

Instrukcja obsługi

Pavo20 Pro

Pavo Femto

Pavo25 V2

Pavo Pico

Wersje: PNP ELRS

Seria modeli betafpv jest zgodna z wymaganiami certyfikacji C0. Istnieją pewne wymagania i ograniczenia dotyczące korzystania z Pavo w państwach członkowskich UE i EFTA (EFTA, tj. Norwegia, Islandia, Liechtenstein, Szwajcaria). Klasa UAS C0 - maksymalna prędkość śmigła 36 570 obr./min Waga modelu do lotu wynosi 122gram, co spełnia wymagania certyfikacji C0. Aby spełnić wymagania MTOM C0, użytkownik musi postępować zgodnie z poniższymi instrukcjami. W przeciwnym razie dron nie może być używany jako dron klasy C0.

Produkt przeznaczony dla osób powyżej 16 roku życia i tylko pod opieką osób dorosłych.

Operator - to jest osoba pilotująca model jest odpowiedzialna za wszystkie wyrządzone szkody.

Należy utrzymać drona w zasięgu wzroku (VLOS) oraz do maksymalnej wysokości lotu (120 metrów nad terenem).

1. Zachowaj ostrożność i zapoznaj się z poniższą instrukcją

- **Uwaga!** Produkt nie jest przeznaczony dla dzieci poniżej 16 lat
- **Uwaga!** Zabawka zawiera małe elementy, które mogą stanowić zagrożenie uduszenia dla małych dzieci.
- **Uwaga!** Nie należy latać dronem w pobliżu linii energetycznych, lotnisk, tłumów ludzi ani zwierząt.
- **Uwaga!** Przed każdym lotem należy dokładnie sprawdzić stan drona i akumulatora.
- **Uwaga!** Nie lataj dronem w warunkach atmosferycznych, takich jak deszcz, śnieg, silny wiatr lub mgła.
- **Uwaga!** Nie modyfikuj drona bez zgody producenta.
- **Uwaga!** Nadmierne użytkowanie może skrócić żywotność akumulatora.

Ostrzeżenia dotyczące bezpieczeństwa lotu:

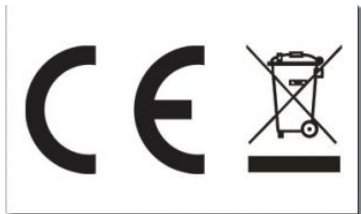
- **Uwaga!** Zawsze lataj dronem w zasięgu wzroku.
- **Uwaga!** Unikaj latania w pobliżu przeszkód, takich jak drzewa, budynki lub linie energetyczne.
- **Uwaga!** Nie lataj dronem nad drogami publicznymi, wodą ani innymi obszarami, gdzie mogą znajdować się ludzie lub zwierzęta.
- **Uwaga!** Zachowaj ostrożność podczas lądowania, aby uniknąć uszkodzenia drona lub otoczenia.

2. Przedlotowe sprawdzenie

- **Upewnij się**, że wszystkie elementy są w zestawie, nie są uszkodzone, a rama nie jest zdeformowana.
- **Sprawdź**, czy śmigła i silniki są zamontowane prawidłowo i stabilnie.
- **Upewnij się**, że śmigła nie ociera się o kanały ramy, a silniki kręcą się płynnie.
- **Upewnij się**, że pilot jest zaznajomiony ze wszystkimi elementami sterowania lotem (patrz rozdział „Aparatura sterowania”).
- **Zawsze zachowuj bezpieczną odległość** we wszystkich kierunkach wokół drona (co najmniej 1 metr) podczas lotu testowego. Ostrożnie operuj dronem na otwartej przestrzeni.
- **Kliknij poniższy link i obejrzyj film instruktażowy**, aby dowiedzieć się, jak montować i wyjmować akumulator z drona oraz jak sparować aparaturę sterującą z dronem.

Urządzenie spełnia wymagania 2014/30/EU i 2011/65/UE Rozporządzenia Parlamentu Europejskiego i Rady (UE) 2019/947 dotyczące zasad wykonywania operacji za pomocą bezzałogowych statków powietrznych.

Kontakt z importerem: office@avifly.pl



Drony serii Pavo seria mikro cien dronow,. Charakteryzuje się ultralekką konstrukcją, co przekłada się na zwinność i precyzję podczas lotu. Wyposażony w nowoczesny kontroler lotu z procesorem G473 oraz żyroskopem ICM42688P, zapewnia szybkie reakcje i stabilność. Kamera C03 oraz nadajnik wideo o regulowanej mocy (od 25 mW) umożliwiają uzyskanie wyraźnego obrazu podczas lotu. Zalecany akumulator LAVA 1S 450 mAh 75C pozwala na około 6,5 minuty lotu.

3. Konfiguracja i ustawienia:

1. Sparowanie drona z aparaturą (kontrolerem lotu)

Uwaga: Aparatura sterująca nie jest częścią zestawu – należy używać własnej aparatury kompatybilnej z odbiornikiem TBS.

1. Włącz aparaturę i upewnij się, że jest ustawiona w trybie parowania (binding mode). Instrukcja aktywacji tego trybu zależy od modelu aparatury.
2. Podłącz akumulator do drona (więcej w punkcie 2). Kontroler lotu automatycznie przejdzie w tryb parowania, co zostanie sygnalizowane migającymi diodami LED.
3. Po pomyślnym sparowaniu, diody LED na dronie przestaną migać i zaczną świecić światłem stałym.
4. Zapisz ustawienia w aparaturze, aby zapamiętać konfigurację dla drona Air75.

2. Podłączenie akumulatora

Uwaga: Akumulator nie jest częścią zestawu – należy używać własnego akumulatora zalecanego przez producenta (np. LAVA 1S 450 mAh 75C).

