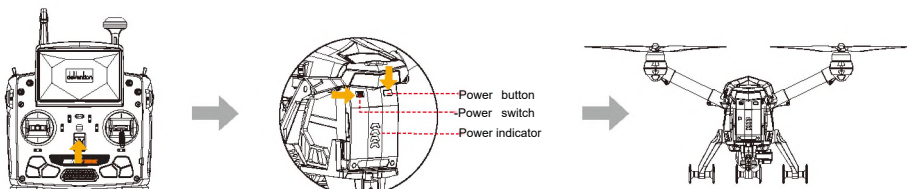


f. Connection between master and slave remote controllers

- 1 Turn off the radio power and insert the training cable to both remote controller's DSC jack.



- 2 Turn on the power of the master and slave remote controllers at the same time, then turn on the drone power to bind the code.



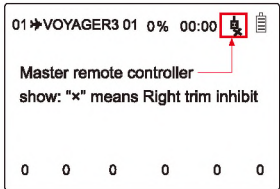
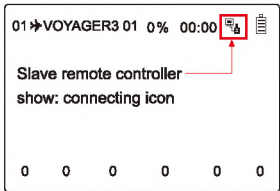
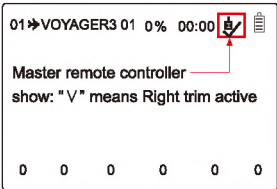
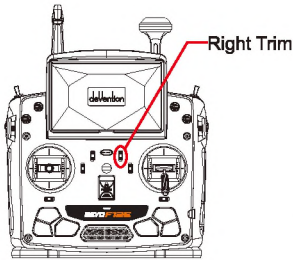
Turn on the master and slave remote controllers simultaneously

Turn on drone power

Within approx. 40 sec. the red LED light will stop flashing indicating that the code binding has finished.

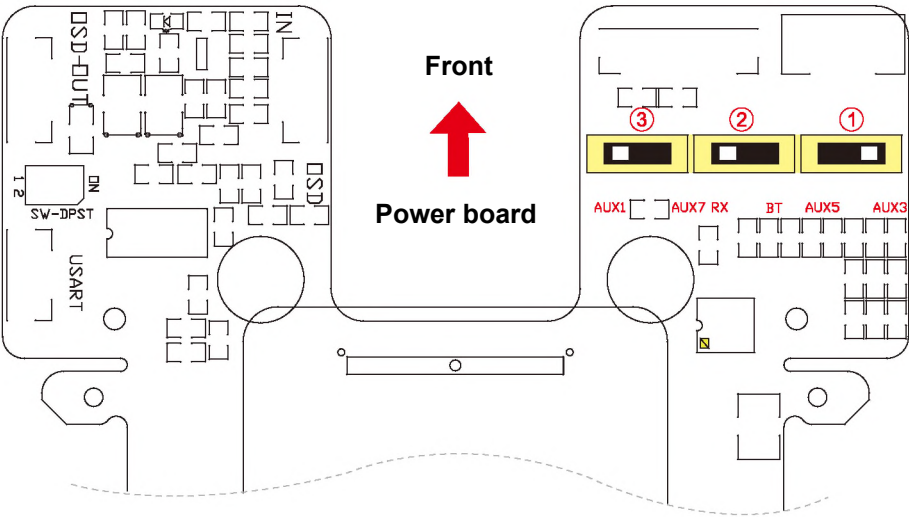
VOYAGER3

③ When press the train switch (Right Trim) to activate the training function and the status is "V", the pilot can operate the slave remote controller to control gimbal pitch and horizontal rotation and camera capture. When press the train switch (Right Trim) to inhibit the training function and the status is "x", the pilot can operate the master remote controller to control gimbal pitch and horizontal rotation and camera capture.



