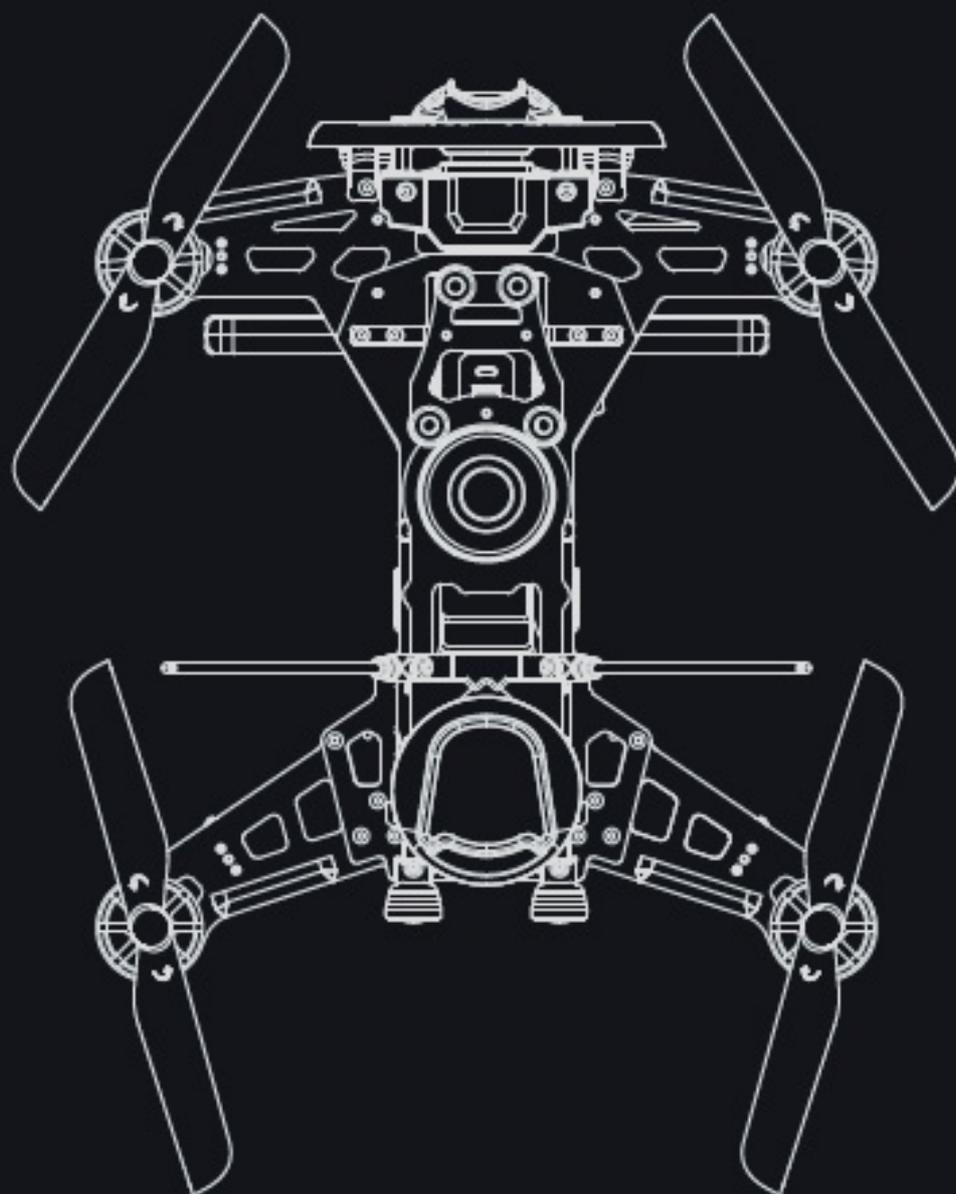


***RUNNER* 250** [®]

GUIDA RAPIDA V1.3

20 Ottobre 2015



www.walkera.com

INDICE

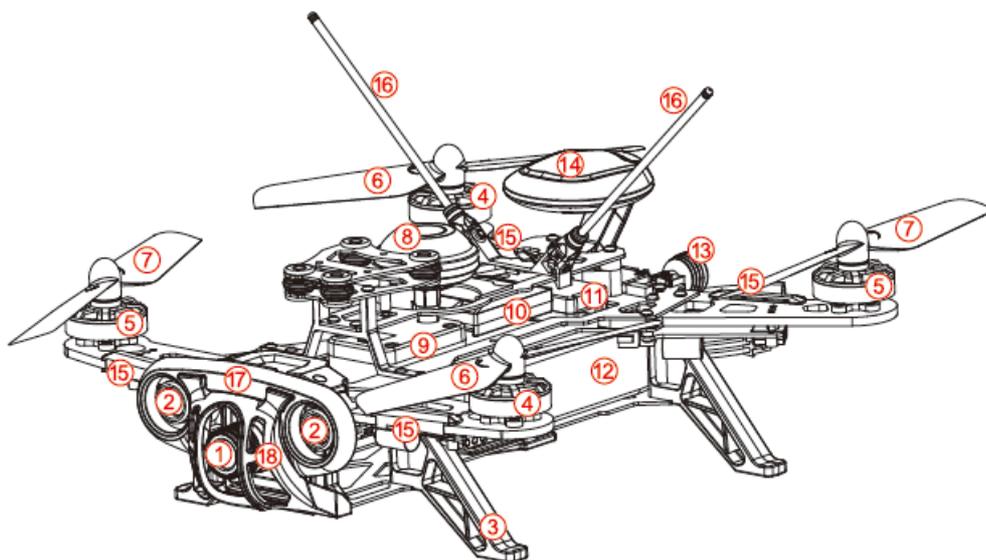
1.0 Vieni a conoscere il tuo drone	01
2.0 Conosci il tuo radiocomando	02
3.0 Caratteristiche	03
4.0 Attenzione prima del volo	04
5.0 Caricare la batteria	04
6.0 Assemblaggio	04
7.0 Pronti per il volo	07
7.1 Agganciare il Runner 250	07
7.2 Calibrazione della bussola	08
7.3 Calibrazione giroscopio	08
7.4 Calibrazione accelerometro	09
7.5 Indicatore luci GPS	09
7.6 Bloccare / sbloccare il motore	09
8.0 Istruzioni operazioni	10
9.0 Fine volo	12
10.0 Osservazioni aggiuntive	13
10.1 DEVO F7 Settaggio radiocomando	13
10.2 DEVO 7 Settaggio radiocomando	15
10.3 TX5816(Usa)/TX5817(Eu) selezione dei canali di trasmissione	16
10.4 Introduzione alla scheda di alimentazione	17
10.5 Introduzione al RUNNER 250 OSD(R)	17
10.6 Introduzione al FCS-RUNNER 250(R)	18
10.7 Introduzione al DEVO-RX710(R)	18
10.8 Diagramma collegamento ESC (controllori) e Brushless(motori)	19
11.0 Istruzioni Camera (1920x1080P)	19
11.1 Illustrazione foto	19
11.2 Istruzioni video	19
11.3 Istruzioni foto	20
12.0 Istruzioni caricabatteria GA005	21
12.1 Parametri del GA005	21
12.2 Caratteristiche del GA005	21
12.3 Istruzioni per il GA005	21
12.4 Questioni che richiedono attenzione	21

RUNNER 250 (R) Guida rapida

<

1.0 Vieni a conoscere il tuo drone

- Adottato il materiale CFP per il drone che possiede miglior tenacità e capacità anti-impatto.
- Il nuovissimo design industriale e modulare, migliora notevolmente la durata del prodotto, consentendo una più facile manutenzione e aggiornamento.
- La trasmissione dell'immagine a 5,8G in tempo reale e il sistema OSD comportano un godimento visivo indimenticabile.
- Equipaggiato con doppio modulo GPS, il Runner 250 Advance può realizzare la modalità di volo GPS e ha un tasto per il ritorno al punto di partenza.
- Il drone può eseguire il volo acrobatico come ruotare verso il basso, da sinistra a destra il sogno del barone. Ciò dà all'utente un godimento del volo senza pari.



