

NINCO®



NH90118

GUARDIAN

*MANUAL DEL USUARIO
USER HANDBOOK
MANUAL DO USUARIO
MANUEL DE L'UTILISATEUR*

Consejos para un vuelo seguro

1. Vuele en un espacio amplio y abierto, libre de obstáculos de gran tamaño como edificios, árboles o tendidos eléctricos a menos de 30 m ya que pueden interferir en la señal GPS y verse dañado el dron. No vuele cerca de estructuras metálicas o campos magnéticos.



2. Coloque el aparato sobre una superficie plana y estable antes de despegar. Una vez encendido, el Guardian realizará un auto-chequeo tanto de los sistemas de control como sobre el gimbal. No toque ni mueva el Guardian durante este proceso, ya que podría dar error el auto-chequeo y provocar un calibrado defectuoso.

3. El Guardian no puede despegar si no obtiene la señal de suficientes satélites GPS y se ilumina el símbolo "F" en la pantalla. No conecte el modo de seguimiento hasta que el dron no capte 10 satélites GPS y aparezca "F". En el supuesto de que no encuentre suficientes satélites, busque otra ubicación.

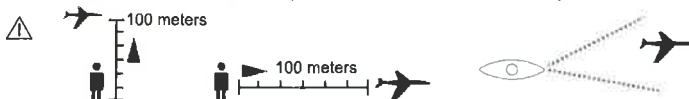
4. No vuele el aparato en situaciones de fuertes vientos, lluvia, rayos, nieve o niebla. Unas deficientes condiciones meteorológicas pueden producir la pérdida de la señal GPS e incluso dañar el aparato.



5. Mantenga el dron a cinco metros de personas o animales al iniciar el despegue. No vuele a través de grandes obstáculos. No vuele sobre las multitudes.



6. Recomendamos mantener la altura de vuelo en un rango de hasta 100m pese a que el alcance de la radio llega a 1km. Mantenga siempre su Guardian dentro de su campo visual.



7. Si Guardian se desviara repentinamente o mantuviera su ascenso más de 6 m a causa de interferencias externas, pulse inmediatamente el botón "hover" y seguidamente "aterrizaje" para hacer que su Guardian aterrice con seguridad.

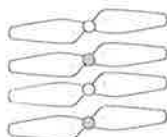
8. Asegúrese del buen estado de los componentes y cárguelos completamente antes de su uso.

Contenido de la caja

Por favor, compruebe el contenido:



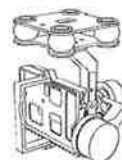
1 x Drone



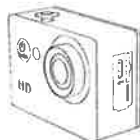
4 x Hélices



2 x Patines



1 x Gimbal



1 x Cámara



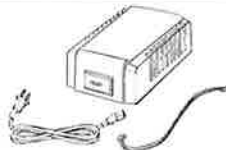
1 x Reloj GPS



1 x Emisora (opcional)



1 x Batería



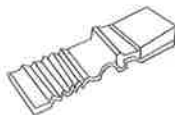
1 x Cargador/balaceador con cable



1 x Cable USB



1 x Maletín



1 x Conector para sincronización



1 x Manual de instrucciones

El contenido de la caja puede diferir según las diferentes configuraciones del producto.

Paso 1. Carga (Imagen 1)

Encienda la batería, la emisora (si está incluida), el reloj y la cámara para comprobar el nivel de batería.

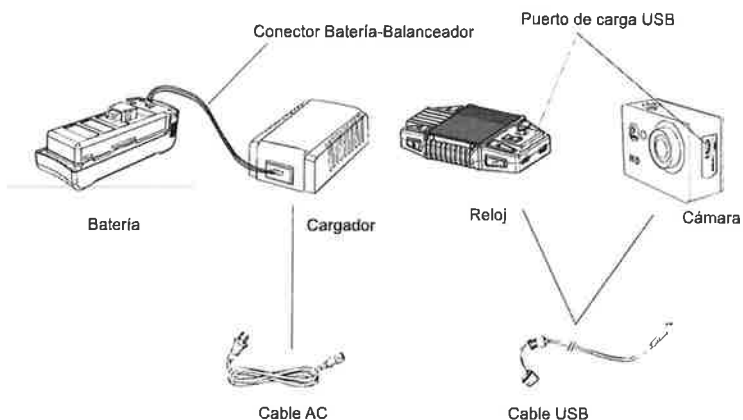
Conecte el cable al cargador y, a su vez, conecte éste al enchufe de 100-240v.

Cuando la batería se esté cargando, los LEDs se iluminarán indicando el estado de carga.

Los LEDs del cargador también parpadearán de uno en uno, indicando el estado del proceso de carga.

Una vez que los cuatro LEDs quedan fijos, la batería estará completamente cargada. Tanto el reloj como la cámara utilizan el USB para cargarse.

Imagen1 :



Tiempo de carga:

Batería: 2 horas

Reloj: 1 hora

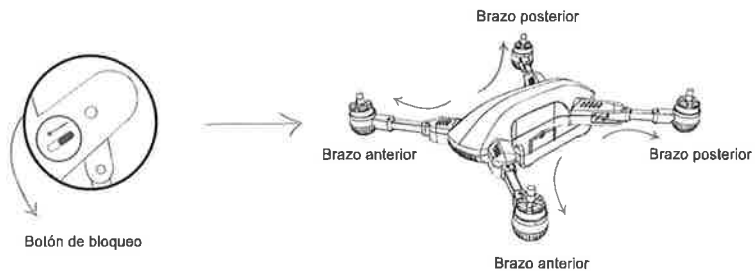
Cámara: 2 horas

Atención: Conecte el cable del balanceador a la batería tal y como se indica. Si no se conecta correctamente, los 4 LEDs de la batería parpadearán continuamente y la batería no recibirá carga.

Paso 2. Despliegue el aparato (Imagen 2)

Presione hacia abajo el botón de bloqueo y mueva los brazos del dron hasta el tope. El brazo quedará fijado cuando oiga un "click". Despliegue primero los brazos posteriores antes de desplegar los anteriores. Para plegar el dron, presione hacia abajo el botón del bloqueo y mueva los brazos del dron en sentido opuesto.

Imagen 2 :

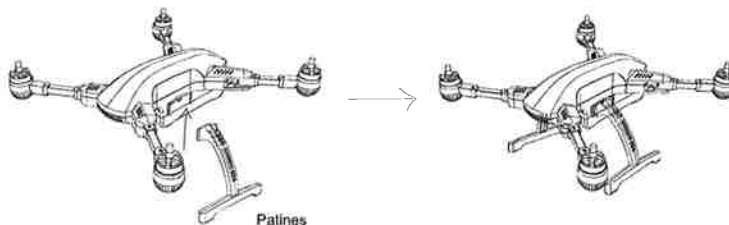


Atención: No olvide deslizar el botón de bloqueo cada vez que despliega los brazos del dron. De no hacerlo, el bloqueo del brazo podría verse dañado.

Paso 3. Patines (Imagen 3)

Introduzca los patines en las guías de la carcasa del dron y deslicelos hasta que se fijen. Para desmontar los patines sólo tiene que tirar suavemente de ellos.

Imagen 3 :



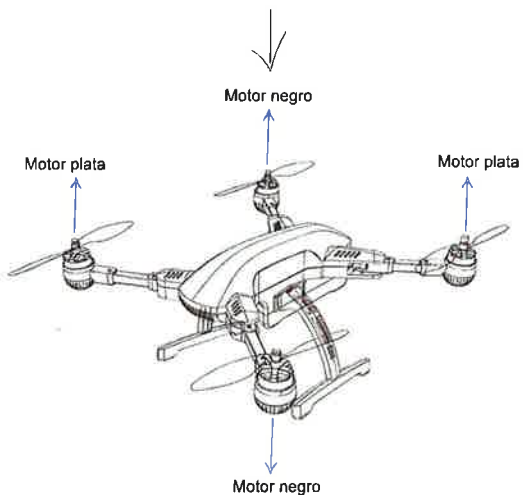
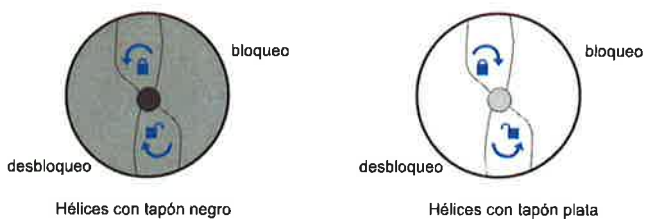
Paso 4. Hélices (Imagen 4)

Coloque las hélices con el centro plateado en los motores plateados y fíjelas haciéndolas girar en sentido horario.

Coloque las hélices con el centro negro en los motores negros y fíjelas haciéndolas girar en sentido anti-horario.

Para extraer las hélices, gírelas en sentido contrario al indicado anteriormente.

Imagen 4 :



Atención: Asegúrese de que las hélices están fijadas al motor correcto antes de iniciar el despegue, de lo contrario, el dron podría accidentarse.

Paso 5. Gimbal y cámara (imagen 5)

Desatornille la fijación de la cámara del gimbal.

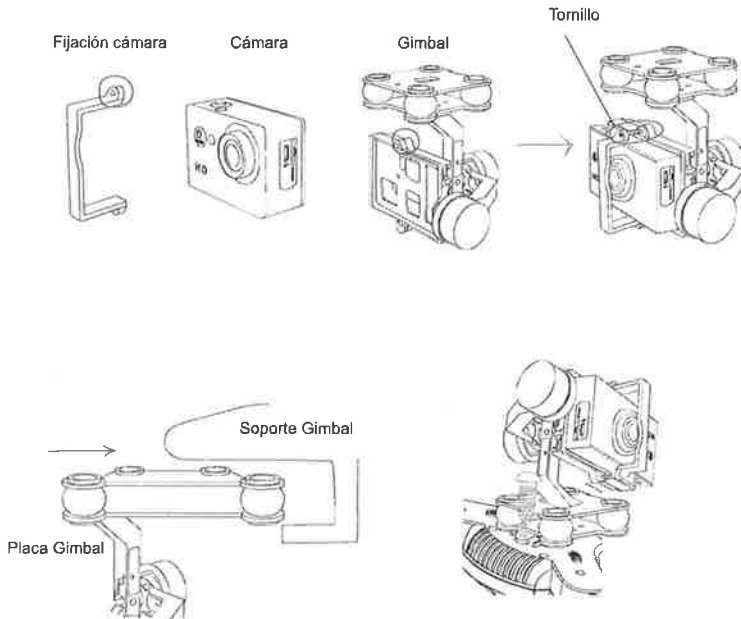
Coloque la cámara en el marco del gimbal (la óptica de la cámara debe quedar a la derecha).

Ajuste la fijación de la cámara al gimbal con el tornillo.

Coloque el gimbal en la parte inferior del dron.

Deslice la placa electrónica del gimbal hasta que el agujero del tornillo de la misma coincida con el agujero del tornillo en la parte inferior del dron. Fijelo mediante el tornillo.

Imagen 5 :

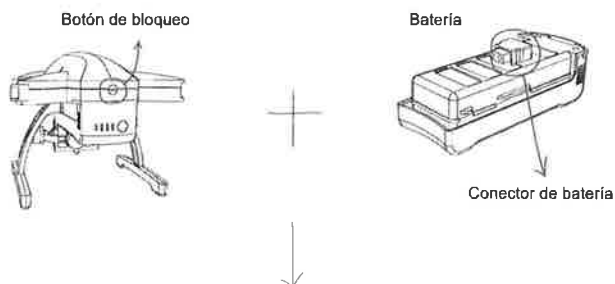


Atención: Coloque el gimbal única y exclusivamente con el dron apagado, si no, dañará el gimbal. Bajo ninguna circunstancia coloque o extraiga el gimbal con el dron encendido.

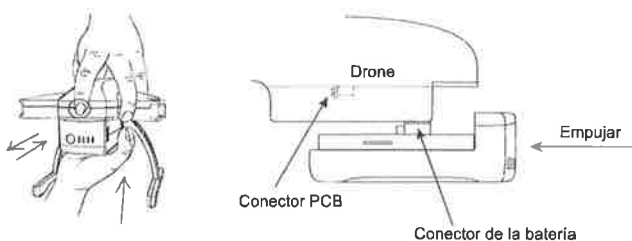
Paso 6. Batería (Imagen 6)

Deslice el botón de bloqueo de la parte posterior del dron. Introduzca la batería y hágala encajar con el conector de la PCB y deslicela hasta que quede ajustada (se indica mediante un "click"). Para extraerla, deslice el botón de bloqueo y extraiga la batería, deslizándola hacia atrás.

Imagen 6 :



Cómo colocar y retirar la batería



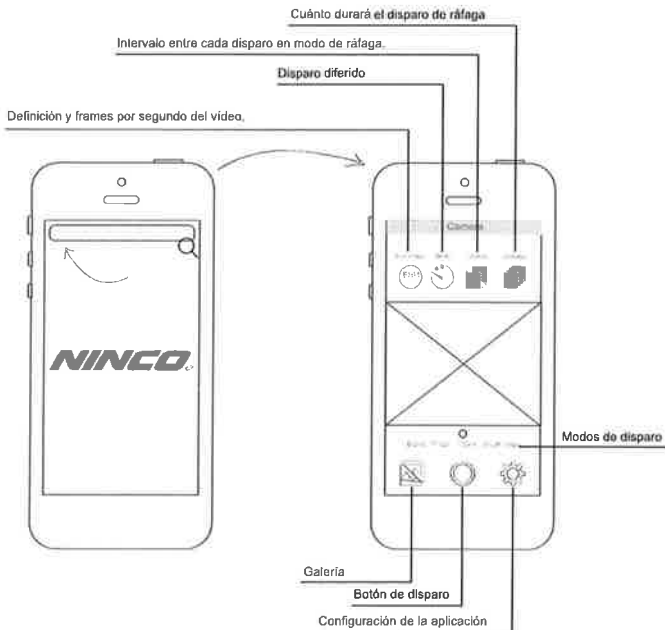
Precaución: No coloque o retire la batería mientras está encendida, de lo contrario, podría llegar a dañarla.

No fuerce la batería dentro del canopy del dron si se queda bloqueada. Vuelva a intentar encajar correctamente el conector de la batería en el conector del PCB.

Paso 7. Aplicación de la cámara

Busque "Ninco" en el Apple Store o Google Play para descargarla en su dispositivo. Encienda la cámara y conecte su dispositivo móvil al wifi de la misma (Id: Istarcam, contraseña inicial: 1234567890) Abra la aplicación en su dispositivo y le aparecerá la interface de vídeo en streaming.

Imagen 7: Configuración de la aplicación



Atención: Las fotos y vídeos se guardan en la tarjeta SD de la cámara. Sólo puede reproducir las imágenes y vídeos en su dispositivo mientras está conectado al WIFI de la cámara o si los ha descargado previamente. La aplicación "Ninco" requiere Android 4.2 o posterior, o IOS 7.1 o posterior.

Puesta en marcha de la cámara (Imagen 8)

Introduzca la tarjeta Micro SD (no suministrada) en la cámara. La cámara admite una Micro SD con una capacidad máxima de 64GB.

Pulse el botón de encendido de la cámara y manténgalo apretado. La pantalla de la cámara le mostrará el ID. de la red WIFI así como la contraseña inicial.

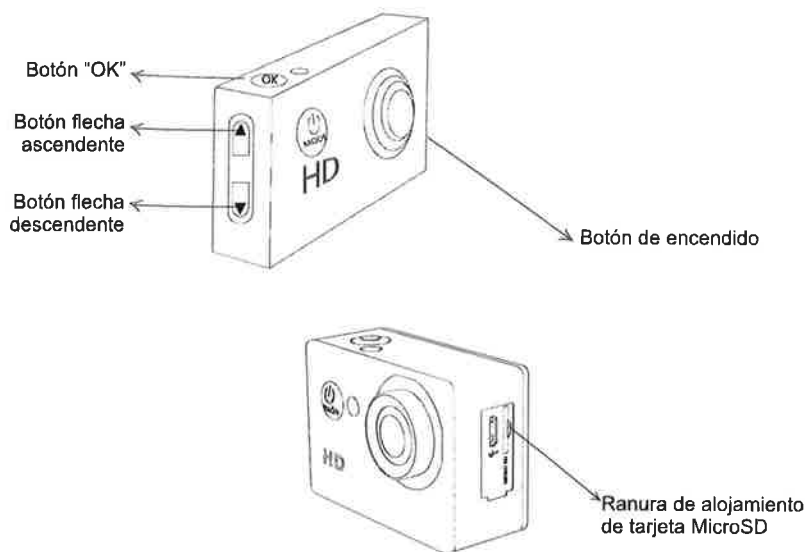
Pulse la tecla con la flecha descendente para cerrar la pantalla del wifi y entrar en la interface de vídeo en streaming. A continuación, pulse la tecla con la flecha ascendente para entrar en el menú de configuración.

Pulse la tecla ascendente o descendente para cambiar los parámetros de definición del vídeo, idioma, contraseña...

Pulse OK para confirmar los cambios.

Pulse el botón de encendido una vez para salir del menú de configuración.

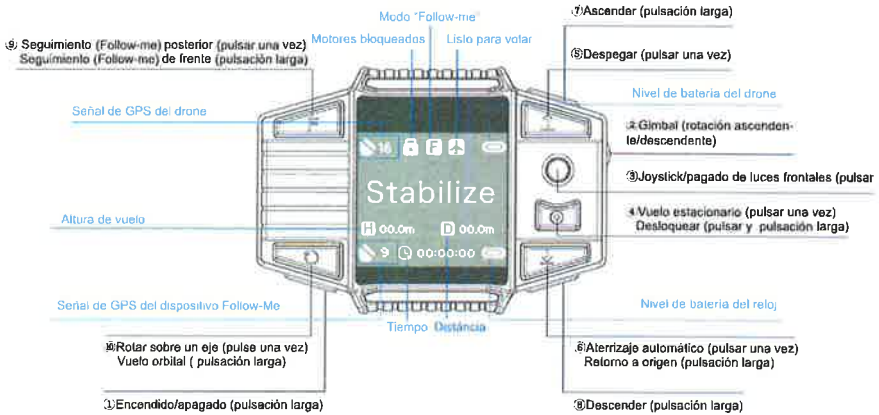
Imagen 8 :



Precaución: No inserte o extraiga la tarjeta SD mientras la cámara está encendida.

Instrucciones del reloj GPS (Imagen 9)

Imagen 9 :

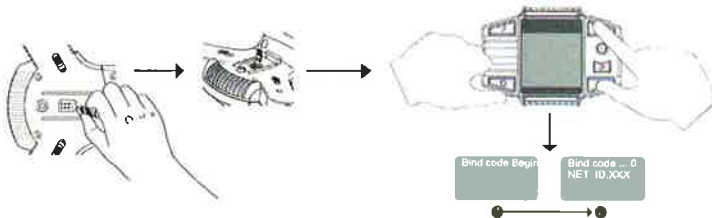


Precaución: No pulse dos botones a la vez ya que uno puede interferir sobre el otro. Pulse el boto de vuelo estacionario antes de cambiar de un modo de vuelo a otro.