g. Aircraft switch position setting

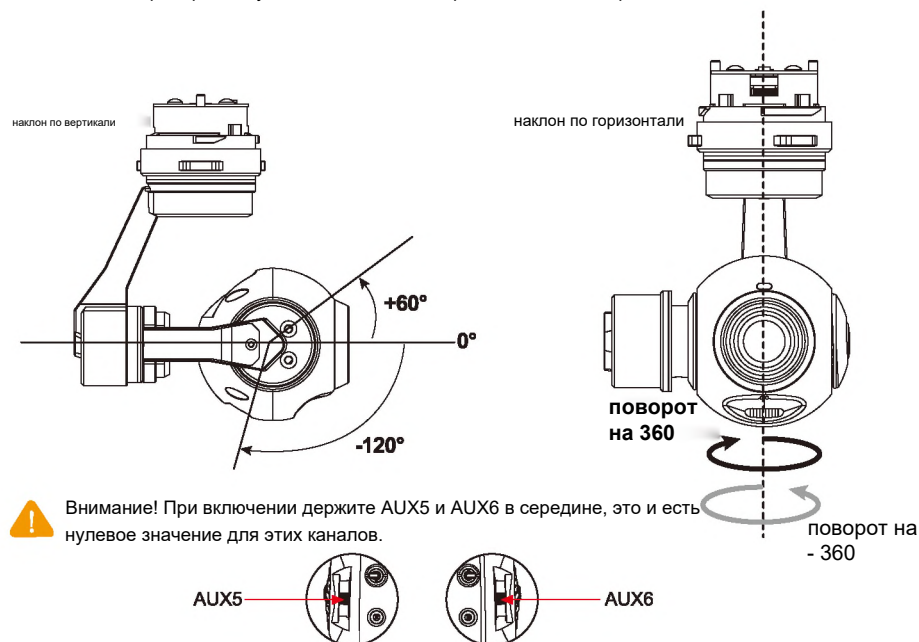
S/N	Switch name	Switch position	Position instruction
①	Remote cotroller toggle switch	Toggle switch to AUX3 position	Dual-remote cotrollers
②	Gimbal toggle switch	Toggle switch to RX position	Dual-remote cotrollers control
③	Camera toggle switch	Toggle switch to AUX1 position	Dual-remote cotrollers control



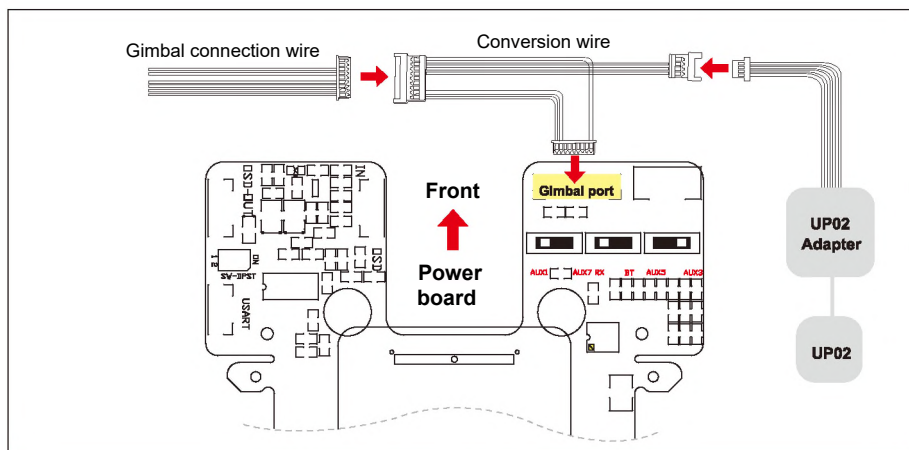
4.3 Инструкция по работе подвеса

Трех осевой подвес замечательно стабилизирует камеру для превосходного видео и фото.

Вы можете контролировать угол наклона как по вертикали так и по горизонтали.



- Подключение кабеля для апгрейда камеры.