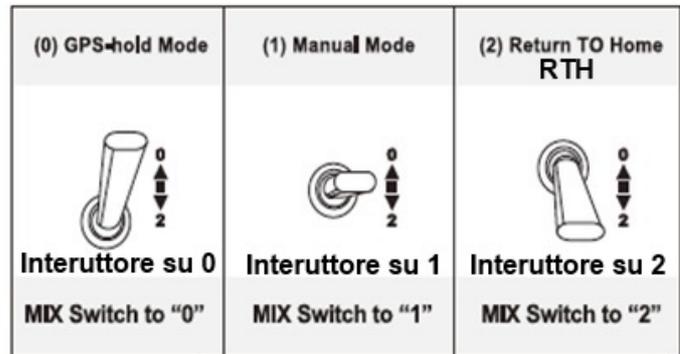
- | | |
|---|---|
| 1 Videocamera | 10 FCS-Runner 250(R) Controllore principale |
| 2 Luce LED bianchi x 2 | 11 DEVO-RX710(R) Ricevitore |
| 3 Rampe di atterraggio x 4 | 12 Batteria 11.1V 2200 mAh 25C 3S Li-Po |
| 4 Motori in senso orario CW | 13 Luce LED rosse x 2 |
| 5 Motori in senso anti orario CCW | 14 GPS |
| 6 Eliche in senso orario CW | 15 Luce indicatore direzionale x 4 |
| 7 Eliche in senso anti orario CCW | 16 Antenne del ricevitore |
| 8 Antenna a fungo | 17 Staffa parafango fari |
| 9 TX5817(Eu) o TX5816 (Usa) Trasmettitore | 18 Staffa parafango videocamera |

RUNNER 250 (R) Guida rapida

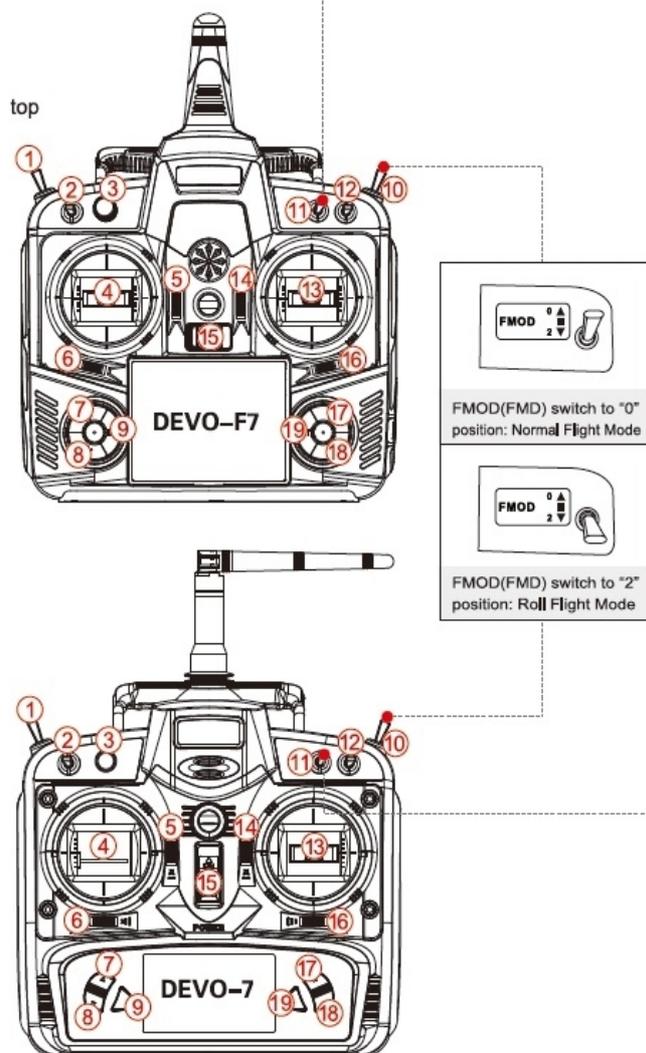
2.0 Conosci il tuo radiocomando

Il DEVO-F7 è costruito con il sistema di trasmissione a 5,8 Mhz dell'immagine, in modo da ricevere facilmente le foto aeree. Equipaggiato col GPS in modalità mantenimento, un tasto ritorna alla base di partenza, con controllo della macchina fotografica ecc., interruttori di funzione, il Runner 250 può essere controllato più facilmente.

Mode 2 velocità sinistra	Leva Sinistra	THRO/RUDD leva
	Leva destra	ELEV/AILE leva
	Trim sinistro	THRO trim
	Trim destro	ELEV trim
Mode 1 velocità destra	Leva Sinistra	ELEV/RUDD leva
	Leva destra	THRO/AILE leva
	Trim sinistro	ELEV trim
	Trim destro	THRO trim



- 1 HOLD TRN interruttore
- 2 GEAR Interr. CAM START/STOP
- 3 AUX 2
- 4 LEVA sinistra
- 5 TRIM sinistro
- 6 RUDD trim
- 7 UP tasto
- 8 DN tasto
- 9 EXT tasto
- 10 FMOD interruttore
- 11 MIX interr. controllo
- 12 ELEV/AILE/RUDD D/R interr,
- 13 LEVA destra
- 14 TRIM destro
- 15 Interruttore accensione
- 16 AILE Trim
- 17 R + tasto avanti
- 18 L - tasto indietro
- 19 ENT tasto selezione

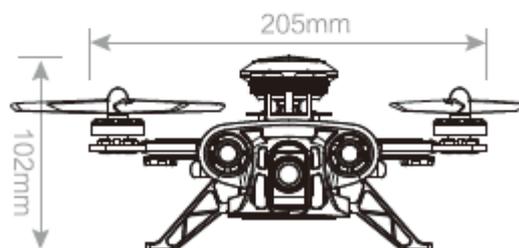
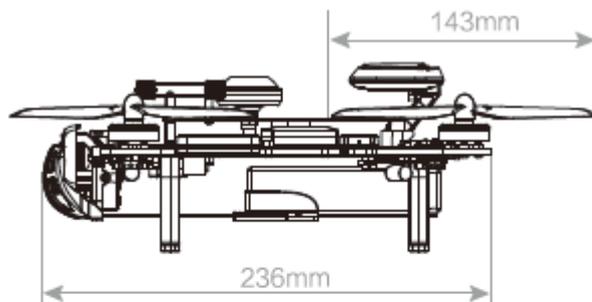


RUNNER 250 (R) Guida rapida

3.0 Caratteristiche

DRONE

Rotore diametro	143 mm.
Dimensioni L*W*H	236*205*102
Peso	446 inclusa batteria
Radiocomando	DEVO F7 / DEVO 7
Ricevente	DEVO-RX710(R)
Controllore	FCS-RUNNER 250(R)
Trasmettitore	TX5817(UE) TX5816(Usa)
OSD	Runner 250 OSD(R)
Motori	WK-WS-28-014(CW-CCW)
ESC (controllore)	Runner 250
Batteria	11,1V 2200mAh 25C 3S
Durata volo	11-12 minuti
Temperatura	-10°C ~ +40C