Sincronización

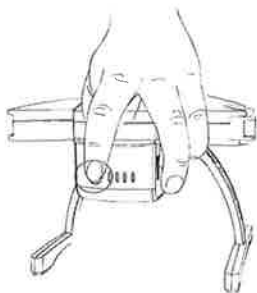
El drone está vinculado con el reloj de fábrica. Si usase la emisora (opcional) debería volver a sincronizar el drone con el reloj para volver a usar este último.

Drone a reloj: Conecte el pequeño conector suministrado a las agujas del soporte del gimbal para provocar un pequeño cortocircuito. Encienda el drone y retire inmediatamente el conector. Acto seguido, encienda el reloj y mantenga pulsados los botones de ascenso y de descenso a la vez durante unos segundos hasta que indique en pantalla "Bind code". El reloj se vinculará al drone y la pantalla mostrará la interface de control.



Preparativos antes del vuelo.

1. Coloque el Guardian en una superficie plana y estable y encienda la batería manteniendo pulsado el botón de encendido en la parte posterior de la misma. El droné iniciará un check-control cuando las luces rojas y azules parpadeen rápidamente.
2. En el momento en que los LEDs azules parpadeen más lentamente y el droné emita un "di-di" quiere decir que el check-control de los sistemas se ha completado.
3. Cuando el Gimbal se estabiliza, se indica mediante un segundo "di-di"
4. Mantenga pulsado el botón de encendido para encender el reloj. Al cabo de unos segundos, el reloj quedará vinculado al droné. Espere hasta que el droné capte la señal de al menos 10 satélites y aparezca en pantalla "GPS" antes de despegar. Si la recepción de la señal GPS es demasiado débil, diríjase a otra ubicación.



Precaución: Si su Guardian no recibe ningún comando durante 10 minutos mientras está encendido, emitirá un sonido de alarma, lo cual es normal. Para detener el sonido, arme los motores o apague la batería.

Despegue mediante pulsación.



Antes de despegar, mantenga pulsado el botón de armado de motores para ponerlos en marcha y compruebe que giran correctamente.

Pulse el botón de despegue mientras los motores estén girando. El Guardian ascenderá cinco metros y se mantendrá suspendido en vuelo.



Precaución: Los motores se pararán si el drone no despegue seis segundos después de haber armado los motores.

Controles básicos de vuelo



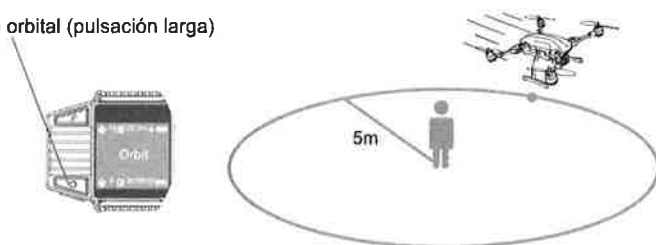
- ▲ Deslice el joystick hacia arriba y el Guardian volará hacia delante.
- ▼ Deslice el joystick hacia abajo y el Guardian volará marcha atrás.
- ↔ Deslice el joystick hacia la izquierda y el Guardian volará lateralmente a la izquierda. Deslice el joystick hacia la derecha y el Guardian volará lateralmente hacia la derecha.
- ↑ Mantenga pulsado el botón de ascenso para que su Guardian ascienda hasta una altura máxima de 30 metros.
- ↓ Mantenga pulsado el botón de descenso para que su Guardian descienda hasta una altura mínima de 5 metros.
- ⊕ Cuando libere el joystick, su Guardian se mantendrá suspendido en vuelo.

Vuelo orbital (punto de interés)



Mantenga pulsado el botón de vuelo orbital de su Guardian para que éste realice un vuelo orbital frente a usted. El radio de la órbita es de 5m aproximadamente. Durante el vuelo orbital, deslice el joystick hacia la izquierda y la órbita se reducirá en 0,5m. Si desliza el joystick hacia la derecha, la órbita aumentará en 0,5m. Pulsando el botón de vuelo estacionario cancelará el modo de vuelo orbital.

Vuelo orbital (pulsación larga)

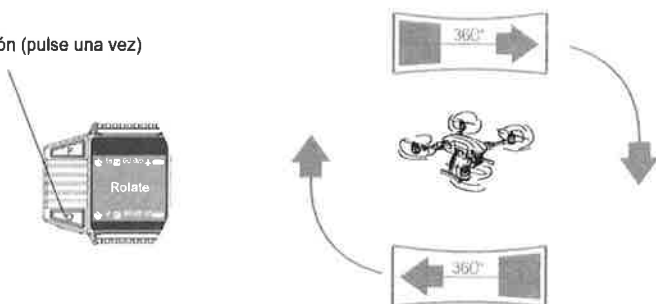


Rotación (imagen panorámica)



Pulse el botón de vuelo orbital y su Guardian volará en rotación de manera automática en el sentido de las agujas del reloj. Para detener la rotación, pulse el botón de vuelo estacionario. Este modo de rotación no sólo se utiliza para imágenes panorámicas, sino también para cambiar la orientación del dron.

Rotación (pulsé una vez)



Seguimiento (Follow Me)



Una vez el reloj recibe la señal de diez satélites GPS y aparece " F ", pulse el botón de seguimiento una vez y empiece a moverse. Su Guardian le seguirá automáticamente a una distancia de cinco metros detrás suyo, estando la cámara siempre enfocándolo.

Cuando se detenga, el dron permanecerá suspendido en el aire cerca de usted. En ese momento, detenga el modo de seguimiento pulsando el botón de vuelo estacionario.

Asimismo, si mantiene pulsado el botón de seguimiento, se activará el modo seguimiento frontal, por lo que el dron le seguirá precediéndole a unos cinco metros.

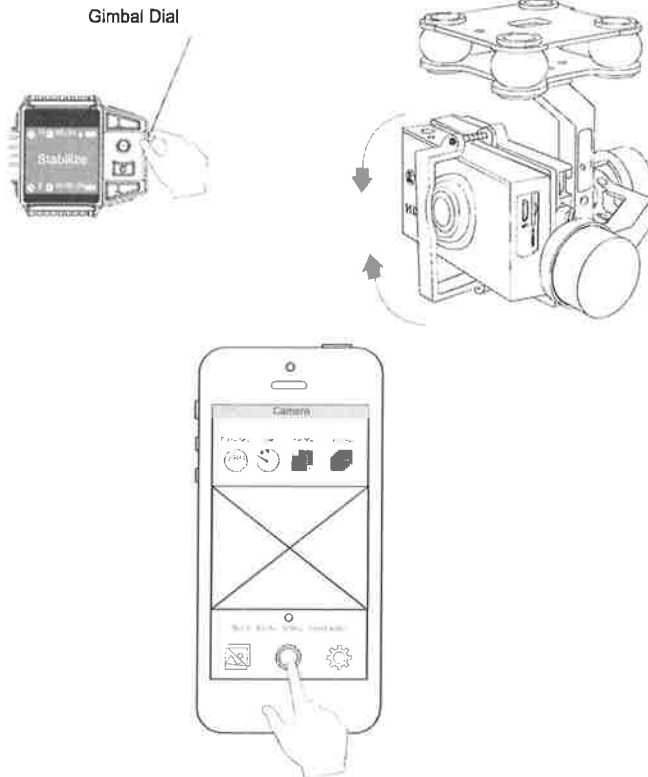
Follow-me (pulsar una vez)



Precaución: Visualice el camino para asegurarse de que no hay ningún obstáculo antes de activar este modo.

Tomas aéreas

Puede ajustar el ángulo de la cámara hasta 90° moviendo el dial del reloj. Si mueve el dial hacia arriba, el gimbal se inclinará hacia arriba. Si mueve el dial hacia abajo, el gimbal se inclinará hacia abajo. Abra la aplicación en el dispositivo móvil conectado a la cámara y pulse el botón rojo en medio para tomar fotos o vídeos en todo momento.



Precaución: La distancia de transmisión de la imagen es de 50m aproximadamente. La imagen de vídeo en streaming será recibida con retraso en la aplicación si el dron vuela demasiado lejos de su dispositivo portátil.

Aterrizaje

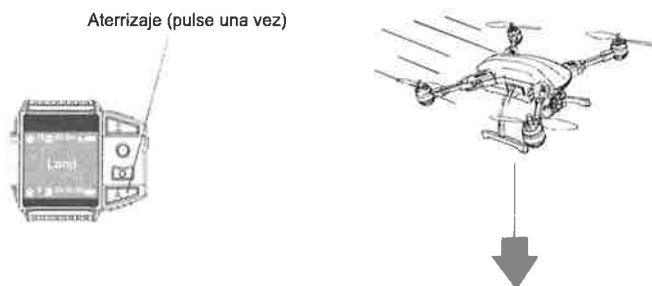


Pulse el botón de aterrizaje y el dron aterrizará suavemente en el punto en que se encuentre. Escoja una superficie plana y segura para aterrizarlo.

Cuando su Guardian se aproxime al suelo, puede dar pequeños saltos hasta encontrar una superficie plana.

Los motores se pararán cinco segundos después de aterrizar.

Durante el proceso de aterrizaje, puede mantener el dron suspendido y cambiar su posición si el área no es adecuada para su aterrizaje.



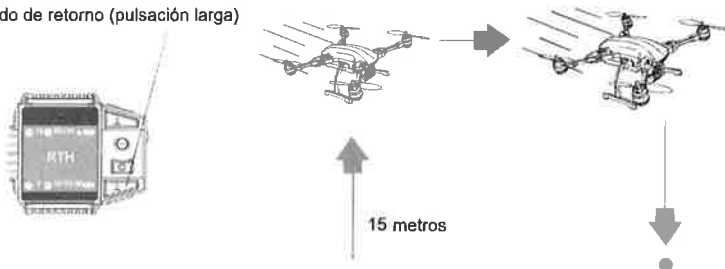
Modo de retorno (Return Home)



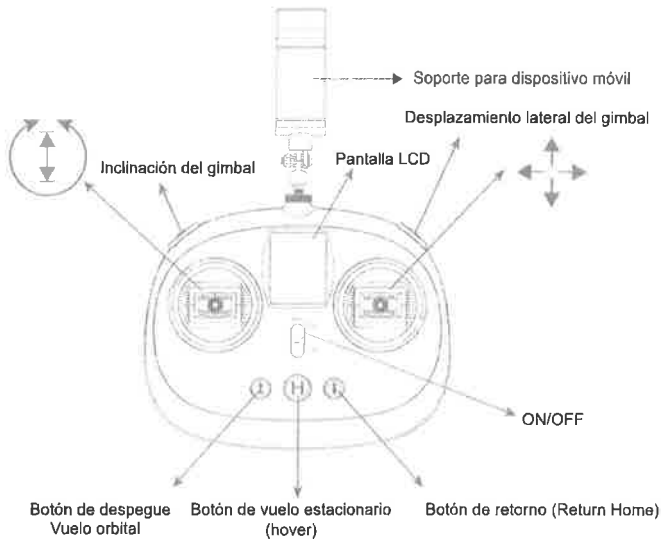
Realice una pulsación larga sobre el botón de aterrizaje y el dron subirá 15 metros, volará hacia atrás lentamente hacia el punto de despegue y aterrizará. Si usted detecta que hay un obstáculo en el camino de vuelta, puede mantener el dron en suspensión y hacerlo volver por otro lado.

El modo de retorno sólo está operativo si el dron se encuentra a un máximo de 5 metros del punto de despegue.

Modo de retorno (pulsación larga)



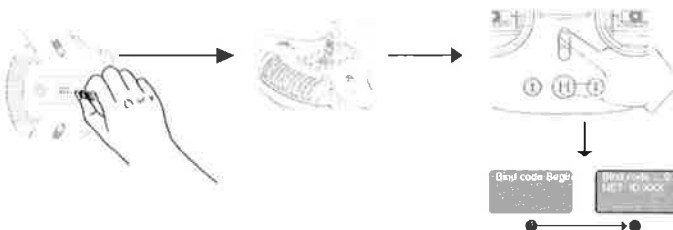
Instrucciones para la emisora.



Sincronización:

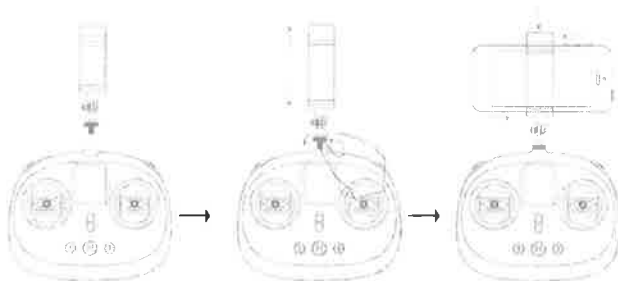
El drone está vinculado con el reloj de fábrica. Si usase la emisora (opcional) debería sincronizarla. De la misma manera, si usara el reloj posteriormente, deberá volver a sincronizarlo pese a haberlo hecho ya antes de usar la emisora.

Drone a emisora: Conecte el pequeño conector suministrado a las agujas del soporte del gimbal para provocar un pequeño cortocircuito. Encienda el drone y retire inmediatamente el conector. Acto seguido, encienda la emisora mientras mantiene pulsados los botones de vuelo estacionario y aterrizaje hasta que indique en pantalla "Bind code". La emisora se vinculará al drone y la pantalla mostrará la interface de control.

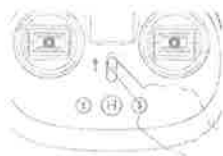


Prepare la emisora

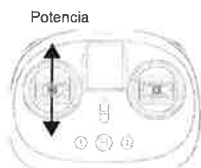
1. Coloque el soporte del dispositivo móvil en la parte superior, fijándolo mediante la tuerca y asegurándose que mira hacia usted.
2. Ajuste el soporte a la posición deseada, y apriete el soporte hasta que su dispositivo móvil quede fijado. Conecte su dispositivo móvil al wifi de la cámara del dron.



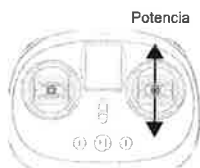
3. Coloque el dron en una superficie plana y estable y enciéndalo.
4. El dron realizará las comprobaciones de los sistemas y del gimbal. Cuando se hayan comprobado los sistemas, el led azul parpadeará lentamente y cuando el gimbal quede estabilizado, se indicará mediante un "beep".
5. Encienda la emisora y espere unos segundos para que se vincule al dron.
6. Una vez su Guardian se vincula a la emisora y recibe la señal de 10 satélites, estará listo para despegar.



Modos de control: El modo de control por defecto es el normal, que necesita la señal de 10 satélites GPS para ponerse en marcha. En modo profesional, su Guardian puede volar sin señal GPS. Para cambiar el modo de control, mantenga pulsado el botón de vuelo estacionario mientras enciende la emisora.



Modo Americano

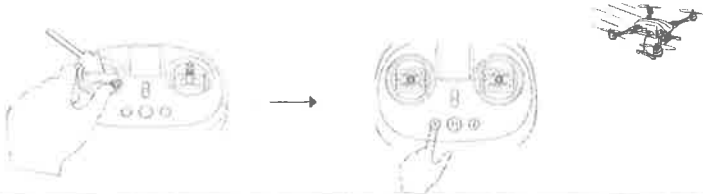


Modo Japonés


Consejo: el stick izquierdo es el que se usa para acelerar por defecto. El usuario puede cambiar el stick de aceleración al stick derecho manteniendo pulsado el botón de aterrizaje mientras enciende la emisora. Para volver al modo americano, hay que mantener pulsado el botón de despegue mientras se enciende la emisora.


Despegue


- 1 Arme los motores desplazando el stick izquierdo a la esquina inferior derecha, manteniéndolo así durante 3 segundos.
- 2 Al pulsar el botón de despegue, su Guardian despegará a 5 metros de altura y se mantendrá en vuelo estacionario. También puede hacer aterrizar su Guardian llevando el stick hacia abajo.





Posiciones de control (modo americano)


- 


1. Mueva el stick izquierdo hacia arriba para que su Guardian ascienda.
- 


2. Mueva el stick izquierdo hacia abajo para que su Guardian descienda.
- 

3. Mueva el stick izquierdo hacia la izquierda para que su Guardian gire a la izquierda.
- 

4. Mueva el stick izquierdo hacia la derecha para que su Guardian gire a la derecha.
- 

5. Mueva el stick derecho hacia delante para que su Guardian avance.
- 

6. Mueva el stick derecho hacia atrás para que su Guardian retroceda.
- 

7. Pulse el stick derecho hacia la izquierda para que su Guardian se mueva lateralmente a la izquierda.
- 

8. Pulse el stick derecho hacia la derecha para que su Guardian se mueva lateralmente a la derecha. Cuando el stick derecho vuelve al centro, el Guardian permanecerá en vuelo estacionario.

Nota: Si el Guardian no despegue 6 segundos después de haber armado los motores, los motores se pararán y tendrá que volver a armarlos.

Vuelo inteligente



1. Mediante una pulsación larga del botón de la izquierda, su Guardian realizará vuelo orbital.



2. Pulsando el botón central, su Guardian realizará vuelo estacionario.



3. Pulsando el botón de la izquierda hará que su Guardian aterrice automáticamente en el mismo punto.

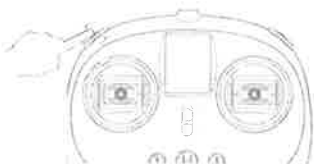
Manteniendo pulsado el botón de la derecha hará que su Guardian aterrice en el punto de origen.

También puede aterrizar su Guardian moviendo suavemente hacia abajo el stick izquierdo. No lo mueva bruscamente y completamente hacia abajo ya que podría accidentar el dron contra el suelo. Una vez aterrizado, lleve el stick izquierdo a la posición más baja y manténgalo durante tres segundos para parar los motores.

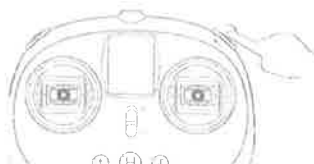
Control del Gimbal

El dial izquierdo se utiliza para inclinar el gimbal en un rango de 90°.

El dial derecho se usa para mover lateralmente el gimbal en un rango de 90°



90°



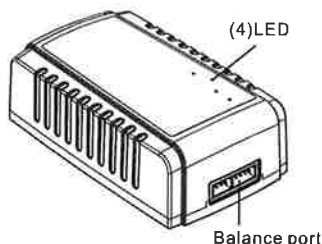
90°

Failsafe

1. Si se pierde la señal de la emisora o del reloj, su Guardian volverá automáticamente al punto de origen.
2. Cuando el nivel de batería es demasiado bajo, su Guardian emitirá una alarma audible, los LEDs rojos parpadearán y aterrizará automáticamente en el punto en que se encuentre.
3. El radio de la señal del reloj es de hasta 50m, y el de la emisora es de hasta 1km. Si el drone vuela fuera del alcance de los emisores y pierde la conexión, automáticamente hará un vuelo estacionario y volverá al punto de origen.