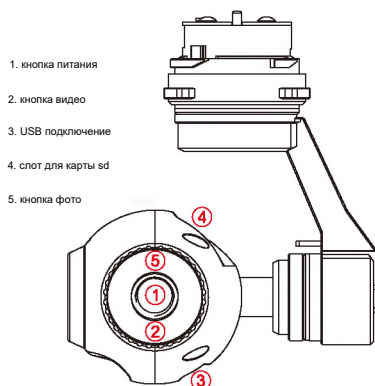


4.4 Настройки камеры

Камера поддерживает Micro SD размером до 64G.

Камера выключена: Для включения камеры, Вам необходимо нажать кнопку включения и удерживать ее в течении 3х секунд. Для выключения – нажатие в течении 3х секунд.

Подключение USB: Когда камера включена, вы можете использовать микро USB кабель для подключения к камере. Или используйте картридер.



- Выбор канала для передачи видео картинки.

канал	1	2	3	4	5	6	7	8
частота	5866MHz	5847MHz	5828MHz	5809MHz	5790MHz	5771MHz	5752MHz	5733MHz
позиция тумблеров	ON 1 2 3	ON 1 2 3	ON 1 2 3	ON 1 2 3	ON 1 2 3	ON 1 2 3	ON 1 2 3	ON 1 2 3

Внимание: только 2,4,6,8 каналы используются для камер стандарта FCC

- Фото и видео инструкция.



- Карта памяти micro SD должна быть установлена в камеру до подачи питания. Достать можно так же, только при отключенном питании дрона.
- После включения камеры, красный светодиод горит постоянно, происходит инициализация камеры. Красный светодиод мигает с интервалом в 2 секунды, камера готова к использованию.

а. Фото съемка с использованием пульта управления Devo F12E

Переключатель	Настройка пульта	Инструкция по использованию
AILE D/R	<p>Model Menu</p> <p>↓</p> <p>Device Output</p> <p>↓</p> <p>AUX7</p> <p>↓</p> <p>AILE D/R</p> <p>↓</p> <p>Active</p>	<p>Переключите тумблер с позиции "0" в позицию "1", подержите 1-2 секунды и верните тумблер в положение "0". Камера сделает фото. Повторите операцию для следующей фотографии.</p>

б. Управление с кнопок на камере.

• Фото

Нажмите кнопку "Фото", камеры снимет одну фотографию.

• Видео

Нажмите кнопку "Видео" для старта записи видео. Красный индикатор начнет мигать с периодичностью в 0.5 секунд. Это означает что запись началась. Нажмите повторно для остановки записи.

с. Программное обеспечение для Android и IOS систем.

• Скачать и установка программного обеспечения


① Загрузите необходимое приложение с сайта компании. Приложение "Camera Assist".
www.walkera.com

② Apple IOS система , скачать программное обеспечение "Camera Assist от App Store .

• Connection introduction

① Нажмите и удерживайте кнопку фото более 3х секунд. Включится WiFi.

② Войдите в настройки телефона и подключитесь к включенному WiFi. Название точки доступа WK-Camera. Пароль для подключения – 12345678. После подключения запускаем наше приложение.