CAMERA (1920*1080P)

Risoluzione video	1920*1080P 60 fps
Micro SD	Massimo 64 GB
Formato video	Mov
Uscita video	1,0Vp-p75Ω
Foto	4000 *3000 Pixel
Formato foto	JPG
Alimentazione	DC 5V

CAMERA (800TVL)

Risoluzione orizzontale	800 Tvl
Sistema video	Pal / Ntsc
Alimentazione ingresso	DC 12 V

TX5816(FCC) / TX5817(CE) Emittente

5,8 MHz trasmissione wireless immagine

TX5816(FCC) sezione B: 4 canali

TX5817(CE) sezione B: 8 Canali

TX5816(Usa) potenza in uscita ≤ 200mW

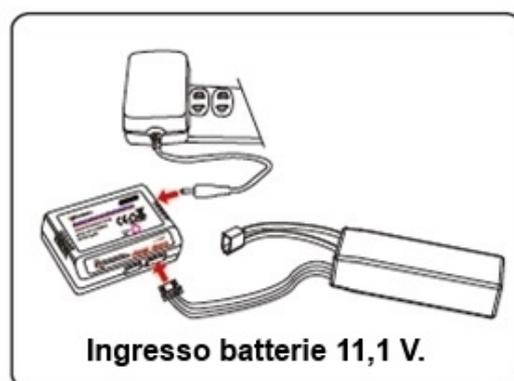
TX5817(Ue) potenza in uscita ≤ 25mW

4.0 Attenzione prima del volo

- Questo prodotto è fruibile da persone che hanno esperienza di volo con modelli per hobby ed età superiore ai 14 anni.
- Non fate volare il drone con vento forte, pioggia, neve, cattivo tempo ecc.
- Scegliete luoghi aperti per voli consentiti dai regolamenti e considerate il vostro stato psico-fisico.
- Mettetevi a una distanza di sicurezza dal drone e dalle parti ruotanti ad alta velocità (tipo eliche motrici) durante il volo.
- Non volate vicino alle linee ad alto voltaggio, alle stazioni o tralicci audio/Tv/GSM per non aver interferenze nel segnale.
- Non volate in zone interdette ai voli secondo leggi e regolamenti.

5.0 Caricare la batteria

1. Inserite l'alimentatore (100-240V 50/60Hz), collegate l'estremità di uscita nel carica batteria GA005, il led del caricatore diverrà di colore rosso.
2. Inserite la spina della batteria LiPo nel GA005
3. Durante la ricarica il led rosso lampeggerà di continuo. Quando la batteria sarà carica, diventerà verde.

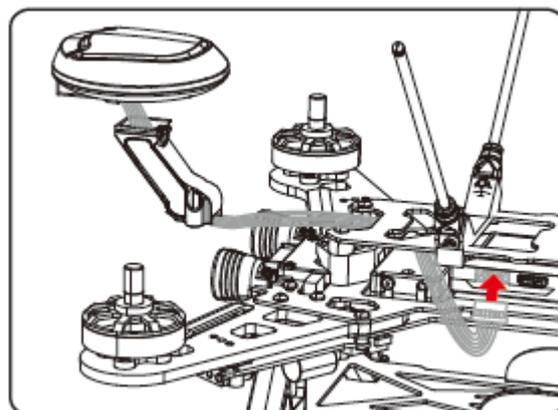


Attenzione: Fare riferimento a Pagina 21 per i dettagli relativi al carica batteria GA005

6. Assemblaggio

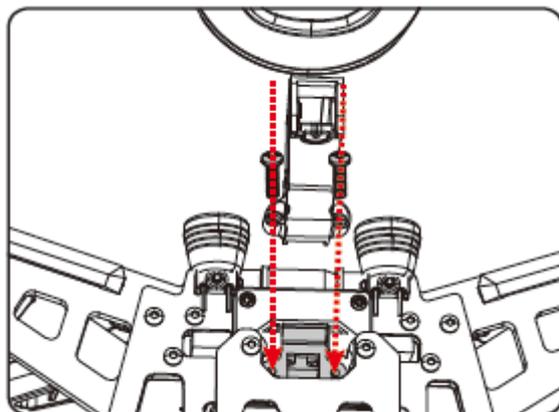
Installazione dei componenti GPS

1. Inserite il cavo GPS nella porta GPS del FCS-Runner 250(R), I fili del GPS dovrebbero passare nella parte inferiore della scheda principale prima e assemblati in modo ordinato.

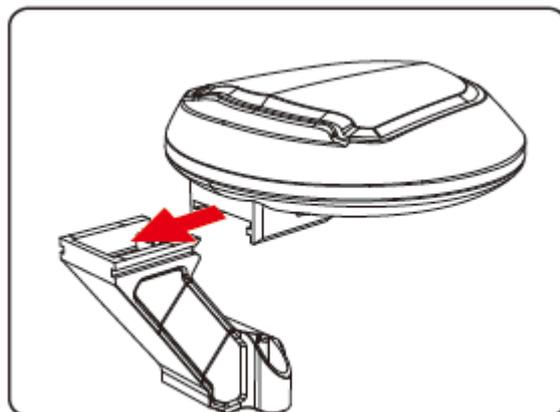


RUNNER 250 (R) Guida rapida

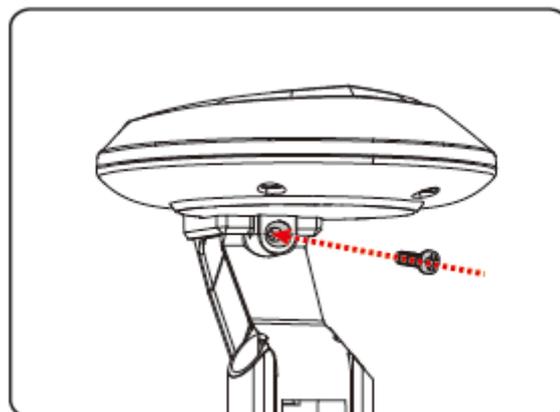
- ② Fissate il telaio del supporto GPS sul blocco fisso con le viti PB2x7.



- ③ Fate scivolare la conchiglia del GPS nel supporto.



- ④ Fissate con la vite (KB1,7x6).



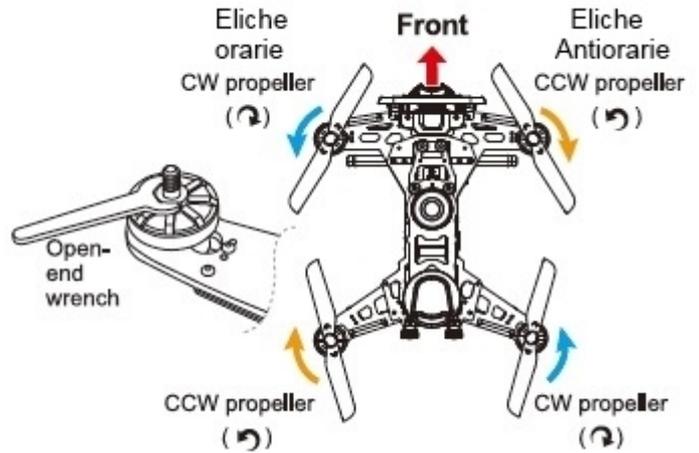
RUNNER 250 (R) Guida rapida

Installazione eliche

Fissate le eliche CW sui motori CW che girano in senso orario secondo la direzione delle frecce blu, fissate le eliche antiorarie CCW sul motore antiorario CCW secondo la direzione delle frecce arancioni. Serrate le eliche manualmente e assicuratevi che siano nella posizione giusta e fissatele.