ESPECIFICACIONES DEL CARGADOR

AC Input:-----	100-240V
Battery Type:-----	LiPo
Cell Count:-----	2-3S
Charge Current:-----	2A ±10%
Circuit Power:-----	25W
Balance Current:-----	400mA
Dimension:-----	110*65*38mm
Weight:-----	150g



Atención:

Este cargador solo es apto para cargar las baterías Li-Po de su Guardian. Su uso para cargar otra batería invalida la garantía y en ningún caso Ninco se hará responsable de cualquier daño debido a un uso incorrecto.

Por favor, siga estas instrucciones para evitar cualquier daño o incidente. El no cumplimiento de estas indicaciones puede provocar daños de los cuales Ninco no se hará responsable.

1. No deje nunca la batería cargándose sin supervisión.
2. No intente cargar ninguna batería dañada, inutilizada o mojada.
3. No permita que ningún menor de 14 años cargue la batería.
4. No cargue la batería en lugares extremadamente fríos o cálidos, ni la deje expuesta a la luz solar directa.
5. No cargue la batería si el cable está pinzado o ha sido cortado.
6. No conecte el cargador si el cable de la corriente ha sido pinzado o cortado.
7. Nunca intente desmontar el cargador o usar un cargador dañado.
8. No cubra las ranuras de ventilación.

Safe Flying Tips

1. Fly in a wide open area without large obstacles such as buildings, trees or electric wires within 30 meters as they may distort the GPS signal or crash the aircraft. Do not fly close to metal structure with strong magnetic fields.



2. Place the aircraft on a flat surface before taking-off. Once switched on, Guardian will start an autocheck of fly control systems and gimbal. Do not touch or move it during the autocheck process as it may result in failure in autocheck and inaccurate calibration.

3. Guardian cannot take off unless it gets enough GPS satellites and the Remote / Watch screen shows "📶". Do not start follow me flight mode until the watch gets 10 GPS satellites and shows "📶". In the event that aircraft cannot find enough satellites, move to another place and try again.

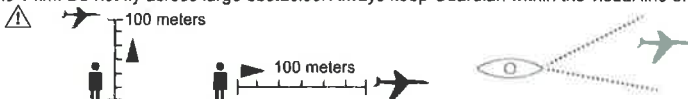
4. Do not fly if strong winds, rain, lightning, snow or fog. Bad weather may weaken the GPS signals or even damage the aircraft.



5. Keep the aircraft 5 meters away from people or animals when taking off. Do not fly over people.



6. It is recommended to keep the flight height and range within 100 m even though the radio range is 1 km. Do not fly across large obstacles. Always keep Guardian within the visual line of sight.

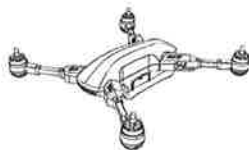


7. If Guardian suddenly deviates or keeps ascending over 6 meters due to surrounding interference, immediately press the "hover" button and "land" button to make Guardian to land.

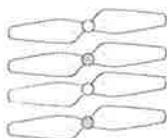
8. Ensure that all components are in proper condition and fully charged before every fly.

Box Content

Please go through the checklist of items below after unboxing:



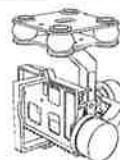
Aircraft x1



Propeller x 4



Landing Skid x 2



Gimbal x 1



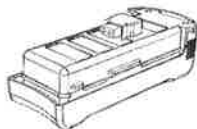
Camera x 1



GPS Watch x 1



Remote Controller x 1
(optional)



Battery x 1



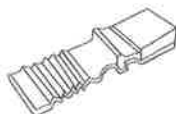
Balance Charger & Cable x 1



USB Cable x 1



Hardshell Case x 1



Short Circuit Connector x 1



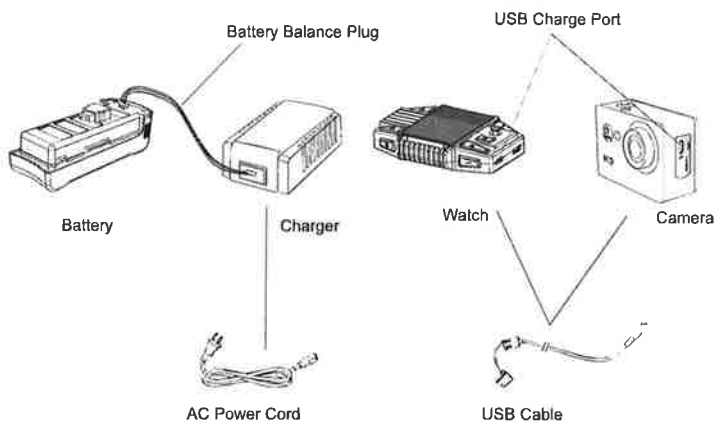
User Manual x 1

The box contents may vary according to different configurations. Please subject to the description of the order page.

Step1.Charging (Diagram 1)

Turn on the battery, the remote controller (whereas provided), the watch and camera to check the battery level.
 Plug the AC power cord to the charger and plug the charger to a 100-240V AC socket.
 Connect the battery to the balance charger by using the 4pin balance plug.
 When the battery is charging, the LEDs will light showing the battery level.
 The LEDs on the charger will also flash one by one showing the charging progress.
 Once all 4 LEDs are still, the battery is fully charged.
 Both, the watch and camera, use an USB cable for charging.

Diagram 1:



Charging Time:

Battery: 2 hours

Watch: 1 hour

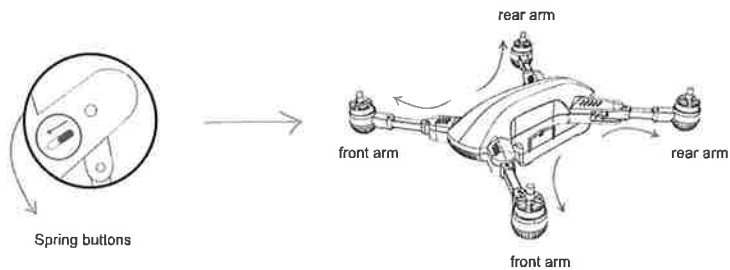
Camera: 2 hours

Notes: Connect the balance plug with battery according instructions. Otherwise, all 4 LEDs of charger will flash continuously and the battery will not get charged.

Step 2. Unfold the Aircraft (Diagram 2)

Push down the spring button under the motor arm and slowly twist the arm till the end. The arm will be locked in place when you notice a "click".
 Unfold the rear arms before unfolding the front arms.
 To fold the aircraft, push down the spring button and twist the arms in the reverse order.

Diagram 2 :

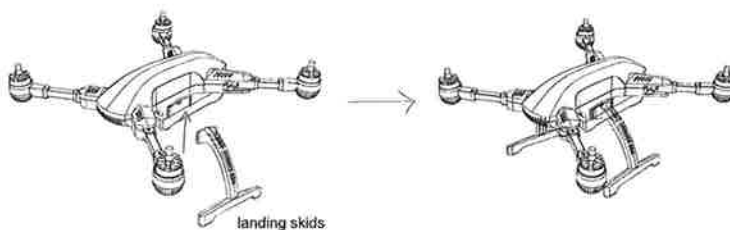


Notes: Do not forget to push the spring button every time you try to fold or unfold the arms. Otherwise, the arm lock may be damaged.

Step 3. Landing Skids (Diagram 3)

Clip the landing skids with the gear mounts and fit them into place. To dismount the gears, just pull them down smoothly.

Diagram 3 :



Step 4. Propellers (Diagram 4)

Attach the silver cap propellers onto the silver motors and secure them by spinning clockwise.

Attach the black cap propellers onto the black motors and secure them by spinning counter-clockwise. Arrows around the propeller cap indicate the directions of tightening and loosening.

To release the propellers from motors, just spin in the opposite direction.

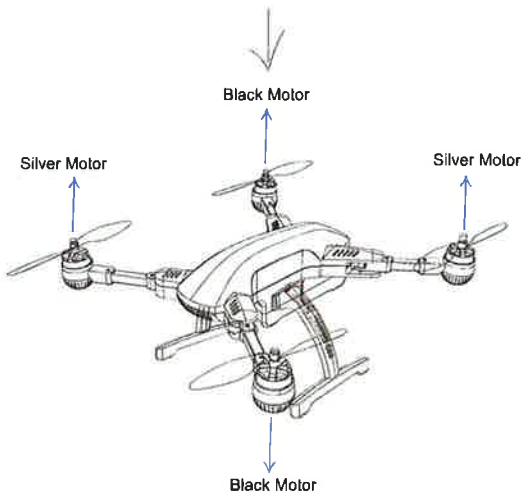
Diagram 4 :



Black cap propellers



Silver cap propellers

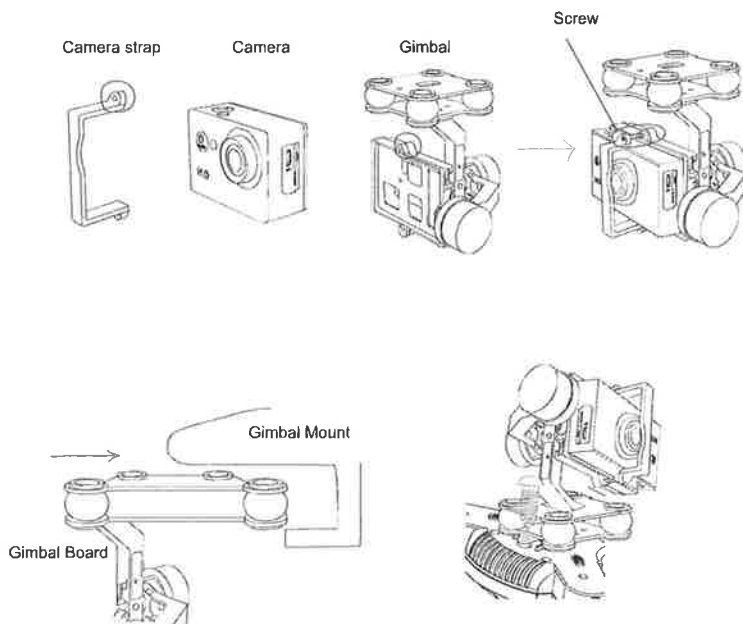


Notes: Make sure that the propellers are tightened to the right motors before taking-off, otherwise the aircraft may crash.

Step 5. Gimbal & Camera (Diagram 5)

Unscrew the camera strap from the gimbal.
Attach the camera into the gimbal frame (the camera lens is on the right).
Tighten the camera strap with the screw.
Fit the gimbal board under the airframe.
Slide the gimbal board into the mount, match the opening of gimbal board with the mount screw hole and fix it with the screw.

Diagram 5 :

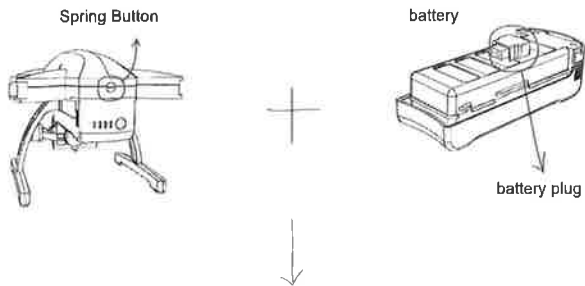


Attention: Do not install or remove gimbal while the aircraft is on. Otherwise, the gimbal may be damaged.

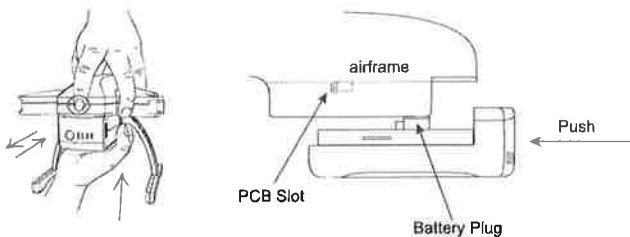
Step 6. Battery (Diagram 6)

Pull up the spring button on the back of the airframe. Align the battery with the airframe, match the battery plug with the PCB slot and slide the battery into the airframe until it is locked by clicking.
 To remove the battery, pull up the spring button first and pull out the battery.

Diagram 6 :



How to install or remove battery

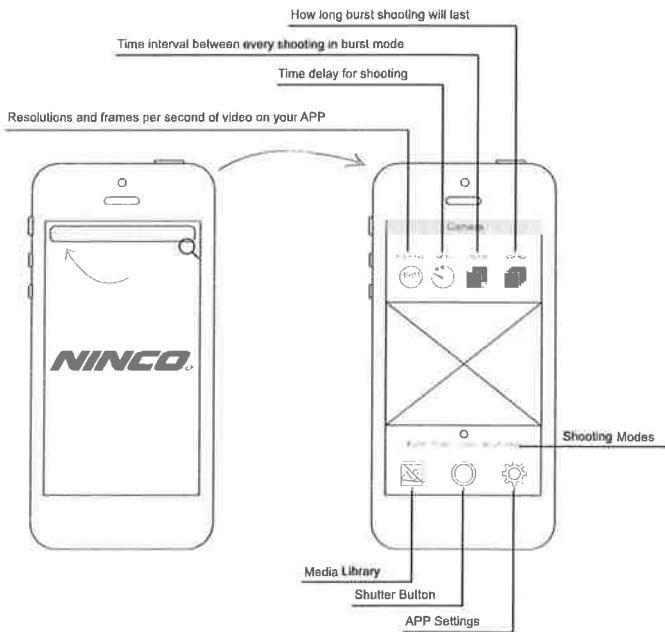


Notes: Do not install or remove battery while it is on. Otherwise, the battery will be damaged. Do not force the battery into airframe if it gets stuck. Try and match the battery plug with the PCB slot correctly again.

Step 7. Camera APP (Diagram 7)

Search "Ninco" on Apple Store or Google Play and download it to your mobile device. Turn on the camera and connect your mobile device to the camera wifi. (Wifi name: Istarcam Initial Code: 1234567890)
 Open the mobile APP and a live video interface will show on the mobile. (APP will not display the user interface unless connected to camera).

Diagram 7 : App Setting



Notes: photos and videos are stored in the camera SD card. You can only check the media on your mobile while it is connected to camera or if the files are previously downloaded onto your mobile device. Ninco APP requires android 4.2 or later and IOS 7.1 or later.

Camera Setting (Diagram 8)

Insert Micro SD card (not included in the box) into the camera. Micro SD supports max 64GB.

Press and hold the power button to turn on the camera. The camera screen will show the WIFI name and initial code.

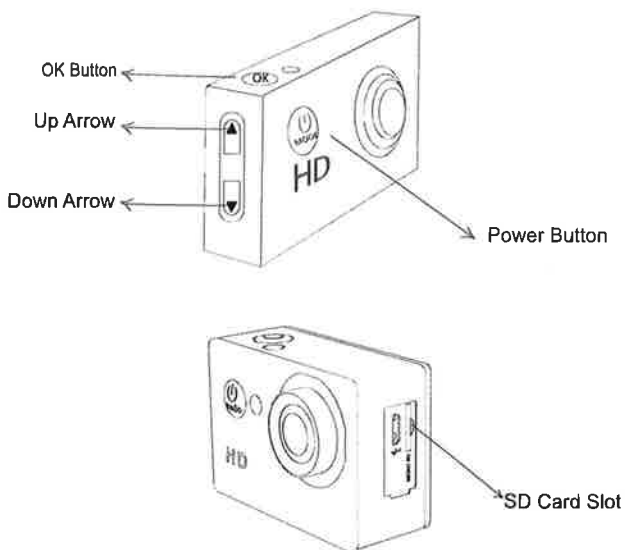
Press the down arrow to close the wifi screen and enter the live video interface. Then press the up arrow to enter set-up menu.

Press the up arrow or down arrow to change the setting of video resolution, display language, passcode and so on.

Press the OK button to confirm the changes you've made.

Press the power button once to exit the set-up menu.

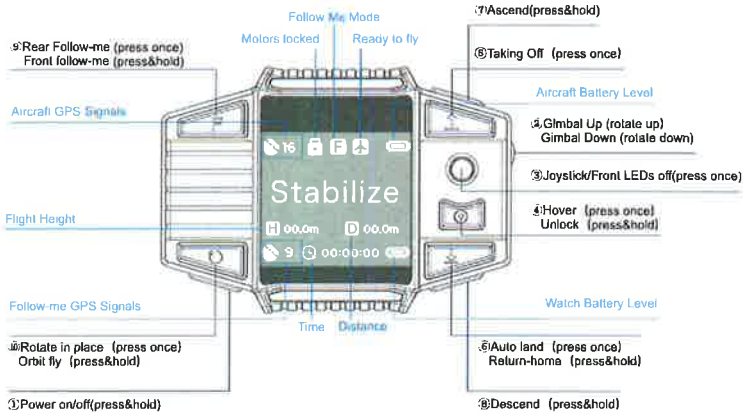
Diagram 8 :



Notes: Do not insert or remove the Micro SD card while the camera is on.

Instruction of RC Watch (Diagram 9)

Diagram 9 :

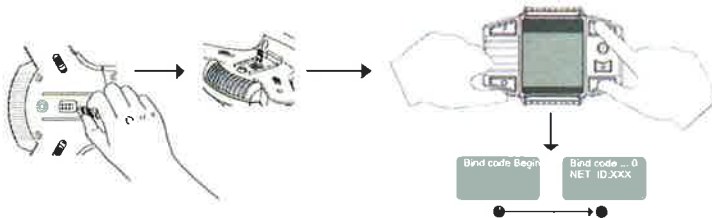


Notes: Do not press two buttons at the same time since they will interfere with each other. Press the hover button first before switching from one flight mode to another.

Code Binding

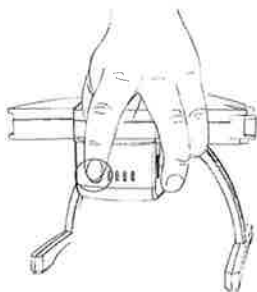
The aircraft is linked with the watch as default. If using the transmitter (optional), you will have to bind the codes of the aircraft again.

Aircraft to watch: Plug the small connector provided into the smaller needles on the gimbal mount to make a short circuit. Turn on the aircraft and immediately remove the connector. Then turn on the watch and hold the take-off button and land button at the same time for a few seconds until the watch says "Bind code begins...". The watch will get connected with the aircraft when the screen shows the control interface.