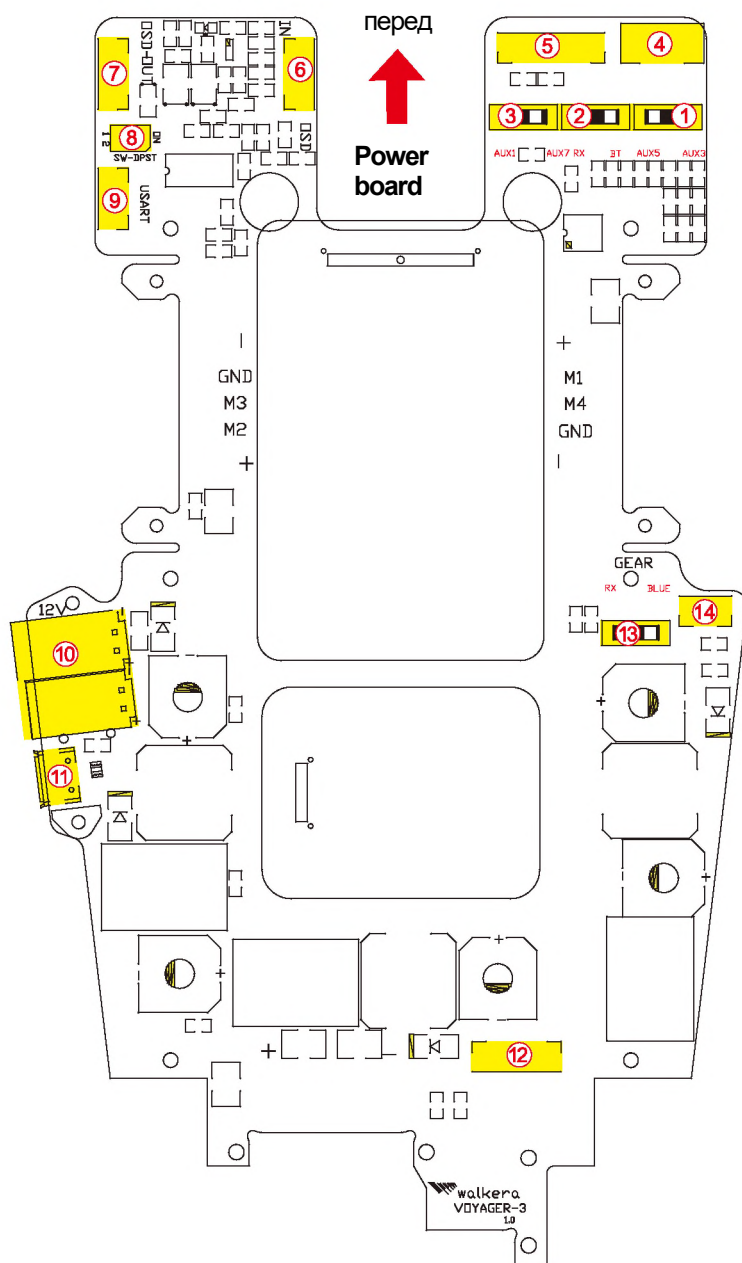
③  Папка для видео видеосъемка запись на мобильный настройки



File folder → Snapshot → Mobile record → Settings

VOYAGER 3

4.5 Инструкция платы питания



Номер	Название	Функция
①	переключатель для использования сдвоенного управления	 Переключатель в позицию AUX3 – сдвоенное управление
		 Переключатель в позицию AUX5 – управление одним пультом
②	управление подвесом	 переключатель в позицию RX – очки, сдвоенное управление и наземная станция доступны для управления.
		 переключатель в позицию BT – управление одним пультом и наземной станцией.
③	управление камерой	 переключатель в позицию AUX1 – сдвоенное управление камерой
		 переключатель в позицию AUX7 – управление камерой одним пультом
④	Серво порт шасси	Подключение серво привод шасси
⑤	Порт подвеса	Подключение подвеса
⑥	входящий порт OSD	Подключается камера
⑦	исходящий порт OSD	подключается передатчик на 5.8G
⑧	переключатель на OSD	заводское положение 
⑨	порт прошивки OSD	подключается UP02 адаптер
⑩	Порт питания 12V	выход питания 12V
⑪	Порт USB	Подключение USB-кабеля.
⑫	Питание светодиодов.	Подключение панели светодиодов.
⑬	Переключатель работы шасси	 Переключатель в позиции RX – управление шасси с помощью пульта управления
		 Переключатель в позиции BLUE – управление шасси с помощью пульта управления и наземной станции
⑭	Задний порт серво шасси.	Подключение задних серво привод шасси

4.6 Контроллер управления FCS-RX702



FCS-RX701 (FCC) and FCS-RX702(CE) main controller port are same.

4.7 Инструкция на зарядное устройство

Для зарядки аккумулятора переведите слайдер в положение "ON", нажмите на кнопку включения в течении 3-4 секунд.