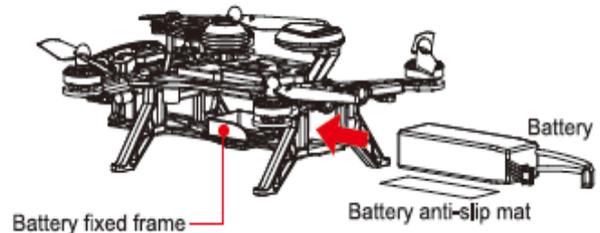


ATTENZIONE Conviene installare o togliere le eliche, usando la chiave usata per bloccare il motore come mostrato a destra.



Installazione batteria

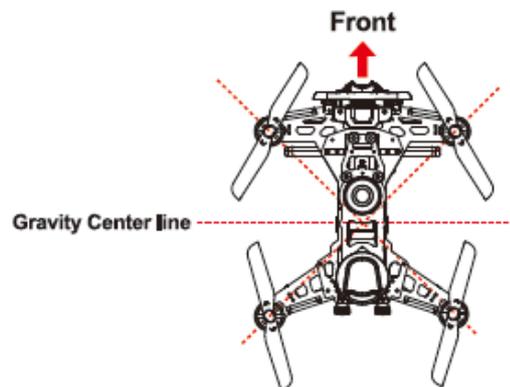
Inserite la batteria e il tappetino antiscivolo nel Runner 250, mantenere la testa e la coda allineate quindi fissate la batteria con il cinturino di velcro.



Allineamento centro di gravità

Tenere la linea del centro di gravità per il fulcro. Se la testa tende a cadere, indica che il baricentro è in avanti, per riequilibrarlo bisogna spostare la batteria indietro.

Al contrario se la coda tende a cadere, indica che il baricentro è indietro, per riequilibrarlo bisogna spostare la batteria in avanti.



Attenzione

Le antenne devono essere raddrizzate prima del volo, per aumentare la distanza di comunicazione.



7.0 Pronti per il volo



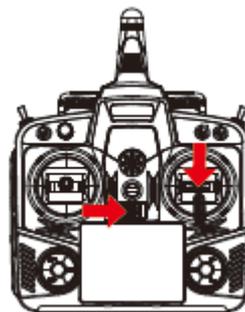
ATTENZIONE

- 1) Posizionate il drone su una superficie piana, in luogo aperto, con la parte posteriore rivolta a voi
- 2) Mettete tutti gli interruttori sulla posizione 0, mettete tutti i trim e la manopole in posizione mediana, posizionate la leva dell'acceleratore nella posizione più bassa, quindi accendete il radiocomando DEVO 7.

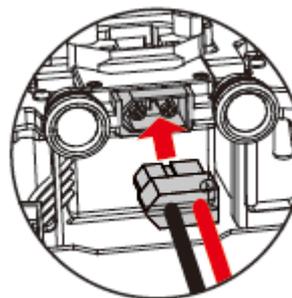
7.1 Agganciare il Runner 250

1 Assicuratevi che tutti gli interruttori, i trim e la manopola siano nella corretta posizione. Accendete il radiocomando

Nell'esempio a destra ci troviamo in **MODE 1**, cioè con la leva che regola l'altezza a destra

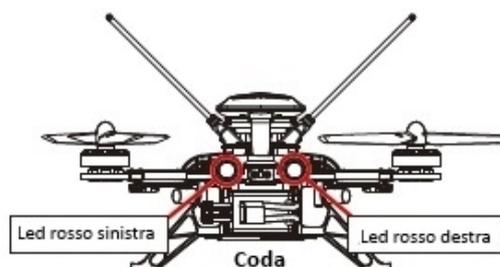


2 Posizionate il drone orizzontalmente e attaccate la batteria, (assicurati che il positivo e il negativo siano inseriti correttamente).



3 Dopo 5 secondi le luci rosse finiranno di lampeggiare indicando che l'aggancio è avvenuto.

Nota: quando è agganciato il Runner 250 non si muove



7.2 Calibrazione della bussola

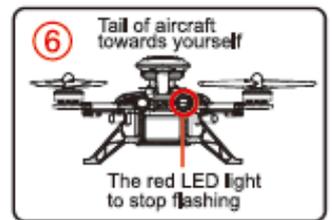
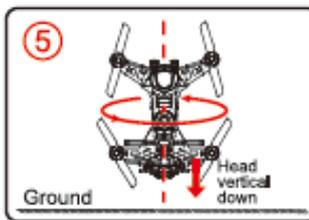
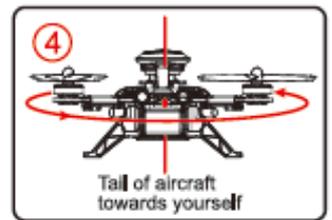
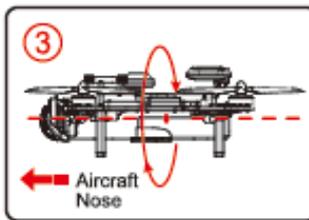
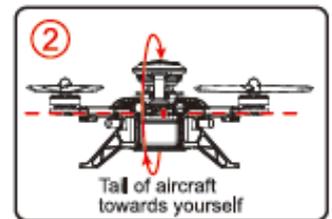
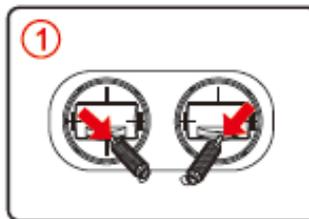


Attenzione

- 1) Quando andate in un luogo nuovo per volare o cambiate luogo, lontano da quello abituale, dovete prima calibrare la bussola (i motori devono essere bloccati e la luce rossa di destra **spenta**).
- 2) Quando si associa il Runner si prega di scegliere un campo aperto lontano da fonti di inquinamento elettromagnetico.

Per calibrare la bussola eseguire le seguenti operazioni

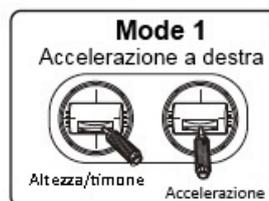
- 1 Per calibrare, muovete entrambe le leve simultaneamente verso il basso al centro. Le luci rosse del drone a lampeggeranno in modo veloce.
- 2 Rotazione in avanti (**Beccheggio**). Ruotate lungo l'asse trasversale in avanti il drone di 90 gradi per 1 secondo fino a raggiunger un giro completo (0° 90° 180° 270° 360°).
- 3 Rotazione oraria (**Rollio**). Ruotate lungo l'asse longitudinale in senso orario il drone di 90 gradi per 1 secondo fino a raggiunger un giro completo.
- 4 Rotazione orizzontale (**Imbardata**). Ruotate il drone intorno all'asse verticale di 90 gradi per 1 secondo fino a raggiunger un giro completo.
- 5 Rotazione a testa in giù. Ruotate il drone intorno all'asse verticale di 90 gradi per 1 secondo fino a raggiunger un giro completo.
- 6 Posizionate il drone in senso orizzontale. Le luci rosse finiranno di lampeggiare. Ciò indica che la calibrazione è finita. Staccate la batteria per salvare il settaggio.