Preparations Pre-fly

1. Place guardian on a flat surface and turn on the battery by pressing & holding the power button on the rear. The aircraft will immediately start self-checking when the front red LEDs lights and rear blue LEDs flashes quickly.
2. When the blue LEDs flashes slowly and the aircraft makes a "Di-Di" sound, it will indicate that the fly control checking is completed.
3. When the gimbal is stabilized and the aircraft makes a "Di-Di" sound, it indicates that the gimbal is ready.
4. Turn on the watch by pressing & holding the power button. Within a few seconds, the watch will be binded to the aircraft when the screen shows the control interface. Wait until the aircraft gets at least 10 GPS satellites and the sign "📶" shows on the watch before taking-off. If the satellite signals are not stable, move to another place.

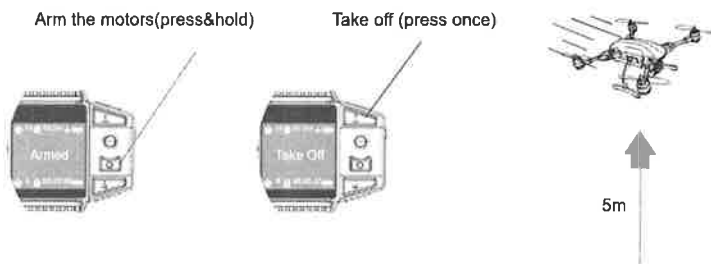


Notes: If Guardian receives no instruction for 10 minutes while powered on, it will emit an alarm sound, which is normal. You could either unlock the motors or turn off the battery to stop that sound.

One Key to Take off



Before taking-off, press and hold the arm button to activate the motors and check if they are spinning properly.
Press the take-off button while the motors are still spinning and Guardian will ascend up to 5 meters and hover in place.



Notes: The motors will be locked again if the aircraft doesn't take off within 6 seconds once armed.

Basic Fly Control



- ▲ Push the joystick up and Guardian will fly forward. Push the joystick down and Guardian will fly backwards.
- ↔ Push the stick to the left and Guardian will fly leftwards. Push the stick to the right and Guardian will fly rightwards.
- ↑ Press and hold the ascend button and Guardian will keep ascending automatically up to 30 meters high.
- ↓ Press and hold the descend button and Guardian will keep descending automatically down to 5 meters high.
- ⊕ When releasing the stick, Guardian will immediately hover in place.

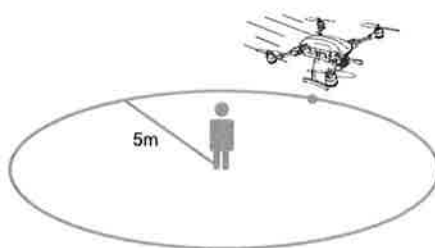
Orbit Fly (Point of Interest)



Press and hold the orbit fly button and Guardian will fly in an orbit around a center facing you. The radius of orbit is about 5 meters. The aircraft head will point to the center at all times.

During orbit fly, press the leftward button once and the orbit will narrow in 0.5 meters. If press the right button, the orbit will increase in 0.5 meters. Pressing the hover button can stop the orbit fly mode.

Orbit fly (press and hold)

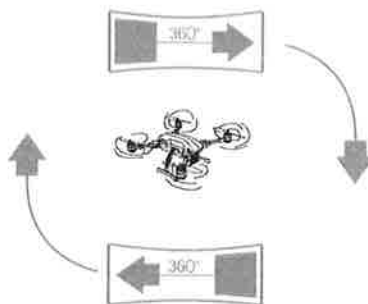


Rotating (Panoramic Shot)



Press the orbit button once and Guardian will keep rotating autonomously in place clockwise. Taping the hover button will stop the rotation. This rotating mode is not only used for pan-shot but also to turn the aircraft.

Self rotate (press once)



Follow Me



After the watch gets 10 GPS satellites and shows an "F", press the follow me button once and start moving.

Guardian will autonomously follow you 5 meters away. The aircraft will head to you wherever you go with the camera targeting on you at all times.

When you stop, the aircraft will hover near your head. You can stop the follow-me mode by tapping the hover button.

If you push&hold the follow-me button, the Guardian will follow you upfront.

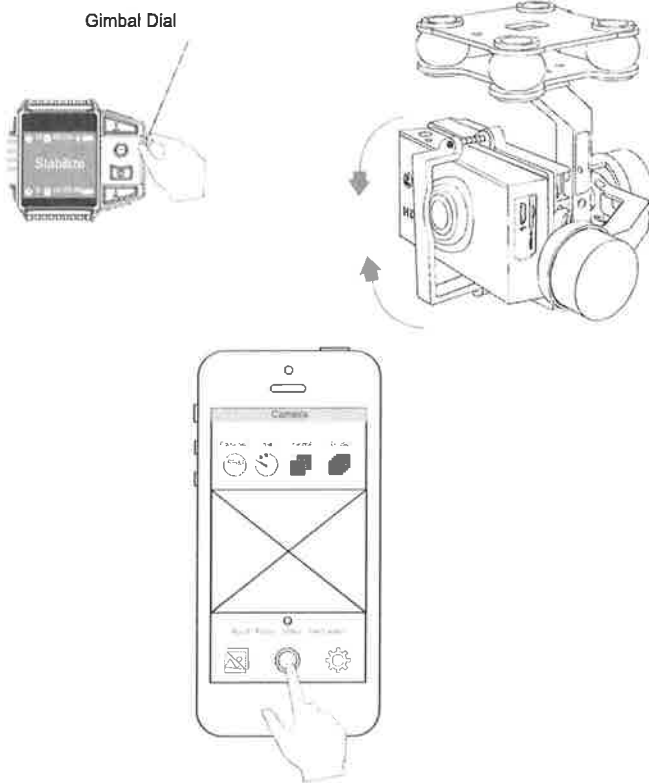
Follow-me (press once)



Notes: keep an eye on the path which you plan to take and ensure that there are no obstacles on the way.

Aerial Shooting

The angle of camera can be adjusted up to 90 degree by turning the dial on the watch. Turn the dial up and the gimbal will tilt up. Turn it down and the gimbal will tilt down. Open the App connected with the camera and tap the red shutter button in the middle to take photos or videos at any time in flight.



Notes: The image transmission range is around 50 meters. The video stream may be delayed on the App if the aircraft flies too far from your mobile device.

Land

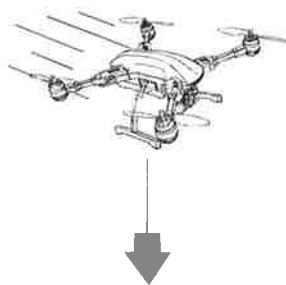


Press the land button once and the aircraft will slowly land at its current spot. Choose a safe and flat area for landing.

When Guardian gets close to the ground, it may jump a few times to find flat base.

The motors will stop spinning 5 seconds after landing on the ground.

While landing, you can still make it hover and change its position if the landing area is not proper.



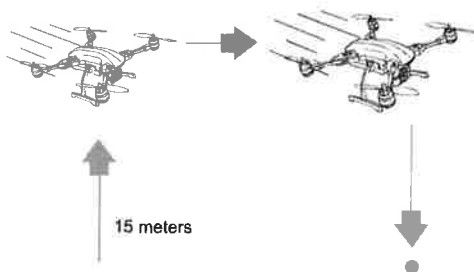
Return Home



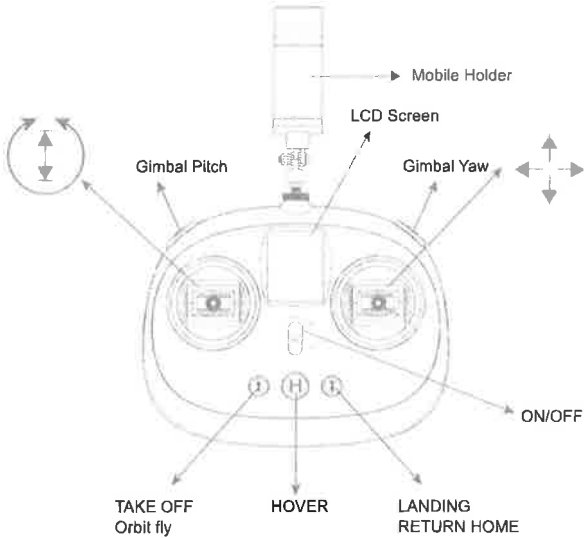
Press and hold the landing button and Guardian will autonomously ascend to 15 m, slowly fly back to the take-off point and land. If there is an obstacle on the way of return-home, you can make it hover and come back through other paths.

Return-home only works when the aircraft is up to 5 m away from the take-off point.

Return Home (press and hold)



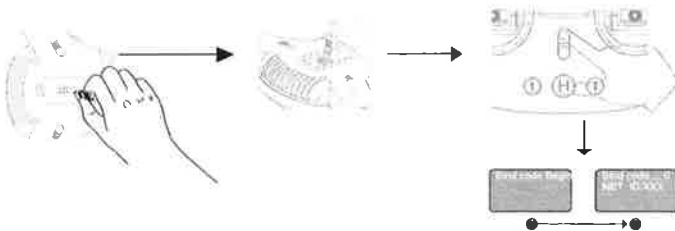
Instruction of Remote Controller



Code binding:

Guardian cannot be controlled with the remote controller and the watch at the same time. You have to bind the codes every time you change from one control device to another

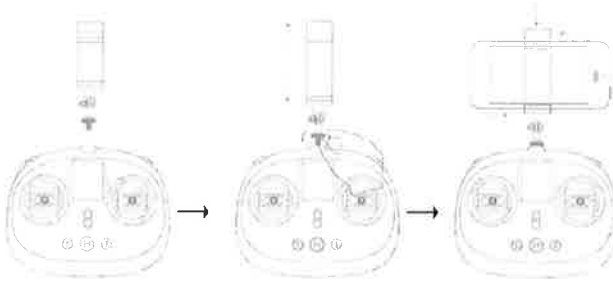
Aircraft to remote controller: make the aircraft a short circuit with the small connector fixed on the gimbal mount. Turn on the aircraft and remove the connector. Then turn on the remote controller while holding the mid and right button pushed at the same time. The remote will get connected to the aircraft when the screen shows the control interface.



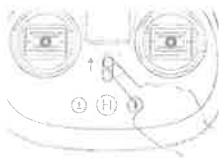
Prepare the remote controller

Binding the Guardian with the remote controller is almost same as the watch binding.

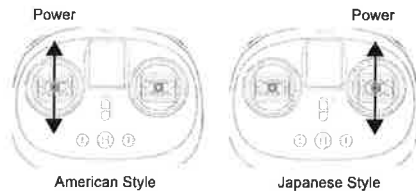
1. Drive the mobile holder into the remote, fixing the nut on the screw bar to make the holder face you.
2. Adjust the holder to your desired position, stretch the holder clamp and attach your mobile device into the clamp. Connect your mobile device to the camera through WIFI.



3. Put the aircraft on a flat surface and turn it on.
4. The aircraft will be checking the control system and gimbal for a few seconds. The self-checking will be completed when the blue LEDs flash slowly and the gimbal is stabilized with a beep sound.
5. Turn on the remote controller and wait for a few seconds while it is connecting to the aircraft.
6. Guardian will connect to the remote once it gets 10 satellites, it is then ready to take off.



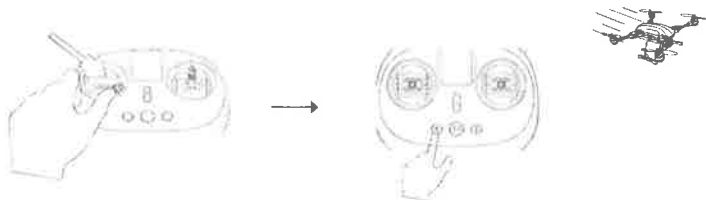
Control Modes: The default control mode is beginner mode which requires 10 GPS satellites to launch dragonfly. In professional mode, Guardian can take off without GPS. To change the control mode, hold the hover button and turn on the remote at the same time.



Tip: The left stick is used to accelerate the motors by default. Users can switch the accelerator to the right stick by turning on the remote while holding land button. To switch back to the left, turn on the remote while holding the take-off button.

Take Off

1. Activate the motors by pushing the left stick to the lower right corner and hold it for 3 seconds.
2. Pushing the take-off button on the left will make Guardian take off up to 5 meters high and hover in place. You can also make Guardian take off by pulling up the stick.



Position Control (American mode)



1. Push the left stick up and Guardian will keep ascending.



2. Push the left stick down and Guardian will keep descending.



3. Push the left stick to the left and Guardian will keep rotating left.



4. Push the left stick to the right and Guardian will keep rotating right.



5. To make Guardian move forward, push the right stick up.



6. To make Guardian move backwards, push the right stick down.



7. To make Guardian move leftwards, push the right stick to the left.



8. To make Guardian move rightwards, push the right stick to the right.

When the stick is back in the middle, Guardian will hover at its current spot.

Notes: If Guardian doesn't take off within 6 seconds after the motors are activated, the motors will be locked again.

Intelligent Fly



1. Pressing & holding the left button will make Guardian automatically fly in an orbit.



2. Pushing the mid button will make Guardian hover at its current spot.



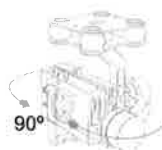
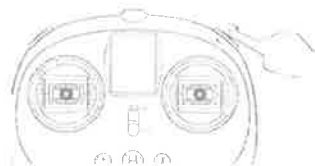
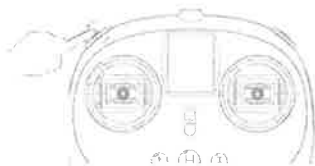
3. Pushing the right button will make Guardian automatically land at its current spot.

Pushing & holding the right button will make Guardian autonomously return to the starting point.

You can also make Guardian land by slowly pushing down the left stick. Do not push down too hard or the aircraft may crash on the ground. After landing, push the left stick to the lowest point and hold for 3 seconds to stop the motors.

Gimbal control

The left dial is used to control the pitch of the gimbal within 90 degrees.
The right dial is used to control the yaw of the gimbal within 90 degrees.

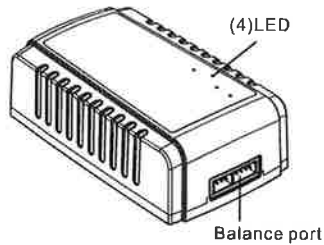


Failsafe

- 1.If the watch's or remote controller's signal is lost, Guardian will autonomously return home.
- 2.When the battery is low, the aircraft will emit an audible alarm, red LEDs will flash and it will automatically land at its current spot.
- 3.The control distance of watch is 50 meters and remote controller is 1 km. If the aircraft flies out of the range and loses connection, it will autonomously hover and return home.

CHARGER SPECS.

AC Input:-----	100-240V
Battery Type:-----	LiPo
Cell Count:-----	2-3S
Charge Current:-----	2A ±10%
Circuit Power:-----	25W
Balance Current:-----	400mA
Dimension:-----	110*65*38mm
Weight:-----	150g



Warning:

This charger is suitable for charging your Guardian's Li-Po battery only. Using it for charging any other battery may void the guarantee and Ninco shall not be held responsible of any damage due to misuse. Please follow these instructions in order to prevent any damage. Failing in doing so may lead to damage for which Ninco shall not be held responsible.

- 1.Never leave the charger and battery unattended while charging.
- 2.Never attempt to charge any dead, damaged or wet battery pack.
- 3.Never allow any child under 14 to charge the battery pack.
- 4.Never charge a battery in extremely hot or cold places and do not store it in direct sunlight either.
- 5.Never charge a battery if the cable has been pinched or shorted.
- 6.Never connect the charger if the power cable has been pinched or shorted.
- 7.Never attempt to dismantle the charger or use a damaged charger.
- 8.Never cover the cooling slots.

NOTES

Lined area for notes.

Precauções:

1. Voar em espaço amplo e aberto, livre de obstáculos grandes, como edifícios, árvores, ou cabos de alta tensão que nunca devem estar a menos de 30m para não interferir com o sinal GPS e danificar o drone. Não voe perto de estruturas metálicas ou campos magnéticos.



2. Coloque o aparelho sobre uma superfície plana e estável antes de descolar. Uma vez conectado, o Guardian realizará uma autoanálise tanto ao sistema de control, como a gimbal. Não toque nem mova o Guardian durante este processo, uma vez que pode dar erro na autoanálise y provocar um caibramento defeituoso.

3. O Guardian não pode descolar sem que obtenha sinal GPS e o símbolo "GPS" fica iluminado no visor. Não conecte o modo seguinte até que o drone não capte 10 satélites GPS, e apareça "F", no caso de que não encontre satélites suficientes.

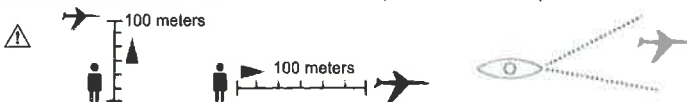
4. Não voe com o aparelho em situação de ventos fortes, chuva, raios, neve ou nevoeiro. Umhas deficientes condições meteorológicas podem produzir uma perda de sinal GPS e conseqüente dano no aparelho.



5. Mantenha o drone a cinco metros (5M) de pessoas ou animais antes de descolar. Não voe através de grandes obstáculos. Não voe sobre multidões.



6. Recomendamos manter a altura do voo até 100m, dentro do seu campo visual.



7. Se o Guardian se desviar repentinamente ou mantiver o seu acesso a mais de 6m, a causa são interferências externas, carregue imediatamente no botão "hover" e aterre de seguida para que o seu Guardian aterre com segurança.

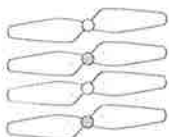
8. Assegure-se do bom estado dos componentes e carregue-os completamente antes de utilizar.

Contudo da caixa

Por favor, comprove o conteúdo.



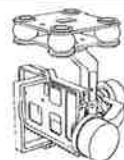
1 x Drone



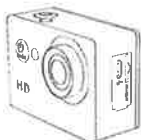
4 x Hélices



2 x Patins



1 x Guimbal



1 x Câmera



1 x Relógio GPS



1 x Comando (opcional)



1 x Bateria



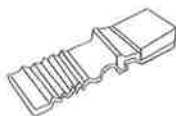
1 x Carregador/balanceador com cabo



1 x Cabo USB



1 x Maleta



1 x Conector para sincronização



1 x Manual de instruções

O conteúdo da caixa pode ser diferente segundo as diferentes configurações do produto.

Paço 1 Carga (imagem 1)

Ligue a bateria, o comando (se está incluído), o relógio e a camera para comprovar o nível de bateria.

Conecte o cabo ao carregador, um de cada vez, e conecte a ficha de 100-240v.