1. Sprawdź poziom naładowania akumulatora. Upewnij się, że akumulator jest w pełni naładowany i nieuszkodzony.
2. Znajdź złącze BT2.0 w dronie i podłącz akumulator do odpowiedniego portu.
3. Upewnij się, że przewody są dobrze zabezpieczone, aby nie przeszkadzały w lotach.
4. Dron automatycznie się włączy, co zostanie zasygnalizowane diodami LED.

3. Podłączenie drona z goglami FPV

Uwaga: Gogle FPV nie są częścią zestawu – należy używać własnych gogli kompatybilnych z 5.8G FPV.

1. Włącz gogle FPV i przejdź do trybu wyszukiwania kanałów wideo.
2. Upewnij się, że nadajnik wideo (VTX) w dronie jest włączony. Domyślnie działa na mocy 25 mW.
3. W goglach wybierz kanał wideo odpowiadający transmisji VTX drona. Kanał można zmieniać za pomocą przycisku na dronie lub kontrolera lotu.
4. Po uzyskaniu obrazu na goglach sprawdź jego jakość. Jeśli jakość jest słaba, zmień moc nadajnika VTX w ustawieniach (wymaga dostępu do BetaFlight Configurator).

4. Podstawowe ustawienia w BetaFlight

Uwaga: Aby wprowadzać zmiany w ustawieniach kontrolera lotu, należy pobrać i zainstalować BetaFlight Configurator na komputerze.

1. Podłącz drona do komputera za pomocą kabla USB (Type-C).
2. Uruchom BetaFlight Configurator i kliknij Connect, aby połączyć się z dronem.
3. Wykonaj następujące ustawienia:
 - Mode Setup: Skonfiguruj tryby lotu (np. Stabilized, Acro) na przełącznikach aparatury.
 - VTX Table: Ustaw moc i kanały transmisji wideo.
 - Calibration: Skalibruj żyroskop i akcelerometr przed pierwszym lotem.
4. Zapisz zmiany, klikając Save and Reboot.

Uwagi końcowe

- Przed każdym lotem sprawdź stan akumulatora, mocowanie śmigieł oraz ogólny stan drona.
- Zapoznaj się z lokalnymi przepisami dotyczącymi lotów dronem, szczególnie w obszarach miejskich.
- Używaj gogli, aparatury i akumulatorów zgodnych z rekomendacjami producenta, aby uniknąć problemów technicznych.

Bezpiecznych lotów!

BetaFPV Pavo20 Pro

- **Typ:** Cinewhoop (2-calowy)
- **Rozstaw osi:** 96 mm
- **Waga (bez akumulatora):** Około 92g (z DJI O3) / 82g (Analog)
- **Kontroler lotu / ESC:** F4 2-3S 20A AIO
- **Silniki:** 1103 8500KV
- **Śmigła:** GF 2023 (3-łopate) (3-łopate)
- **Zalecany akumulator:** 2S-3S LiPo, 450mAh - 650mAh
- **Rama:** Wytrzymała rama z osłonami śmigieł (ducts)
- **Opcje odbiornika:** PNP (Plug-N-Play), ELRS 2.4GHz, TBS Crossfire

BetaFPV Pavo Femto

- **Typ:** Pico Whoop (najmniejszy z serii Pavo)
- **Rozstaw osi:** 67.3 mm
- **Waga (bez akumulatora):** Około 28g
- **Kontroler lotu / ESC / VTX / Odbiornik:** F4 1S 5A AIO (z wbudowanym VTX i odbiornikiem ELRS 2.4GHz lub FrSky D8/D16 - w zależności od wersji)
- **Silniki:** 0702 25000KV
- **Śmigła:** GF 1208 (3-łopate, 31mm)
- **Zalecany akumulator:** 1S LiPo, 300mAh - 450mAh (złącze BT2.0)
- **Rama:** Lekka rama z osłonami śmigieł

BetaFPV Pavo25 V2

- **Typ:** Cinewhoop (2.5-calowy)
- **Rozstaw osi:** 112 mm
- **Waga (bez akumulatora):** Około 153g (z DJI O3) / ~140g (Analog)
- **Kontroler lotu / ESC:** F722 35A AIO V2
- **Silniki:** 1505 4600KV
- **Śmigła:** GF D63 (3-łopate)
- **Zalecany akumulator:** 4S LiPo, 650mAh - 850mAh
- **Rama:** Ulepszona rama V2 z osłonami śmigieł, często w konfiguracji "pusher" (silniki odwrócone)
- **Opcje odbiornika:** PNP, ELRS 2.4GHz, TBS Crossfire

BetaFPV Pavo Pico

- **Typ:** Pico Cinewhoop (zaprojektowany pod DJI O3 Air Unit)
- **Rozstaw osi:** 80.8 mm
- **Waga (bez akumulatora):** Około 67.3g (bez O3 Air Unit i baterii) / ~71g (zależnie od wersji śrub)
- **Kontroler lotu / ESC:** F4 1S 12A AIO V3 (z wbudowanym odbiornikiem ELRS 2.4GHz lub TBS Crossfire - zależnie od wersji) lub F4 2S 12A AIO
- **Silniki:** 1102 14000KV
- **Śmigła:** GF 45mm (3-łopatowe lub 2-łopatowe, zależnie od montażu)
- **Zalecany akumulator:** 2S LiPo, 450mAh - 550mAh
- **Rama:** Ultra lekka rama z osłonami, "pusher style"
- **Opcje odbiornika:** Wbudowany ELRS 2.4GHz lub TBS Crossfire (w zależności od wersji FC)