7.3 Calibrazione giroscopio

Il sistema di controllo fa automaticamente la calibrazione del giroscopio quando il drone riconosce il codice del radiocomando. È inoltre possibile utilizzare i seguenti metodi per calibrare il giroscopio, (i motori devono essere bloccati e la luce rossa di destra **spenta**)

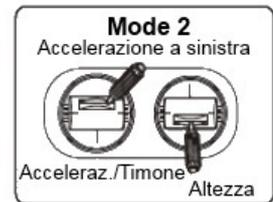
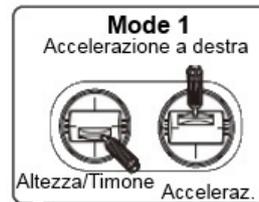
1. Posizionare il drone fermo orizzontalmente.
2. **MODE 1** posizionate le leve in basso e quella della altezza nell'angolo sinistro.
MODE 2 posizionate le leva in basso e quella della velocità nell'angolo sinistro.
3. La calibrazione è finita quando la luce rossa di destra lampeggia una volta e si spegne.



7.4 Calibrazione accelerometro

Il sistema di controllo fa automaticamente la calibrazione dell'accelerometro quando il drone riconosce il codice del radiocomando. È inoltre possibile utilizzare i seguenti metodi per calibrare il giroscopio, (i motori devono essere bloccati e la luce rossa di destra **spenta**).

1. Posizionate il drone orizzontalmente.
2. **MODE 1** posizionate la leva dell'altezza in basso a sinistra quella della velocità in alto.
MODE 2 posizionate la leva della velocità in alto a sinistra quella della velocità in basso.



3. La calibrazione è finita quando la luce rossa di destra lampeggia una volta e si spegne.

Ricalibrate il giroscopio e l'accelerometro se il drone non risponde al giroscopio o non è stabile.

7.5 Indicatore luci GPS

Satelliti GPS	<6	6	7	8	9	10	11	12	13
Luce rossa LED stato	Nessun lampo	Un Lampo	Due Lampi	Tre Lampi	Quattro Lampi	Cinque Lampi	Sei Lampi	Sette Lampi	Otto Lampi

IMPORTANTE: per il volo sicuro in modalità volo GPS.

La luce rossa di sinistra dovrebbe lampeggiare almeno due volte.

Si raccomanda di agganciare almeno 8 satelliti "tre lampi" prima di volare.

Non iniziate mai con meno di "tre lampi"

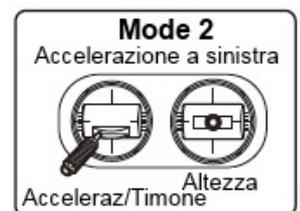
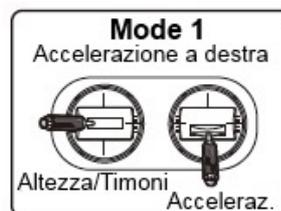
7.6 Bloccare / sbloccare i motori

Motori sbloccati

Dopo aver agganciato il DEVO7 al drone, controllate che tutti i trim siano neutrali, che la leva della velocità quando sta giù indica 0% di velocità. Controllate che tutti gli interruttori siano in avanti, spingete delicatamente l'acceleratore in basso e il timone (imbardata) verso sinistra.

(in **MODE2** spostate l'acceleratore e il timone nelle stesse posizioni).

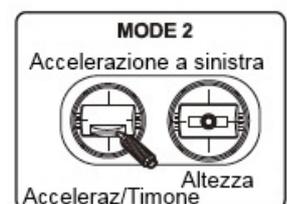
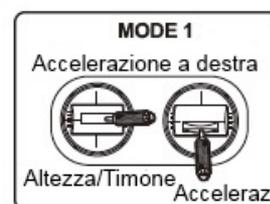
Se vedete la luce di destra accesa, il motore è sbloccato. Fate molta attenzione a questo punto, come spingete l'acceleratore, i motori inizieranno a ruotare. Verificate spingendo la leva un pò.



Motori bloccati

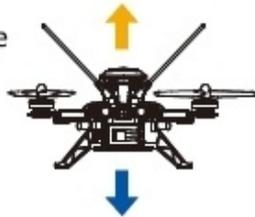
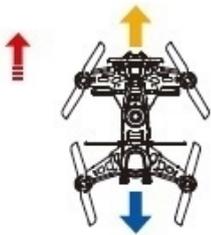
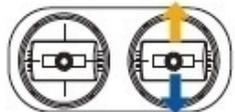
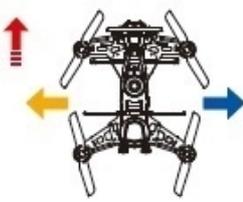
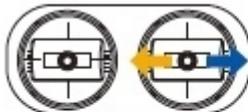
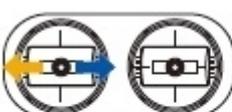
Bloccate i motori spostando la leva completamente verso il basso e la leva del timone (imbardata) completamente a destra. La luce rossa di destra si spegne quando i motori sono **fermi**.

TEST Spingete la leva dell'acceleratore, i motori non partono perché bloccati.

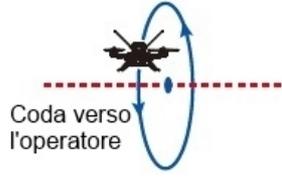
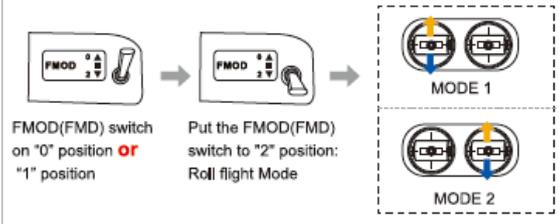
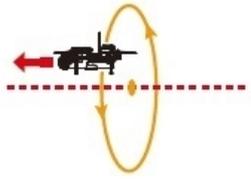
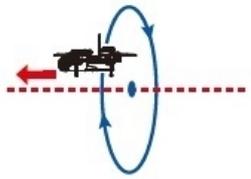
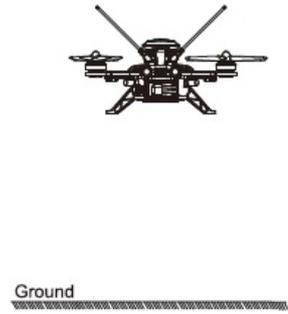


INFORMAZIONE: I motori sono bloccati di default dopo che il drone viene agganciato.