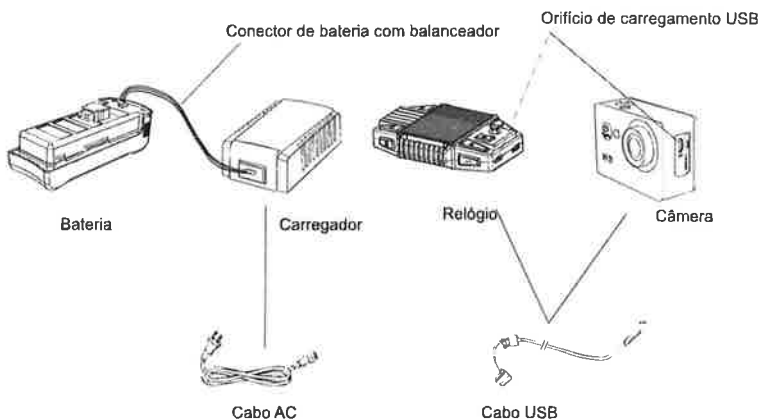
Quando a bateria esta a carregar, os led's indicam o estado da carga.

Os led's do carregador também piscam um a um, indicando o estado do processo da carga.

Uma vez que os quatro leds estão fixos, a bateria estará completamente carregada.

Tanto o relógio como a camera utilizam cabo USB para carregar.

Imagem1 :



Tempo de carga:

Bateria: 2 horas

Relógio: 1 hora

Câmera: 2 horas

Atenção: Insira o cabo do balanceador a bateria como se indica. Se não o conectar corretamente, os 4 leds da bateria piscam continuamente e a bateria não receberá carga.

Paço 2. Monte o aparelho (imagem 2)

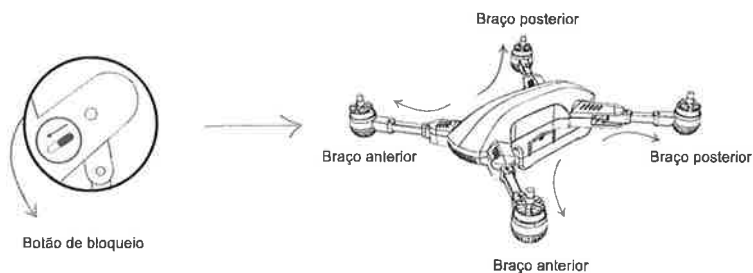
Pressione abaixo o botão de bloqueio, e mova os braços ate ao final.

O braço fara um "click" quando estiver fixo.

Monte primeiro os braços posteriores e depois os anteriores.

Para desmontar o drone, pressione o botão abaixo de bloqueio e mova os braços no sentido oposto.

Imagem 2 :

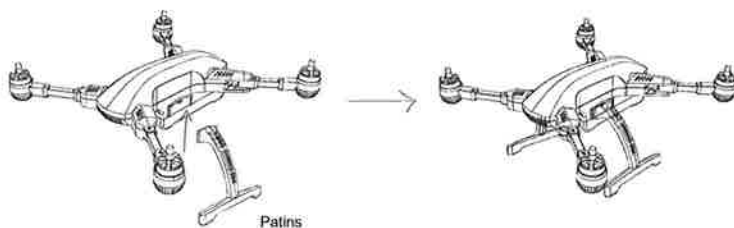


Atenção: Não se esqueça de pressionar o botão de bloqueio para montar e desmontar o drone. Se não o fizer, o bloqueio do braço pode ficar danificado.

Paço 3. Patins (Imagem 3)

Introduza os patins nas guias para o efeito na carcaça do drone, e deslize-os até ficarem fixos. Para desmontar os patins, basta tirar suavemente.

Imagem 3 :



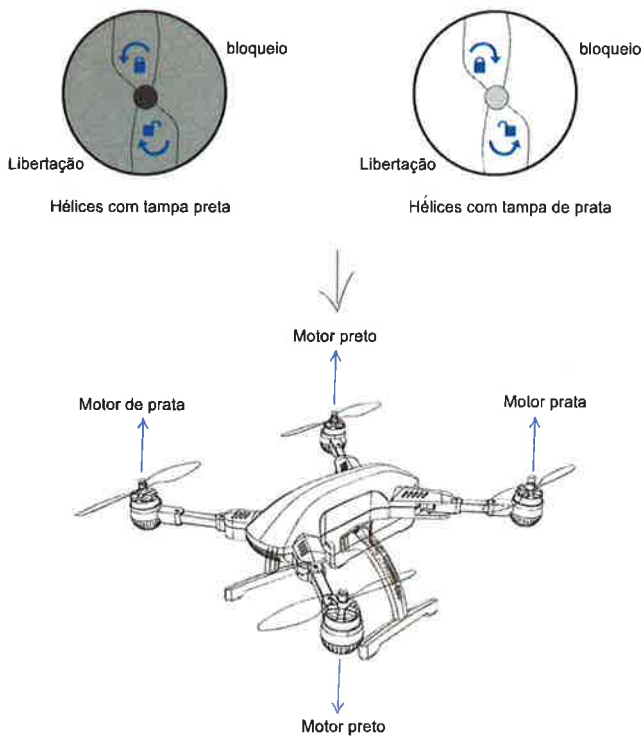
Paço 4 Hélices (imagem 4)

Coloque as hélices com o centro prateado nos motores prateador, e fixe-as fazendo girar no sentido contra horário.

Coloque as hélices com o centro preto nos motores pretos, e fixe-as fazendo girar no sentido contra horário.

Para extrair as hélices, gire-as no sentido contrario do indicado acima.

Imagem 4 :



Atenção: Assegure-se que as hélices ficam fixas ao motor correto antes de descolar, caso contrario o drone pode criar acidentes.

Paço 5. Guimbal e câmera (imagem 5)

Desaperte a fixação da câmera da guimbal.

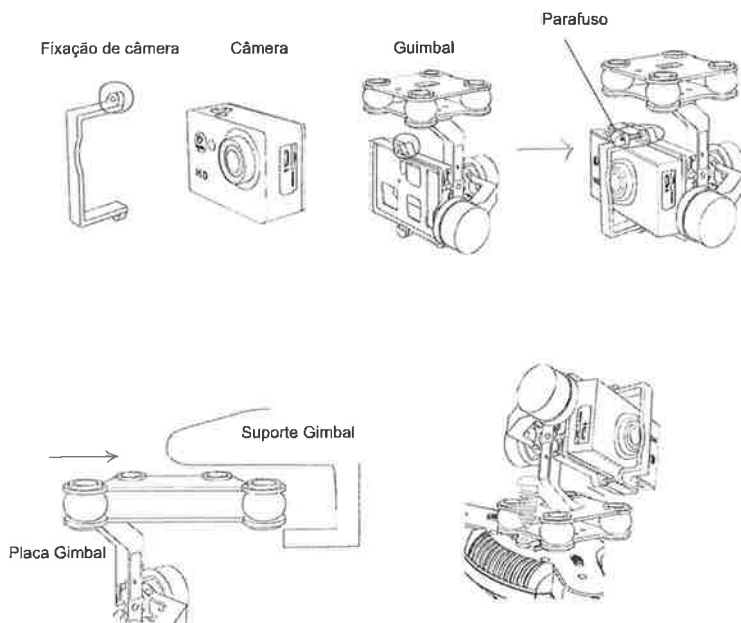
Coloque a câmera no sitio próprio na guimbal (a ótica da câmera deve ficar à direita).

Ajuste a fixação da câmera à guimbal com um parafuso.

Coloque a guimbal na parte inferior do drone.

Deslize a placa eletrônica da guimbal até que o furo da rosca no drone coincida com o buraco na guimbal para fixar com o parafuso, na parte inferior do drone. Fixe com o parafuso.

Imagem 5 :

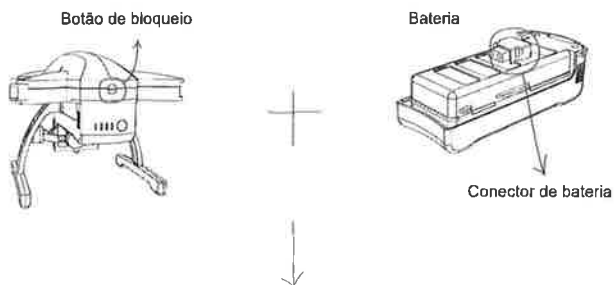


Atenção: Coloque a guimbal única e exclusivamente com o drone desligado. Se não o fizer danifica a guimbal. Nunca extraia a guimbal com o drone ligado.

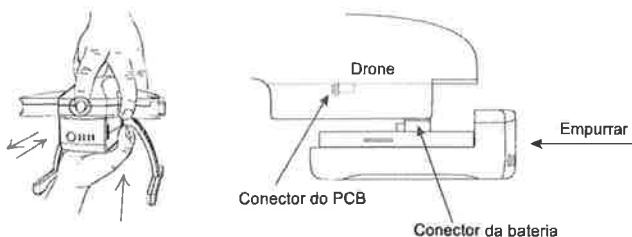
Paço 6 Bateria (Imagem 6)

Deslize o botão de bloqueio na parte inferior do drone. Introduza a bateria e faça-a encaixar com o conector de PCB, deslizando até que fique perfeitamente fixada (e indicado mediante um "click"). Para extrair, deslize o botão de bloqueio e extraia a bateria deslizando para trás.

Imagem 6 :



Como colocar e retirar a bateria

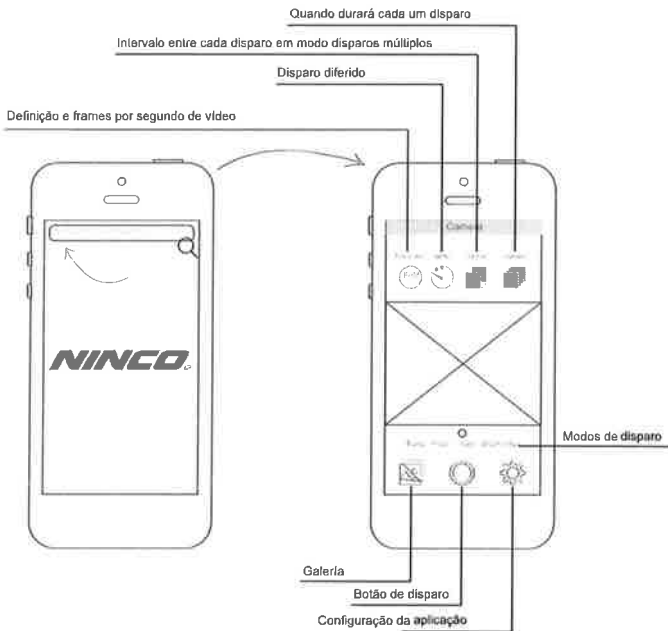


Precaução: Não coloque ou retire a bateria com ela ligada, caso contrário pode danificá-la. Não force a bateria dentro do drone se estiver bloqueada. Volte a tentar encaixar corretamente o conector da bateria no conector do PCB.

Paço 7 Aplicação da câmera

Procure "Ninco" na Apple Store o Google Play e descarregue no seu dispositivo. Ligue a câmera e conecte o seu dispositivo mobil em wi-fi da mesma (Id: contrasse- nha inicial: 1234567890)
Abra a aplicação no seu dispositivo, e aparecerá no interface de vídeo em streaming

Imagem 7: Configuração da aplicação



Atenção: as fotos e vídeos são guardados em um cartão SD da câmera. Só pode reproduzir as imagens e vídeos no seu dispositivo enquanto está conectado ao wi-fi da câmera, ou se os descarregou previamente. A aplicação Ninco requiere Amdroid 4.2 o posterior, ou IOS 7.1 ou posterior.

Por a câmera a trabalhar (imagem 8)

Introduza o cartão Micro SD (não fornecido) na câmera. A câmera admite um Micro SD com capacidade máxima de 64GB.

Carregue no botão para ligar a câmera e mantenha pressionado. O visor da câmera vai mostrar um ID da rede Wi-Fi assim como a contrassenha inicial.

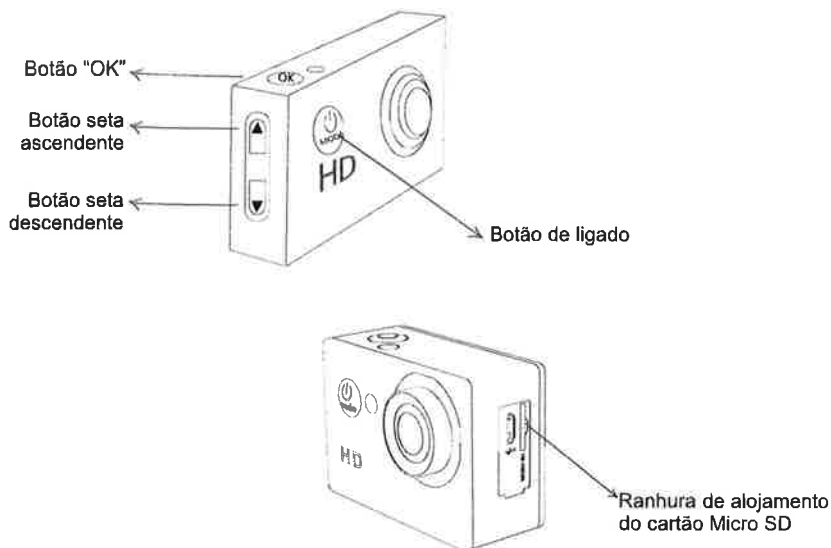
Carregue na tecla com a flecha descendente para fechar a imagem de wi-fi e entrar no interface de vídeo em streaming. Em seguida, carregue na tecla com a seta ascendente para entrar em menu de configuração.

Carregue na tecla ascendente ou descendente para mudar os parâmetros de definição de vídeo, idioma, contrassenha...

Carregue OK para confirmar as alterações.

Carregue no botão de ligar para sair do menu de configuração.

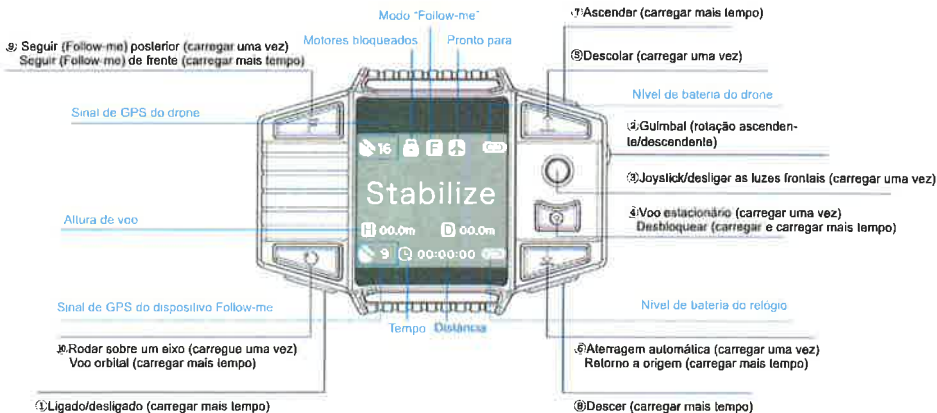
Imagem 8 :



Precaução: Não insira ou retire o cartão Micro SD com a câmera ligada.

Instruções do relógio GPS (imagem 9)

Imagem 9 :

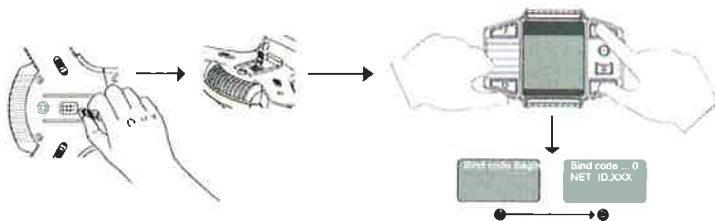


Precaução: Não carregue nos botões de seguida, uma vez que uns podem interferir uns sobre os outros. Carregue sempre no botão de estacionário antes de fazer alguma alteração a outro modo de voo.

Sincronização.

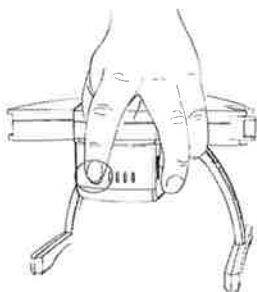
O drone está vinculado de fabrica ao relógio. Se utilizar um comando (opcional) deve voltar a sincronizar o drone com o relógio para voltar a utilizar este último.

Drone ao relógio: Insira o pequeno conector fornecido junto com as agulhas de suporte da guimbal, para provocar um pequeno curto-circuito. Ligue o drone e retire imediatamente o conector. A seguir ligue o relógio e mantenha carregados os botões de cima e baixo ao mesmo tempo durante alguns segundos ate que indique no visor "Bind code". O relógio ficará vinculado ao drone e o visor mostrará o interface de control.



Preparativos antes do voo.

1. Coloque o Guardian em superfície plana e estável, e ligue a bateria mantendo carregado o botão de ligado na parte de trás da mesma. O drone indicará um check-control quando as luzes vermelhas e azuis piscam rapidamente.
2. No momento em que os leds azuis piscarem mais lento e o drone emita um som "di-di" quer dizer que o check-control do sistema está completo.
3. Quando a guimbal se estabilizar, indica mediante um segundo "di-di".
4. Mantenha pressionado o botão de ligado para ligar o relógio. Depois de alguns segundos, o relógio ficará vinculado ao drone. Espere até que o drone capte sinal de pelo menos 10 satélites e apareça no visor "📶" antes de descolar. Se a recepção de sinal GPS e demasiado débil, procure outro ponto com mais captação de sinal.



Precaução: Se o Guardian não receber nenhum comando durante 10 minutos enquanto estiver ligado, emitirá um som de alarme, o que é normal. Para desligar o som, arme os motores ou desligue a bateria.

Descole mediante botão.



Antes de descolar, carregue e mantenha pressionado o botão de armar motores para os por a trabalhar e comprovar que girão corretamente.

Carregue no botão de descolar mesmo com os motores ainda a trabalhar, e o Guardian subirá cinco metros e ficará em voo suspenso.

Armar os motores (mantenha pressionado)

Descolar (carregar uma vez))



Precaução: Os motores param se o drone não descolar nos seis segundos posteriores a armar os motores.

Controles básicos de voo



Deslize o joystick para cima e o Guardian voará para a frente. Deslize o



joystick para baixo e o Guardian voará para trás.



Deslize o joystick para a esquerda e o Guardian voará lentamente para a esquerda. Deslize o joystick para a direita e o Guardian voará lentamente para a direita.



Mantenha pressionado o botão de subir para o Guardian subir ate uma altura máxima de 30 metros.



Mantenha pressionado o botão de descer para que o Guardian desça ate uma altura mínima de 5 metros.



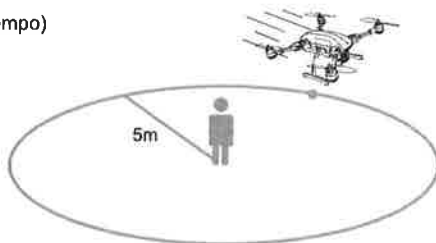
Quando liberte o joystick, o Guardian ficará em voo suspenso..