8.0 Istruzioni operazioni

Direzione drone (← direzione della testa)		Istruzioni comandi DEVO 7	
<p>THROTTLE = Accelerazione Up/down Coda verso l'operatore</p> 	<p>MODE 1</p>  <p>Accelerazione a destra</p>	<p>MODE 2</p>  <p>Accelerazione a sinistra</p>	
<p>PITCH Forward/backward Quando si muove le luci di direzione vengono accese</p> <p>LANCIARE Avanti / indietro</p> 	<p>Mode 1</p>  <p>Accelerazione a destra</p>	<p>Mode 2</p>  <p>Accelerazione a sinistra</p>	
<p>ROLL (lean) Left / right Quando si piega a sinistra la luce di sinistra si accende Quando si piega a destra la luce di destra si accende</p> <p>Linea di ROLLIO</p> 	<p>MODE 1 / MODE 2</p> 		
<p>YAW (turn) Left / right Quando vira a sinistra la luce di sinistra lampeggia Quando vira a destra la luce di destr lampeggia</p> <p>Angolo di deriva</p> 	<p>MODE 1 / MODE 2</p> 		

RUNNER 250 (R) Guida rapida

<p>Movimento in avanti</p>  <p>Coda verso l'operatore</p> <hr/> <p>Movimento indietro</p>  <p>Coda verso l'operatore</p>	<p>Assicuratevi che l'interruttore MIX sia nella posizione 0 o 1 cioè GPS Hold o Modo manuale.</p>  <p>FMOD(FMD) switch on "0" position or "1" position → Put the FMOD(FMD) switch to "2" position: Roll flight Mode</p> <p>Attenzione:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Scegliere spazi ampi con terreno morbido per il volo. 2. La modalità di rotazione è adatta a piloti con esperienza. 3. Bisogna dosare l'acceleratore durante la pratica, quando scende il drone, date un pò gas e viceversa. 4. Se la tensione è bassa, il drone passa da ROLL mode a NORMAL. 5. In Roll mode non può usare il ritorno al punto di partenza.
<p>Movimento a sinistra</p>  <hr/> <p>Movimento a destra</p> 	<p>Assicuratevi che l'interruttore MIX sia nella posizione 0 o 1 cioè GPS Hold o Modo manuale.</p>  <p>FMOD(FMD) switch on "0" position or "1" position → Put the FMOD(FMD) switch to "2" position: Roll flight Mode</p> <p>MODE 1 (Throttle stick on the right) MODE 2 (Throttle stick on the left)</p> <p>Attenzione:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Scegliere spazi ampi con terreno morbido per il volo. 2. La modalità di rotazione è adatta a piloti con esperienza. 3. Bisogna dosare l'acceleratore durante la pratica, quando scende il drone, date un pò gas e viceversa. 4. Se la tensione è bassa, il drone passa da ROLL mode a NORMAL. 5. In Roll mode essa non può fare ritorno a casa.
<p>GPS hold mode</p>  <p>Ground</p>	 <p>MIX switch on "0" position → MIX switch to "1" position → Throttle stick return neutral</p> <p>Attenzione:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Abilitate la ricezione del GPS (i led rossi devono lampeggiare). 2. Prima di cambiare modo, mettete la leva del gas al 50%. 3. Se il segnale del GPS degrada, passerà automaticamente in "Altezza Hold mode", in questo modo andrà alla deriva, ma terrà la sua altitudine. Quando la batteria è al 50%, non passate in modo manuale si potrebbe avere un crash. 4. Potete atterrare in GPS mode, dopo abbassate la leva del gas, passate in modalità manuale e bloccate i motori. 5. In modalità manuale non viene utilizzata l'altitudine della funzione HOLD.

RUNNER 250 (R) Guida rapida

RETURN TO HOME = Ritorno al punto di partenza



- Se l'altitudine del volo è superiore ai 15 metri, il drone manterrà l'altitudine corrente e tornerà sopra il punto di partenza per poi scendere verticalmente.
- Se l'altitudine del volo è inferiore ai 15 metri, il drone si eleverà automaticamente a 15 metri per poi volare sopra il punto di partenza e atterrare in verticale.

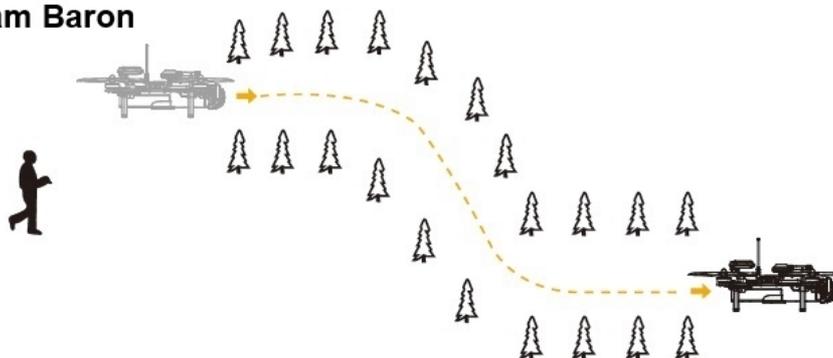
Attenzione:

- Abilitate la ricezione del GPS (i led rossi devono lampeggiare).
- Dopo aver agangiato il ritorno al punto di partenza (RTX), la leva di accelerazione (Throttle) deve trovarsi al centro 50%, non bisogna toccare alcun interruttore sul DEVO 7, per **riprendere il controllo** assicuratevi che l'acceleratore sia al centro e passate il **MIX** in posizione **0**. **In situazione di emergenza come ad esempio la perdita dell'ID tra il radiocomando e il drone, il sistema naufragio sicuro (Failsafe) farà partire automaticamente RTH.**

Non si può interrompere una procedura di emergenza **RTH** (return to home), semplicemente lascia continuare il drone fino a quando non atterra.

- Quando ci troviamo i modalità ritorno al punto di partenza, se il voltaggio della batteria è basso, il drone fallirà, e non potrà ritornare automaticamente al punto di partenza, prendete il controllo manuale fino a quando il drone atterrerà tranquillamente.

Dream Baron



Attenzione:

- Questo tipo di volo è adatto per piloti dotati di esperienza.
- Durante il volo abbiate un controllo visivo da 50 a 300 metri, dipende dalle condizioni atmosferiche.
- Evitate ostacoli, tipo persone, animali e linee elettriche.

Quando il LED ROSSO posteriore di destra lampeggia lentamente, vuol dire che la batteria è scarica e il drone cadrà.

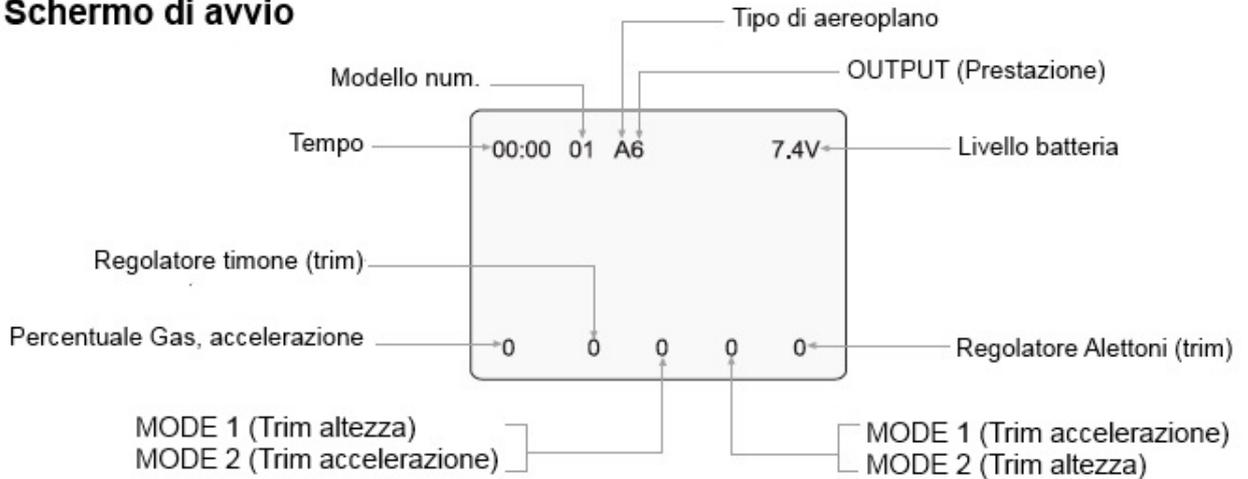
9.0 Fine del volo

- 1 Atterraggio manuale o Ritorno al punto di partenza.
- 2 Togliete prima l'alimentazione al drone e dopo spegnete il radiocomando.
- 3 Togliete la batteria dal drone.

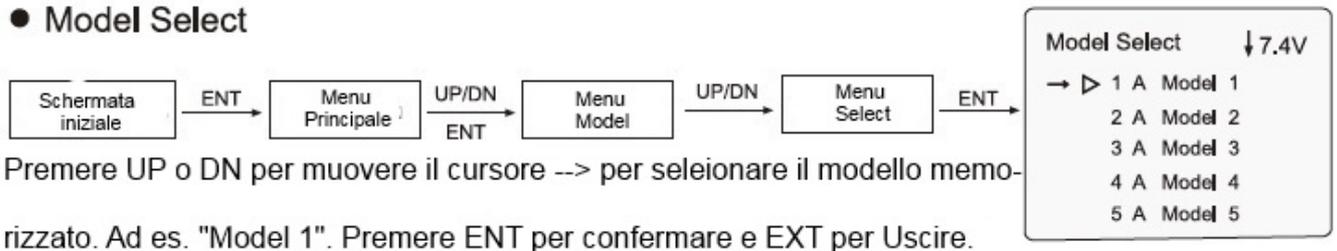
10.0 Osservazioni aggiuntive

10.1 DEVO F7 Settaggio radiocomando.

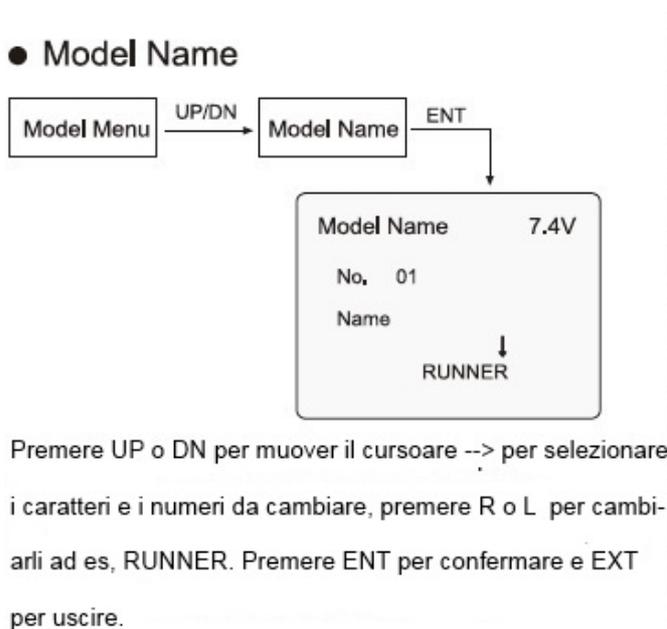
● Schermo di avvio



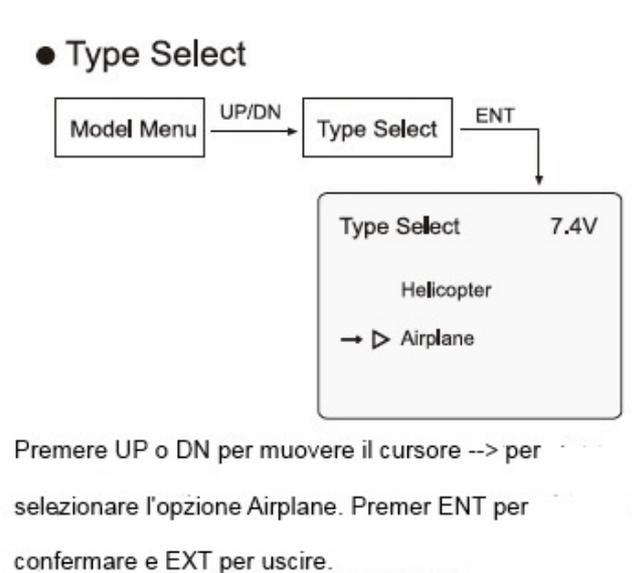
● Model Select



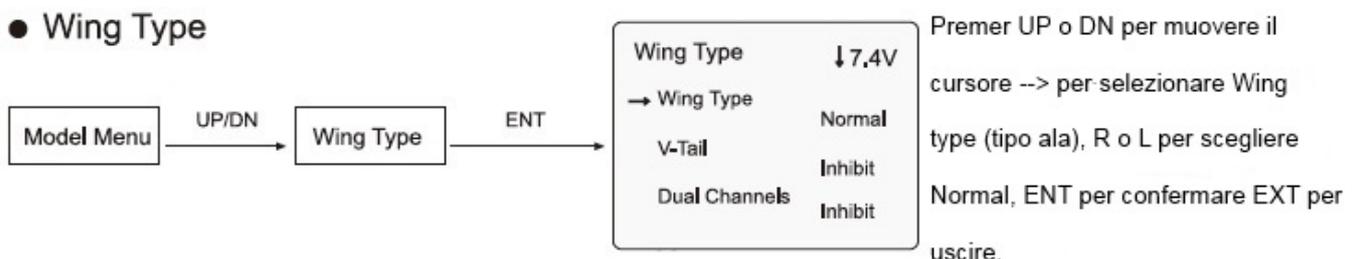
● Model Name



● Type Select

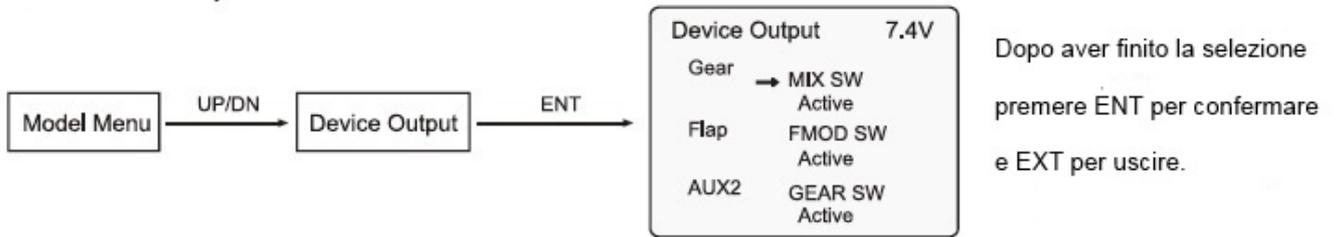


● Wing Type

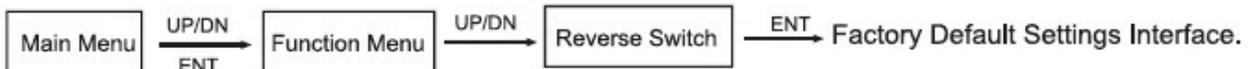


RUNNER 250 (R) Guida rapida

● Device Output



● Reverse Switch

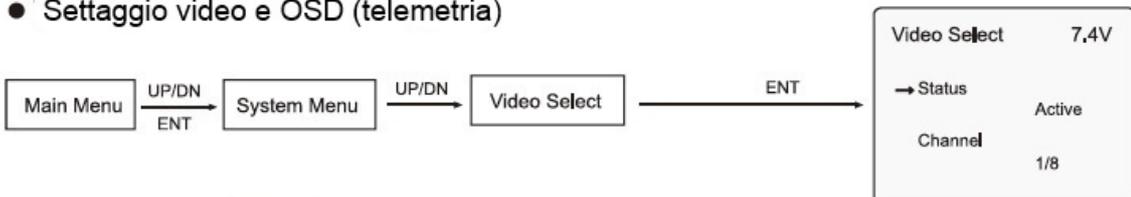


Premere R o L per selezionare Normal.
 Dopo aver finito la selezione, premere ENT per confermare e EXT per uscire.