Voo orbital (ponto de interesse)



Mantenha o botão de voo orbital pressionado do seu Guardian para que este realize um voo orbital a sua volta. O raio da órbita é de aproximadamente 5m. Durante o voo orbital, deslize o joystick para a esquerda e a órbita será reduzida em 0,5m. Se deslizar o joystick para a direita, a órbita aumentará em 0,5m. Pressionando o botão de suspensão de voo cancelará o modo de voo orbital.

Voo orbital (pressionar mais tempo)

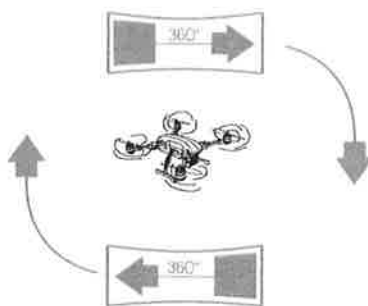
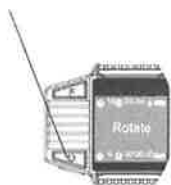


Rotação (imagem panorâmica)



Carregue no botão de voo orbital e o seu Guardian voará em rotação de forma automática no sentido dos ponteiros do relógio. Para parar a rotação, carregue no botão de voo estacionário. Este modo de rotação só se utiliza em imagens panorâmicas, mas também para alterar a orientação do drone.

Rotação (Carregar uma vez)



Seguimento (Follow Me)



Uma vez que o relógio recebe sinal de 10 satélites GPS e aparece "F", carregue uma vez no botão de seguimento e este começa a mover-se. O seu Guardian o seguirá automaticamente a uma distancia de cinco metros atrás de si, estando sempre com a câmara apontada.

Quando parar, o drone ficará suspenso no ar perto de si. Nessa altura, desligue o modo seguimento carregando no botão de suspensão de voo.

Mesmo assim, se mantiver pressionado o botão de seguimento, se ativará o modo seguimento frontal, e o drone o seguirá a uns cinco metros.

Follow-me (carregue uma vez)



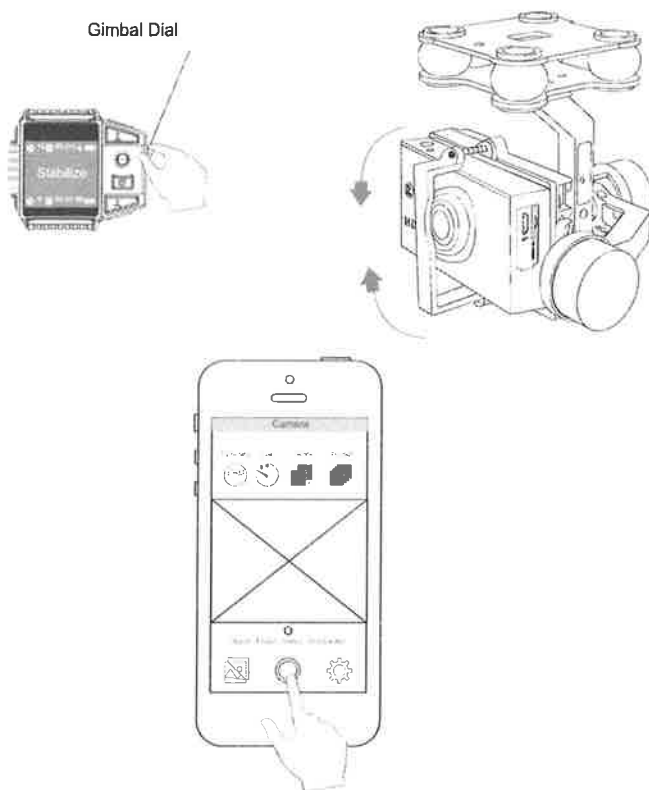
Precaução: Tenha sempre em vista o caminho que segue, para assegurar que não há nenhum obstáculo.

Tomas aéreas

É possível ajustar o ângulo da câmera até 90° movendo o dial do relógio.

Se mover o dial para cima, a guimbal se inclina para cima. Se mover o dial para baixo, a guimbal se inclina para baixo.

Abra a aplicação no dispositivo móvel conectando a câmera e carregue no botão vermelho ao centro para tirar fotos ou vídeos no momento.



Precaução: A distância de transmissão de imagens é de aproximadamente 50m. A imagem de vídeo em streaming será recebido com atraso na aplicação se o drone voar demasiado longe do dispositivo.

Aterragem



Pressione o botão de aterragem e o drone aterrará suavemente no ponto que se encontra. Escolha uma superfície plana e segura para aterrar.

Quando o Guardian se aproximar do solo, pode dar pequenos saltos ate encontrar uma superfície plana.

Os motores desligam cinco segundos depois de aterrar.

Durante o processo de aterragem, pode manter o drone suspenso e mudar a posição de aterragem para outra mais adequada.

Aterragem (carregue uma vez)



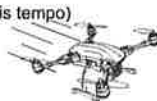
Modo de retorno (Return Home)



Pressione de forma mais demorada o botão de aterragem e o drone subira 15 metros, e voltara voando para trás lentamente ate ao ponto de descolagem e aterrará. Se detetar que há um obstáculo no caminho de volta, pode manter o drone em suspensão e faze-lo voltar por outro lado.

O modo de retorno só está operativo se o drone se encontrar no máximo a 5 metros do pondo de descolagem.

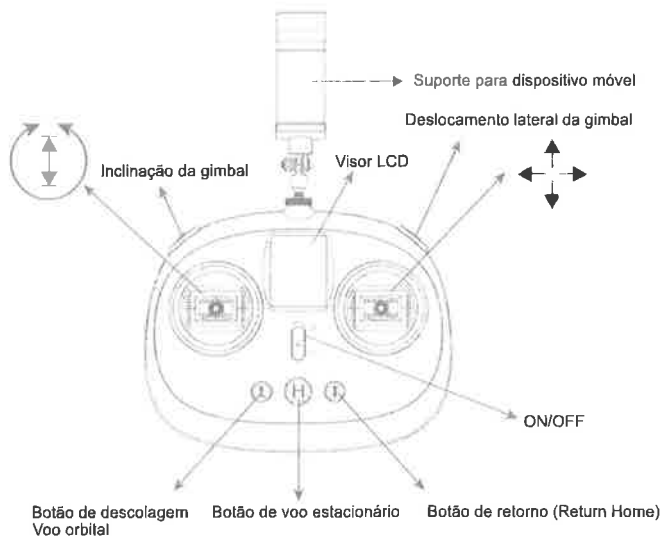
Modo de retorno (Pressionando mais tempo)



15 metros



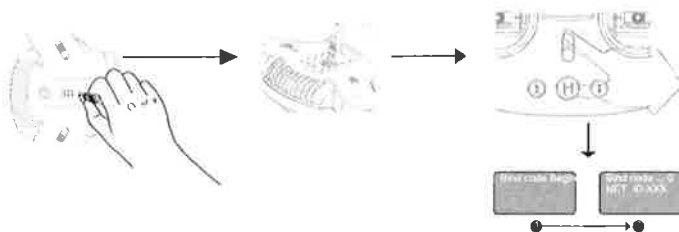
Instruções do emissor (comando)



Sincronização.

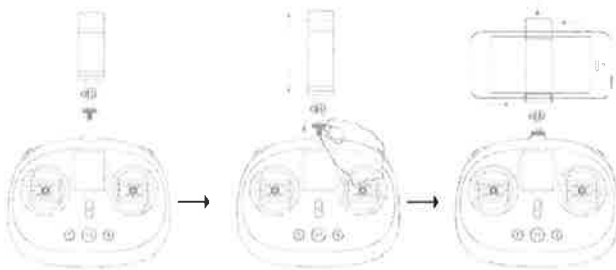
O drone de fabrica esta vinculado ao relógio. Para usar o emissor (opcional) terá que o sincronizar. Da mesma maneira, para voltar a utilizar o relógio, deverá voltar a sincronizar apesar de já o ter utilizado antes.

Drone au emissor: Insira o pequeno conector fornecido junto das agulhas do suporte de gimbal para provocar um pequeno curto-circuito. Ligue o drone e retire imediatamente o conector. Em seguida ligue o emissor pressionando em simultâneo o botão de voo estacionário e de aterragem até que no visor indique "Bind code". O emissor ficará vinculado ao drone e o visor mostrará o interface de control.

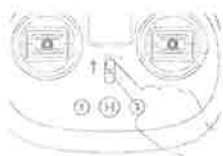


Prepare o emissor

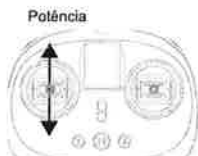
1. Coloque o suporte do dispositivo móvel fixando na parte superior, fixando mediante uma porca e assegurando-se que fica voltado para si.
2. Ajuste o suporte à posição desejada, e aperte o suporte até que seu dispositivo móvel fique fixo no suporte. Conecte o seu dispositivo móvel ao wi-fi da câmera.



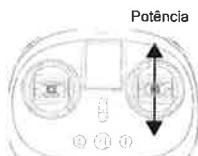
3. Coloque o drone em uma superfície plana, estável e ligue-o.
4. O drone realizará as comprovações do sistema e da gimbal. Depois de se comprovar os sistemas, o led azul pisca lentamente e quando a gimbal estiver estabilizada, será indicado através de um "beep".
5. Ligue o emissor e espere uns segundos para que se vincule ao drone.
6. Uma vez que o seu Guardian se vincula com o emissor e recebe sinal de 10 satélites, então esta pronto para descolar.



Modos de controle: O modo de controle por defeito é normal, e não necessita de sinal de 10 satélites GPS para descolar. Em modo profissional o seu Guardian pode voar sem sinal GPS. Para mudar o modo de controle, mantenha pressionado o botão de voo estacionário e em simultâneo ligue o emissor.



Modo Americano



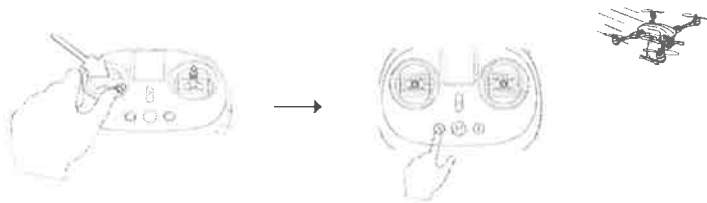
Modo Japonês

Conselho: O stick esquerdo e o que se utiliza para acelerar por defeito. O usuário pode mudar o stick de aceleração mantendo pressionado o botão de aterrar e em simultâneo ligar o emissor. Para voltar ao modo Americano, tem que manter pressionado o botão de descolagem e em simultâneo ligar ao emissor.

Descolagem

1 Arme os motores movendo o stick esquerdo para a esquina inferior direita, mantendo-o assim durante 3 segundos.

2 Ao carregar no botão de descolagem, o seu Guardian descolara a uma altura de 5 metros e ficará em voo estacionário. Também pode fazer aterrar o seu Guardian levando o stick ate abaixo.



Posições de control (modo americano)



1.Mova o stick esquerdo para cima para o seu Guardian suba.



2.Mova o stick esquerdo para baixo para o seu Guardian desça.



3.Mova o stick esquerdo para a esquerda para o seu Guardian gire para a esquerda.



4.Mova o stick esquerdo para a direita para o seu Guardian gire para a direita.



5.Mova o stick direito para a frente para o seu Guardian avance.



6.Mova o stick direito para trás para o do seu Guardian retroceda.



7.Mova o stick direito para a esquerda para que o seu Guardian se mova lateralmente à esquerda.



8.Mova o stick direito para a direita para que o seu Guardian se mova lateralmente à direita.
Quando o stick direito volta ao centro, o Guardian permanecerá em voo estacionário.

Nota: Se o Guardian não descolar 6 segundos depois de armar os motores, os motores param e terá que voltar a arma-los.

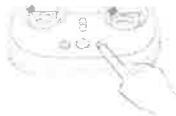
Voos inteligentes



1. Mediante uma pressão mais demorada no botão da esquerda, o seu Guardian realizará voo orbital.



2. Pressionando o botão central, o seu Guardian realizará voo estacionário.



3. Pressionando o botão da esquerda, fará com que o seu Guardian aterre automaticamente no mesmo ponto.

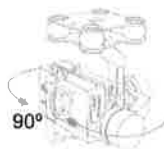
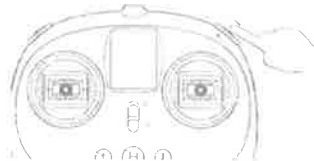
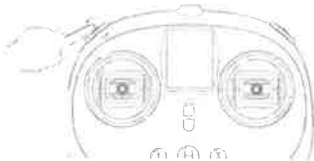
Mantendo pressionado o botão de direita fará com que o Guardian aterre no ponto de origem.

Também pode aterrar o seu Guardian movendo suavemente para baixo o stick esquerdo. Não o move bruscamente ou completamente para baixo, uma vez que pode acidentiar o drone contra o solo. Uma vez aterrado, leve o stick até a posição mais baixa e mantenha durante alguns segundos para parar os motores.

Controle da Gimbal

O dial esquerdo é utilizado para inclinar a gimbal em um raio de 90°

O dial direito é utilizado para mover lateralmente a gimbal em um raio de 90°



Failsafe

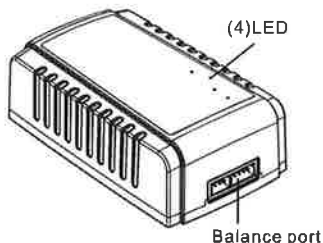
1. Se perde o sinal do emissor ou do relógio, o seu Guardian voltará automaticamente ao ponto de origem.

2. Quando o nível de bateria é demasiado baixo, o seu Guardian emitirá um alarme audível, os Leds vermelhos piscam e aterrará automaticamente no ponto que se encontra.

3. O raio de sinal do relógio é até 50m, e da emissora 1km. Se o drone voar fora do alcance dos emissores e perde conexão, automaticamente fará um voo estacionário e voltará ao ponto de origem.

ESPECIFICAÇÕES DO CARREGADOR

AC Input:-----	100-240V
Battery Type:-----	LiPo
Cell Count:-----	2-3S
Charge Current:-----	2A ±10%
Circuit Power:-----	25W
Balance Current:-----	400mA
Dimension:-----	110*65*38mm
Weight:-----	150g



Precaução:

Este carregador é adequado apenas para carregar as baterias Li-Po do seu Guardian. A sua utilização para carregar outras baterias invalida a garantia e a Ninco não ficará responsável de qualquer dano devido ao uso indevido.

Por favor, siga estas instruções para evitar qualquer dano ou incidente. Se não cumprir as indicações destas instruções, pode causar danos dos quais a Ninco não ficará responsável.

1. Nunca deixe carregar a bateria sem supervisão.
2. Não tente carregar uma bateria danificada ou molhada.
3. Não permita que menores de 14 anos carreguem a bateria.
4. Não carregue a bateria em locais extremamente frios ou quentes, e não a deixe exposta à luz solar direta.
5. Não carregue a bateria se o cabo estiver pinçado ou se ele foi cortado.
6. Não ligue o carregador se o cabo de alimentação estiver pinçado ou se ele foi cortado.
7. Nunca tente desmontar o carregador ou usar um carregador danificado.
8. Não cubra as aberturas de ventilação.

Précautions:

1. Faire voler dans un grand espace ouvert sans des grands obstacles comme des bâtiments, des arbres ou des lignes électriques à moins de 30 m, car ils peuvent interférer sur le signal GPS et le drone peut être endommagé. Ne pas faire voler à proximité des structures métalliques ou de champs magnétiques.



2. Placez l'appareil sur une surface plate et stable avant décoller. Quand le Guardian sera branché, il fera un autotest des systèmes de contrôle et gimbal. Ne pas toucher ou bouger le Guardian pendant ce processus, étant donné que ça peut provoquer un auto-check défectueux et alors une mauvaise calibration.

3. Le Guardian ne peut pas décoller si vous ne recevez un signal GPS suffisant et le symbole "GPS" est allumé sur l'écran. Ne mettez pas le mode suivant jusqu'au moment où le drone recevra 10 satellites GPS et "10" apparaîtra sur l'écran. Dans le cas où vous ne pouvez pas trouver suffisamment de satellites, il faut se bouger autour.

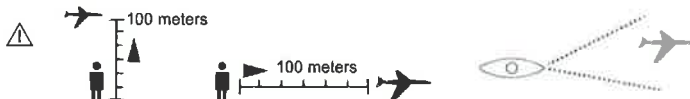
4. Ne pas faire voler l'appareil avec des vents forts, de la pluie, de la foudre, de la neige ou du brouillard. Des mauvaises conditions météorologiques peuvent entraîner la perte du signal GPS et même endommager l'appareil.



5. Eloignez le drone cinq mètres des personnes ou des animaux avant commencer à décoller. Ne pas voler à travers des grands obstacles. Ne pas voler sur des personnes.



6. Nous recommandons de ne pas dépasser la hauteur de vol maximum à 100 m, même si la portée de la radio arrive à 1 km. Ne pas faire voler le drone hors votre champ visuel.



7. Si votre Guardian soudainement se détourne ou augmente son altitude plus de 6 m à cause des interférences externes, appuyez immédiatement sur la touche "hover", puis "atterrissage" pour faire atterrir votre Guardian en toute sécurité.

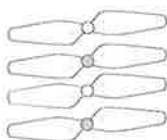
8. Assurez le bon état des composants et chargez-eux au complet avant de les utiliser.

Contenu dans la boîte

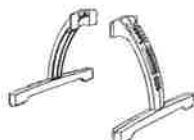
S'il vous plaît, vérifiez le contenu:



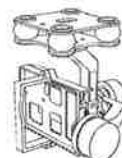
1 x Drone



4 x Hélices



2 x Train d'atterrissage



1 x Gimbal



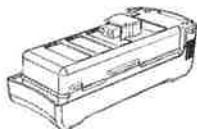
1 x Caméra



1 x Montre GPS



1 x Emetteur
(optionnel)



1 x Batterie



1 x Câble chargeur / Balanceur



1 x Câble USB



1 x Valise de rangement



1 x Connecteur pour faire la synchronisation



1 x Notices

Le contenu de la boîte peut devenir différent selon des différentes configurations du produit.

Etape 1. Charger (Image 1)

Allumez la batterie, l'émetteur (si fourni), la montre et la caméra pour vérifiez le niveau de batterie.

Branchez le câble du chargeur et le brancher à la prise 100-240v

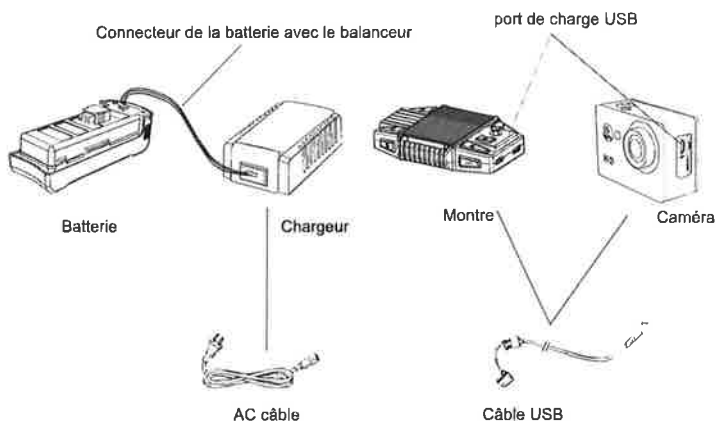
Lorsque la batterie est en train d'être chargé, les LEDs s'allument tout indiquant l'état de charge.

Les LEDs du Chargeur clignotent également un par un, ce qui indique l'état du processus de charge.

Une fois que les quatre LEDs du chargeur restent fixes, la batterie est complètement chargée.

Charger le montre ainsi que la caméra en utilisant l'USB.

Image 1 :



Temps de charge:

Batterie: 2 heures.

Montre: 1 heure

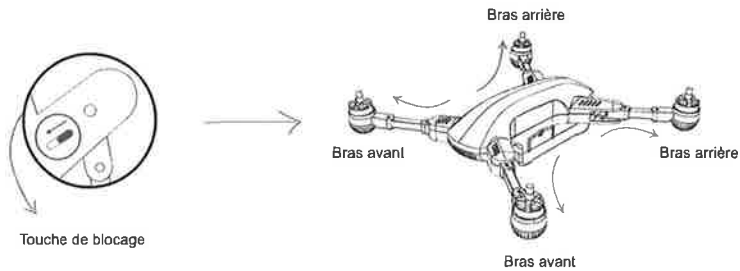
Caméra: 2 heures

Attention: Connecter le câble du balanceur à la batterie comme indiqué. Si c'est mal connecté, les 4 LEDs clignotent à la fois, et la batterie ne sera pas chargée.

Étape 2. Dépliez l'appareil (Image 2)

Appuyez sur la touche de blocage et déployez les bras du drone dans sa totalité.. Ils resteront fixés quand vous entendez un "clic".
 Déployez les bras arrière d'abord, et les bras avant tout après.
 Pour plier le drone, appuyez sur la touche de blocage et remettez les bras du drone dans le sens contraire.

Image 2 :

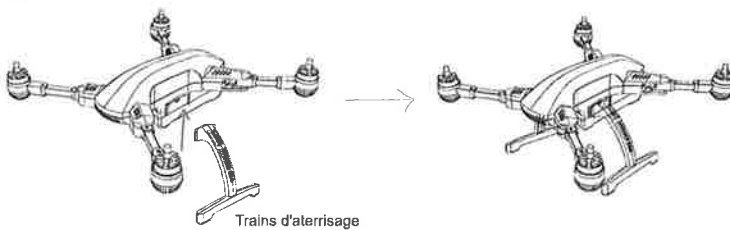


Attention: Glissez toujours la touche de blocage tandis que vous êtes en train de plier/déplier les bras. Ne pas le faire, vous risquez d'endommager le mécanisme de blocage.

Étape 3. Train d'atterrissage (Image 3)

Mettez les trains d'atterrissage dans les guides sur le drone et glissez-les jusqu'à ce qu'ils restent fixes. Pour enlever les trains d'atterrissage il ne faut que tirer doucement.

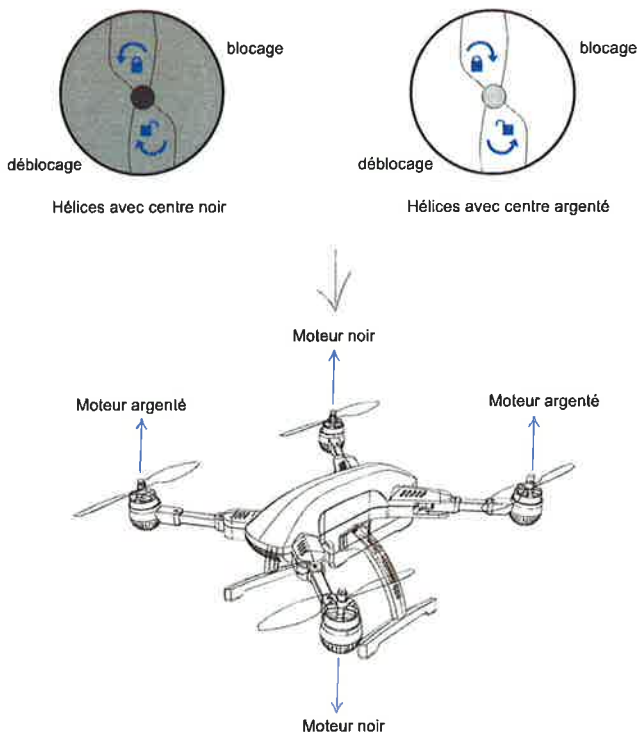
Image 3 :



Étape 4. Hélices (Image 4)

Placez les hélices avec le centre en argent sur les moteurs couleur argent. Fixez-les en les tournant vers le sens horaire.
 Placez les hélices avec le centre en noir sur les moteurs couleur noir. Fixez-les en les tournant vers le sens anti- horaire.
 Pour enlever l'hélice, faites-les tourner à l'invers qu'indiqué avant.

Image 4 :

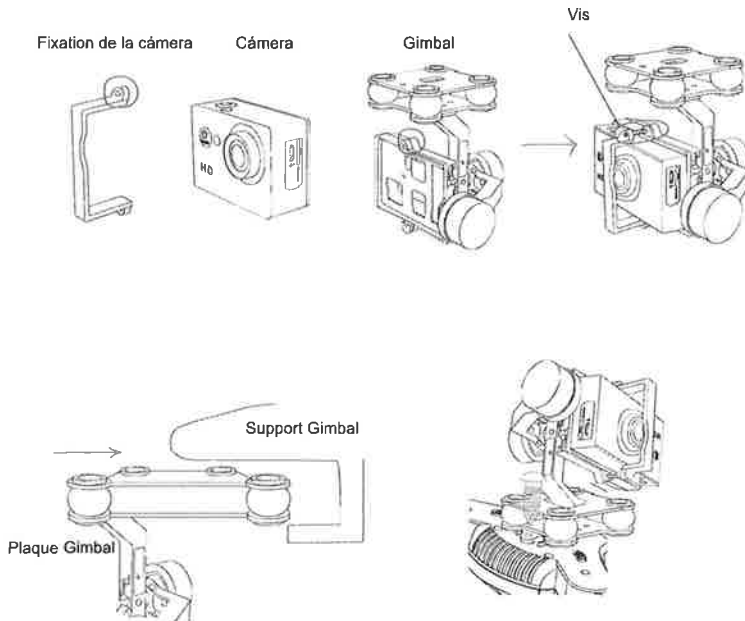


Attention: Assurez-vous que les hélices sont fixés sur les bons moteurs avant décoller, sinon le drone peut être endommagé.

Étape 5. Gimbal et caméra (image 5)

Dévissez la fixation pour la caméra sur le gimbal.
 Placez l'appareil photo dans le cadre du gimbal (l'optique de la caméra doit rester à droite)
 Ajustez la fixation de la caméra sur le gimbal avec du vis.
 Mettez le gimbal sur la part inférieur du drone.
 Faites glisser la platine électronique du gimbal jusque le trou du vis de la platine se trouve à la hauteur du trou du vis de la carrosserie du drone. Fixez-le avec le vis.

Image 5 :

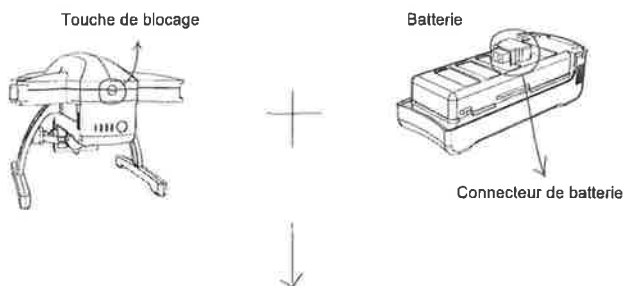


Très important: il faut toujours installer le gimbal avec le drone en off toute seulement, sinon, l'électronique du gimbal sera endommagé. Jamais installer ou désinstaller le gimbal avec le drone branché.

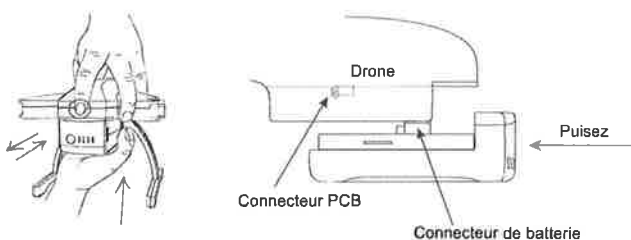
Étape 6. Batterie (Image 6)

Faites glisser la touche de blocage sur l'arrière du drone. Insérez la batterie et faites-la encaisser avec le connecteur du PCB jusqu'à ce que vous entendez « click ». Pour l'enlever, faites glisser la touche de blocage et enlevez la batterie en faisant glisser en arrière.

Image 6 :



Insertion et enlèvement de la batterie



Attention: Ne pas installer ou enlever la batterie tandis que le drone est branché, sinon elle pourrait éventuellement s'endommager.
Ne pas forcer la batterie dans la carrosserie du drone si elle reste bloquée. Assurez-vous de bien la connecter au connecteur PCB .

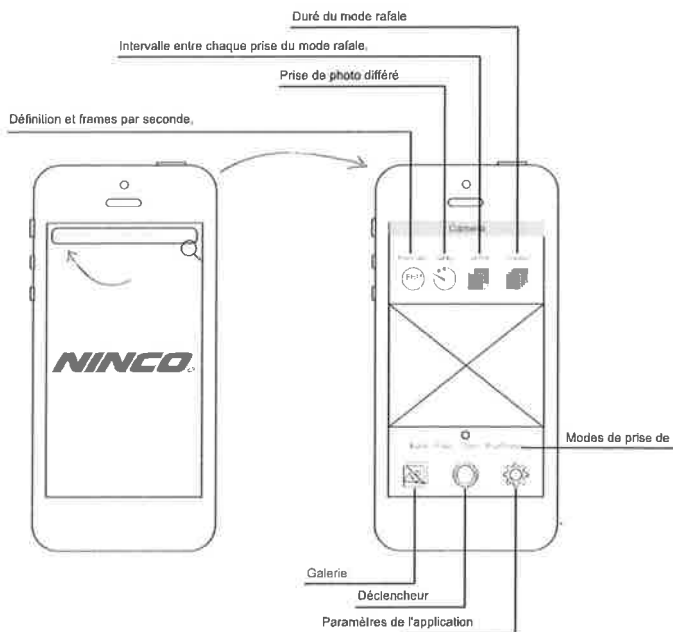
Étape 7. Application de la caméra

Recherchez "Ninco" sur l'Apple Store ou Google Play pour télécharger l'application sur votre portable.

Allumez l'appareil photo et connectez votre portable au réseau wifi du drone (Id: Istarcam, mot de passe initial: 1234567890)

Ouvrez l'application sur votre portable et l'interface vidéo en streaming apparaîtra.

Image 7: Configuration de l'application



Attention: Photos et vidéos sont enregistrées dans la carte SD (non fournie). Vous ne pouvez accéder à des images et des vidéos sur votre portable que si c'est connecté au réseau WIFI du drone ou si vous les avez téléchargé sur le portable avant. L'application "Ninco" ne fonctionne qu'avec Android 4.2 ou ultérieure, ou IOS 7.1 ou ultérieure.

Utilisation de la caméra (Image 8)

Insérez la Micro SD (non fourni) dans la caméra. La caméra permet des cartes micro SD jusque 64GB

Appuyez sur la touche d'allumage de la caméra et maintenez-la puissé. L'écran de l'appareil affiche l'ID du réseau WIFI ainsi que le mot de passe initial.

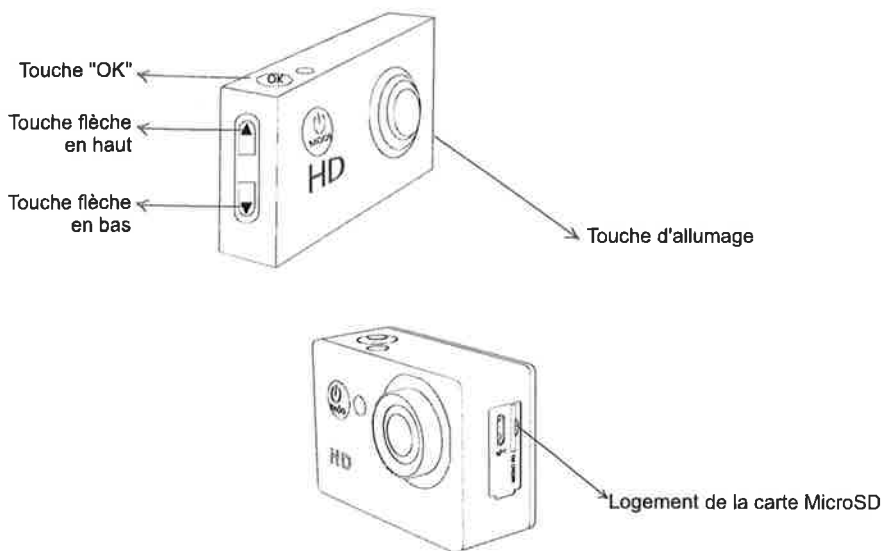
Appuyez sur la touche avec la fleche en bas pour fermer l'écran avec les informations du wifi et puis accéder à l'interface de vidéo streaming. Ensuite, appuyez sur la touche flèche en haut pour accéder au menu de configuration.

Appuyez sur la touche avec la fleche en haut ou en bas pour modifier les paramètres de définition du vidéo, langue, mot de passe ...

Appuyez sur OK pour confirmer les modifications faites.

Appuyez sur la touche d'allumage une fois pour le menu de configuration.

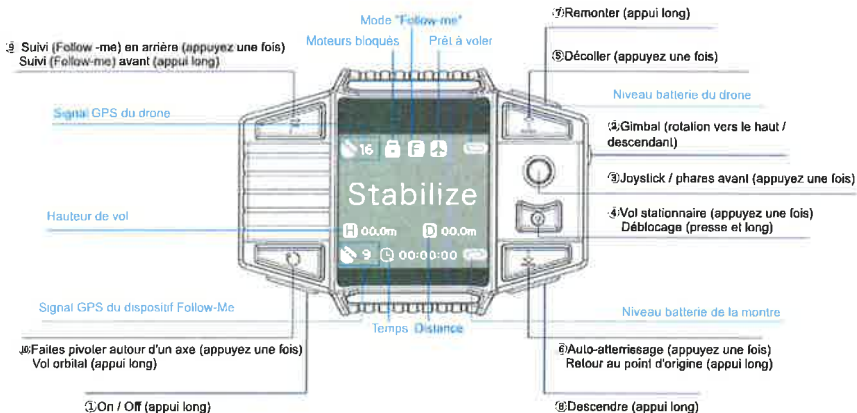
Image 8 :



Attention: Jamais insérer ou enlever la carte SD si la caméra est allumée.

Instructions Montre GPS (Image 9)

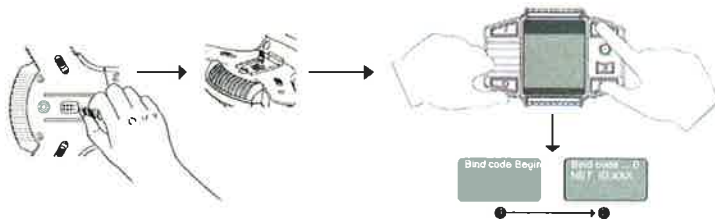
Image 9 :



Attention: Ne pas appuyer sur deux touches à la fois pour prévenir un interférence des fonctionnes. Appuyez sur la touche du vol stationnaire avant de changer vers un autre mode de vol .

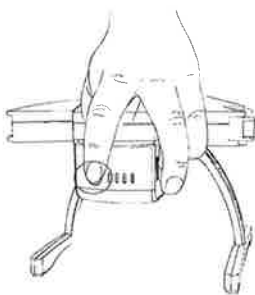
La synchronisation.

Le drone est lié à la montre d'origine. Si vous avez l'émetteur (en option), il faut resynchroniser le drone avec la montre pour utiliser à nouveau la montre. Drone à montre: Branchez le petit connecteur fourni aux petites aiguilles du connecteur du gimbal. Allumez le drone et enlevez immédiatement le connecteur. Ensuite, allumez la montre et maintenez les touches de remonte et de descente appuyés à la fois pendant quelques secondes jusqu'à ce que l'écran indique "le code Bind". La montre sera alors lié au drone et l'écran affichera l'interface de commande.



Préparation avant le vol.

1. Placez le Guardian sur une surface plate et stable et allumez la batterie en appuyant sur la touche d'alimentation en arrière. Le drone commencera le check-control tandis que les LEDs rouges et bleus clignotent rapidement.
2. Le moment où les LEDs bleues clignoteront plus lentement et après entendre un « di-di », ce signifiera que le processus de de vérification a été bien effectué.
3. Lorsque le gimbal est stabilisée, on entendra un second « di-di »
4. Maintenez la touche d'alimentation pour allumer la montre. Après quelques secondes, la montre restera lié au drone. Attendez jusqu'à ce que le drone reçoit le signal de 10 satellites minimum et "📶" soit affiché sur l'écran avant décoller. Si la réception du signal GPS est trop faible, déplacez-vous à un autre lieu.



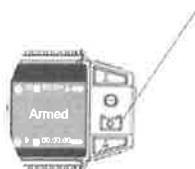
Attention: Si votre Guardian ne reçoit aucune commande pendant 10 minutes alors qu'il est allumé, l'alarme se déclenche, ce qui est normal. Pour arrêter le son, il faut armer les moteurs ou éteindre la batterie.

Décollage automatique par touche.



Avant décoller, appuyez et maintenez appuyé la touche pour armer les moteurs et les démarrer. Vérifiez qu'ils tournent correctement
Appuyez sur la touche de décollage tandis que les moteurs tournent et le Guardian decollera en remontant cinq mètres, en faisant du vol stationnaire tout après.

Armez les moteurs (appui long)



Décollage (appuyez une fois)



Attention: Les moteurs arrêtent si le drone ne décolle pas six secondes après qu'ils soient armés.

Commandes basiques de vol



Déplacez la manette vers le haut et le Guardian ira en avant.
Déplacez la manette en bas et le Guardian volera en arrière.



Déplacez la manette à gauche et le Guardian ira latéralement vers la gauche. Déplacez la manette à droite et le Guardian volera latéralement vers la droite.



Maintenez puisé la touche de remonte afin que votre Guardian remonte à une hauteur maximale de 30 mètres.



Appuyez et maintenez appuyé la touche de descente pour que votre Guardian descende jusqu'à une hauteur minimale de 5 mètres.



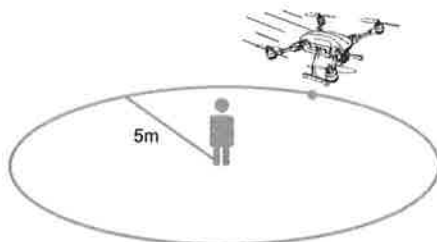
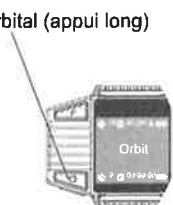
Lorsque vous relâchez la manette, votre Guardian restera suspendu en vol.

Vol orbital (point d'intérêt)



Maintenez la touche de vol orbital de votre Guardian, afin qu'il fasse un vol orbital face à vous. Le rayon de l'orbite est 5m environ. Pendant le vol orbital, déplacez la manette vers la gauche et l'orbite sera réduite de 0.5m. Si vous déplacez la manette vers la droite, l'orbite augmentera de 0.5m. En appuyant sur la touche de vol en suspension, la fonction de vol orbital sera annulée.

Vol orbital (appui long)

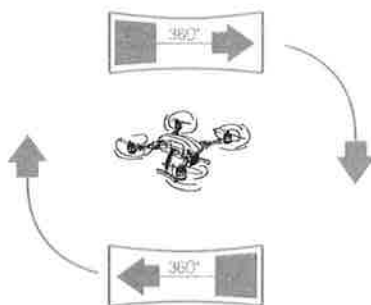
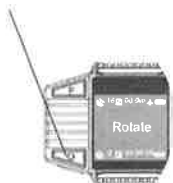


Rotation (image panoramique)



Appuyez sur la touche de vol orbital pour que votre Guardian vole automatiquement dans le sens horaire. Pour arrêter la rotation, appuyez sur la touche de vol stationnaire. Ce mode de rotation est non seulement utilisé pour prendre des images panoramiques, mais aussi pour changer l'orientation du drone.

Auto rotation (appuyez une fois)



Suivi (Follow Me)



Une fois que la montre reçoit le signal de dix satellites GPS et "F" apparaît sur l'écran, appuyez sur la touche de suivi (Follow-Me) une fois et commencez à marcher ou bouger. Votre Guardian vous suivra automatiquement à une distance de cinq mètres derrière vous, la camera toujours s'adressant vers vous.

À l'arrêt, le drone restera suspendu en vol près de vous. À ce moment, arrêtez le mode de suivi en appuyant sur la touche de vol stationnaire.

En outre, si vous maintenez appuyé la touche de suivi, le mode de suivi en face est activé, de sorte que le drone vous suivra en vous précédant cinq mètres environ.

Suivi (appuyez une fois)



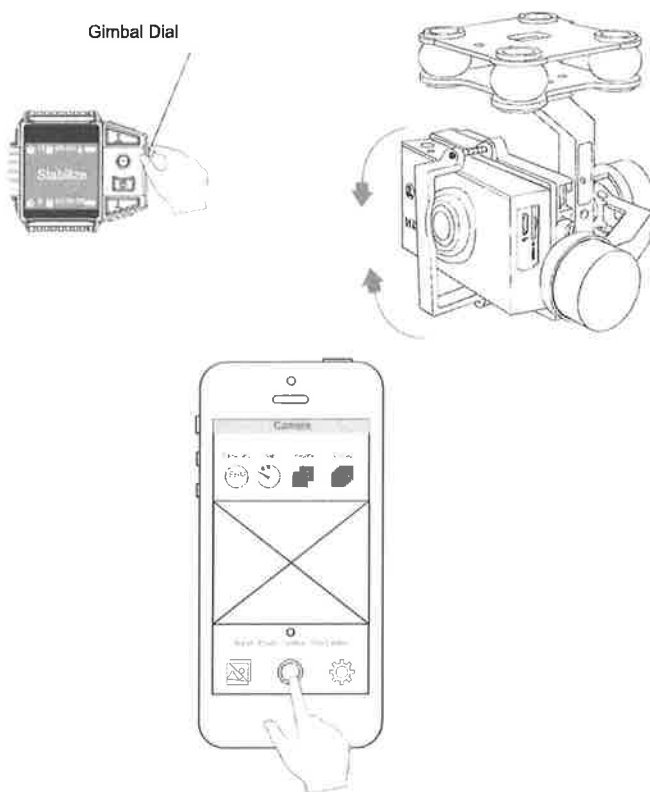
Attention: Il faut toujours prévoir la voie ou le chemin pour s'assurer qu'il n'y a pas d'obstacle.

Prises aériennes

Vous pouvez régler l'angle de la caméra jusqu'à 90° en glissant la roulette sur la montre.

Si vous déplacez la roulette en haut, le gimbal basculera.

Ouvrez l'application sur le portable connecté à la caméra et appuyez sur la touche rouge au milieu pour prendre des photos ou des vidéos.



Attention: La distance de transmission de l'image est 50m environ. L'image vidéo en streaming sera reçue avec un retard sur l'application si le drone vole trop loin de votre portable.

Atterrissage



Appuyez sur la touche atterrissage et votre Guardian atterrira doucement à l'endroit où il se trouvait au moment d'appuyer sur la touche. Choisissez une surface plate et stable pour atterrir.

Lorsque votre Guardian se rapproche du sol, il pourra faire des petits sauts pour trouver une surface avec des bonnes conditions pour l'atterrissage.

Les moteurs sont arrêtés cinq secondes après atterrir.

Pendant le processus d'atterrissage, vous pouvez maintenir le drone suspendu et modifier sa position si la zone n'est pas bonne pour l'atterrissage.

Atterrissage (appuyez une fois)



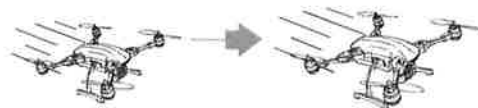
Mode de retour (Return Home)



Maintenez appuyé la touche d'atterrissage et le drone augmentera de 15 mètres, va retourner lentement vers le point de décollage et atterrira. Si vous avez l'impression qu'il y a un obstacle sur la voie du retour, vous pouvez mettre drone en suspension et de le faire retourner depuis un autre côté.

Le mode retour n'est opérationnel que si le drone est dans un altitude maximum de 5 mètres du point de décollage.

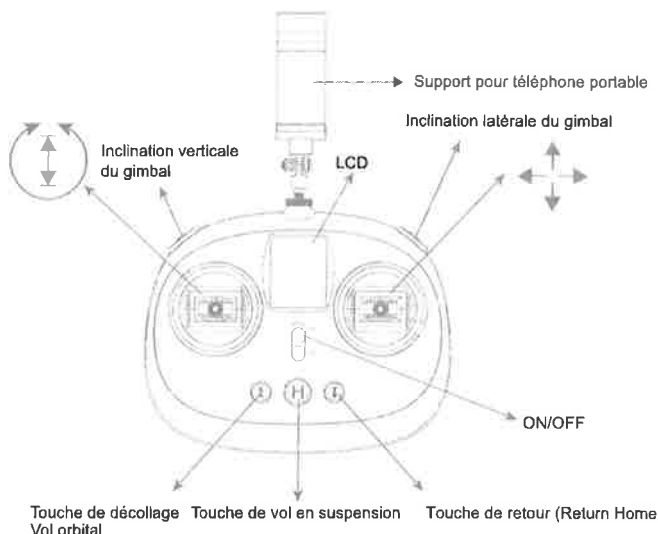
Mode de retour (appui long)



15 mètres.



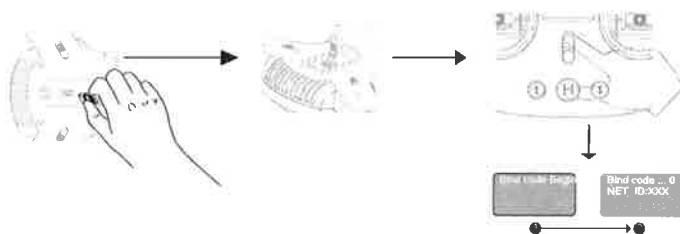
Instructions pour la télécommande.



La synchronisation.

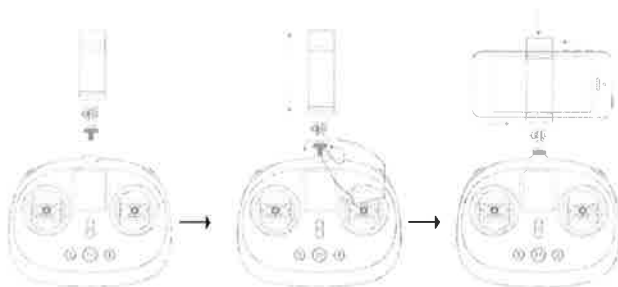
Le drone est lié à la montre à l'origine. Si vous avez l'émetteur (en option), il doit être synchronisé avant l'utiliser. Egalement, si vous avez utilisé la montre avant, vous devrez resynchroniser l'émetteur malgré s'il était déjà synchronisé avant d'utiliser la montre.

Drone à l'émetteur: Branchez le petit connecteur fourni aux petites aiguilles du connecteur du gimbal. Allumez le drone et enlevez immédiatement le connecteur. Ensuite, allumez l'emmeteur en appuyant sour les touches de vol stationnaire et atterrissage jusqu'à ce que l'écran indique "Code Bind". L'émetteur sera alors lié au drone et l'écran affichera l'interface de control.

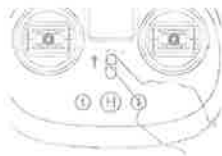


Préparer l'émetteur

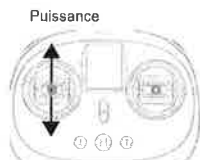
1. Placez le support de fixation du portable dessus, en le fixant avec l'écrou et face à vous.
2. Ajustez le support à la position souhaitée, et serrez le support de façon que votre portable reste fixé sur le support. Connectez votre portable au réseau wifi de la caméra du drone.



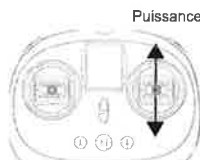
3. Placez le drone sur une surface plate et estable.
4. Le drone doit effectuer des vérifications des gyroscopes ainsi que et des systèmes du gimbal. Lorsque les systèmes soient vérifiés, la LED bleu clignotera lentement et quand le gimbal stabilisé, on entendra un "bip".
5. Allumez l'émetteur et attendez quelques secondes pour qu'il soit lié au drone.
6. Une fois que votre Guardian est lié à l'émetteur et qu'il reçoit le signal de 10 satellites, vous êtes alors prêt à décoller.



Modes de pilotage: Le mode de commande par défaut est le normal, pour l'utiliser vous avez besoin de 10 satellites GPS disponibles. En mode professionnel, le Guardian peut voler sans signal GPS. Pour modifier le mode de pilotage, appuyez et maintenez la touche « vol stationnaire » tout en allumant l'émetteur à la fois.



Mode américain



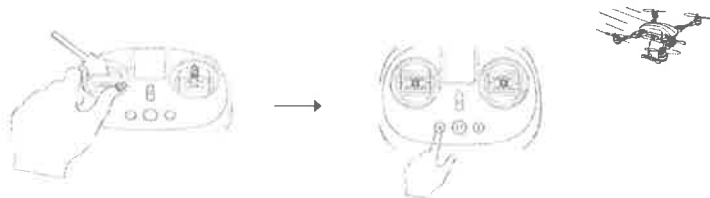
Mode japonais

Note: la manette gauche est utilisé pour la puissance pour remonter. L'utilisateur peut modifier la fonctionne de puissance à l'autre manette en puisant sur la touche à droit tout en allumant l'émetteur. Pour revenir au mode américain, vous devez tenir la touche à gauche tout en allumant l'émetteur.

Décollage

1 Armez les moteurs déplaçant la manette à gauche vers le coin inférieur-droit, et maintenez-le en ce position pendant 3 secondes.

2 En appuyant sur la touche de décollage, votre Guardian remontera 5 mètres et restera en vol stationnaire. Vous pouvez faire atterrir votre Guardian en déplaçant la manette de la puissance en bas.



Positions de control (mode américain)



1. Déplacez la manette gauche pour faire remonter le Guardian.



2. Déplacez la manette gauche en bas pour faire descendre le Guardian.



3. Déplacez la manette gauche à gauche pour faire tourner votre Guardian vers la gauche.



4. Déplacez la manette gauche vers la droite afin que votre Guardian tourne à droite.



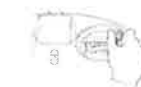
5. Déplacez la manette droite vers l'avant afin que votre Guardian avance.



6. Déplacez la manette droite vers l'arrière afin que votre Guardian recule.



7. Déplacez la manette droite à gauche pour que votre Guardian se déplace latéralement à gauche.



8. Déplacez la manette droite à droite pour que votre Guardian se déplace latéralement vers la droite.
Lorsque la manette droite (mode américain) reste au milieu, le Guardian restera en vol stationnaire.

Note: Si le Guardian ne décolle pas dans 6 secondes après les moteurs sont armés, les moteurs vont s'arrêter et il fera les réarmer.

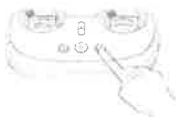
Vol intelligent



1. Faites un appui long sur la touche à gauche, votre Guardian effectuera un vol orbital.



2. Appuyez sur la touche centrale, votre Guardian effectuera un vol stationnaire.



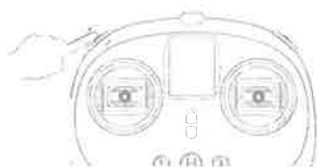
3. Appuyez sur la touche gauche et votre Guardian atterrira automatiquement sur le même endroit où il se trouve. En maintenant la touche appuyée, le Guardian atterrira sur le point d'origine de vol.

Vous pouvez également faire atterir votre Guardian en appuyant doucement sur la manette à gauche (mode américain) et vers le bas. Ne pas appuyer brusquement car cela pourrait endommager le drone en tapant contre le sol. Une fois atterri, déplacez la manette gauche vers la position la plus basse et maintenez-la comme ça pendant trois secondes pour arrêter les moteurs.

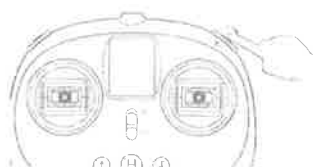
Control Gimbal

La roulette gauche est utilisée pour incliner le gimbal dans 90 °.

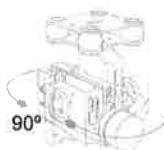
La roulette droite est utilisée pour déplacer latéralement le gimbal 90 °



90°



90°

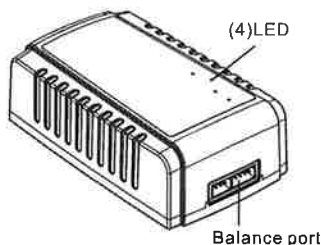


Failsafe

1. Si le signal de l'émetteur ou de la montre est perdue, votre Guardian reviendra automatiquement au point d'origine.
2. Lorsque le niveau de la batterie est trop faible, votre Guardian émettra un son d'alarme, les LED rouges clignoteront et atterrira automatiquement à l'endroit où vous êtes.
3. La portée du signal de la montre fait 50m, et celle de l'émetteur fait 1 km. Si le drone vole hors de la portée des émetteurs et perd la connexion, il fera un vol stationnaire automatiquement et reviendra vers le point d'origine.

SPECIFICATIONS DU CHARGEUR

AC Input:-----	100-240V
Battery Type:-----	LiPo
Cell Count:-----	2-3S
Charge Current:-----	2A ±10%
Circuit Power:-----	25W
Balance Current:-----	400mA
Dimension:-----	110*65*38mm
Weight:-----	150g



Attention:

N'utiliser ce chargeur que pour charger la batterie Li-Po de votre Guardian. L'utilisation du chargeur pour charger autre batterie annule la garantie et sur aucune circonstance Ninco ne sera responsable de tout dommage dû à une mauvaise utilisation.

S'il vous plaît, suivez ces instructions pour prévenir tout dommage ou incident. Le non-respect de ces instructions peut entrainer des dommages dont Ninco ne sera pas responsable.

1. Jamais laisser la batterie en chargeant sans surveillance.
2. N'essayez pas de charger la batterie si elle est endommagée, compétement épuisée ou humide.
3. Ne permettez pas aux enfants de moins de 14 ans charger la batterie.
4. Ne pas charger la batterie dans des endroits extrêmement froids ou chauds, ou la laisser sous le soleil.
5. Ne pas charger la batterie si le câble est pincé ou s'il a été coupé.
6. Ne pas connecter le chargeur si le cordon d'alimentation a été pincé et coupé.
7. Ne jamais essayer de démonter le chargeur ou utiliser un chargeur endommagé.
8. Ne pas couvrir les fentes de ventilation.

NINCO DESARROLLOS S.L. declara que este sistema de radiocontrol está en conformidad con los requisitos básicos de las correspondientes Directivas Europeas. La Declaración de Conformidad original se puede obtener accediendo a la sección **descargas** de la siguiente dirección web: **www.ninco.com**

NINCO DESARROLLOS S.L. hereby declares that this radio control system is in accordance with the basic requirements of the corresponding European Directives. The original Declaration of Conformity can be obtained clicking the **download** area in the following web address: **www.ninco.com**

Español [Spanish]:

Por medio de la presente NINCO DESARROLLOS S.L. declara que el equipo de radio control cumple con los requisitos esenciales y cualesquiera otras disposiciones aplicables o exigibles de la Directiva 1999/5/CE.

English:

Hereby, NINCO DESARROLLOS S.L., declares that this Radio Control Equipment is in compliance with the essential requirements and other relevant provisions of Directive 1999/5/EC.

Português [Portuguese]:

NINCO DESARROLLOS S.L. declara que este Radio Control Equipment está conforme com os requisitos essenciais e outras disposições da Directiva 1999/5/CE.

Deutsch [German]:

Hiermit erklärt NINCO DESARROLLOS S.L., dass sich das Gerät Radio Control Equipment in Übereinstimmung mit den grundlegenden Anforderungen und den übrigen einschlägigen Bestimmungen der Richtlinie 1999/5/EG befindet.

Français [French]:

Par la présente NINCO DESARROLLOS S.L. déclare que l'appareil de Radio Control est conforme aux exigences essentielles et aux autres dispositions pertinentes de la directive 1999/5/CE.

Italiano:

Con la presente, la NINCO DESARROLLOS S.L. dichiara che questa attrezzatura di Radio Controllo è conforme ai requisiti essenziali e a qualsiasi altra disposizione applicabile o richiesta dalla Direttiva 1999/5/CE

SERVICIO TÉCNICO ONLINE: PARA GARANTÍA Y ATENCIÓN AL CLIENTE VISITE www.ninco.com
ONLINE CUSTOMER SERVICE AND WARRANTY VISIT www.ninco.com.



MADE IN CHINA

NINCOAIR is brand of NINCO DESARROLLOS S.L.

Ctra. de l'Hospitalet 32

08940 Cornellà Barcelona Spain

CIF B-60307725