Reverse Switch ↓ 7.4V	
→ Elevator	Normal
Aileron	Normal
Throttle	Normal
Rudder	Normal
Gear	Normal

Reverse Switch ↑ 7.4V	
→ Flap	Normal
AUX2	Normal

● Settaggio video e OSD (telemetria)



G: GPS Mode
 M: Manual Mode
 R: Roll Mode
 H: Return to Home

The yaw angle
 Arrow direction indicating the angle between the aircraft's tail and Home points

Number of satellites: 10
 ascend/descend speed: 1.5 M/s
 Horizontal flight speed: 20 M/h
 Battery voltage: 12.6V
 Longitude: 104° 15.5123E

MOD 200°
 G
 Timer: 10:00
 Horizontal distance: 30M
 Flight height: 10M
 Interior voltage: 5V
 Latitude: 22° 06.0902N

Rollio, Inclinazione

Home point

Status: Press R or L to select "Active".
 Channel: Press R or L to select suitable receiving video channel for the TX5816/TX5817. It will display automatically "OSD" after connection.
 After finish settings, press ENT to confirm and then press EXT to return to Main interface.



Attenzione:

1. Quando la freccia punta in basso, tirate indietro la leva dell'Altezza, dopo il drone tornerà alla base.
2. Spostate l'interruttore del video e dell'OSD da 1 a ON, fare riferimento a pagina 17.

RUNNER 250 (R) Guida rapida

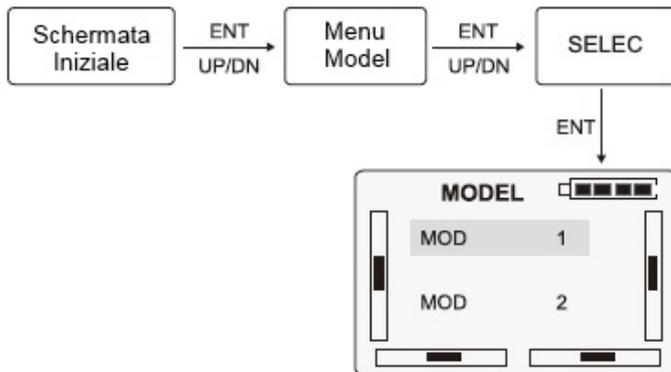
10.2 DEVO 7 Settaggio radiocomando.

● Schermo di avvio

* (Trim= regolatore)

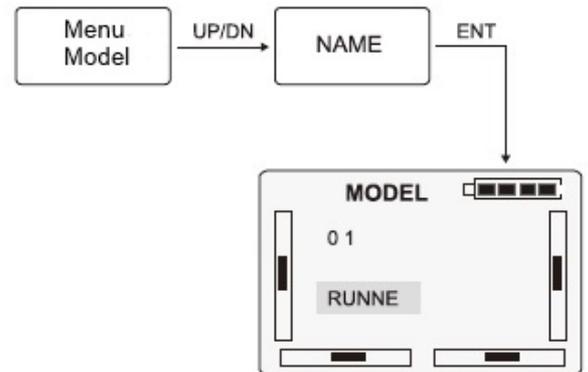


● SELEC (Selezione)



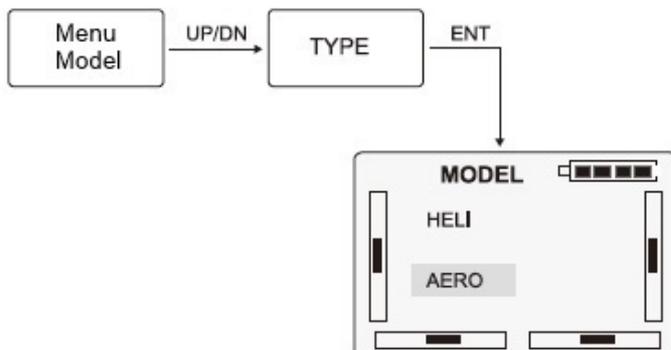
Premere UP o DN per selezionare MOD 1, premere ENT per confermare e EXT per uscire

● NAME (Nome)



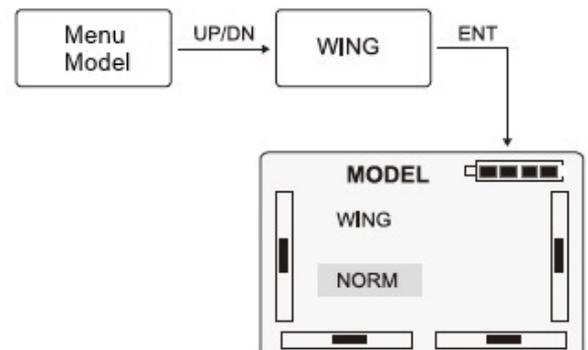
Premere R o L per cambiare carattere o numero, chiamate il modello ad es. RUNNE. Premte ENT per confermare ed EXT per uscire.

● TYPE (Tipo)



Premere UO o DN per selezionare AERO, premere ENT per confermare e EXT per uscire.

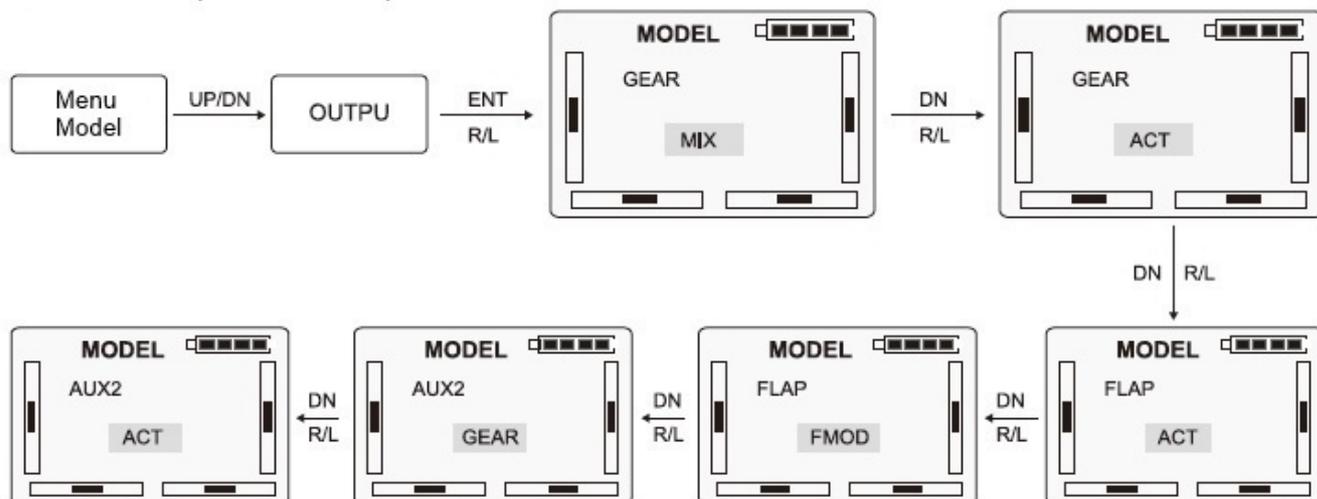
● WING (Ala)



Premere R o L per selezionare NORM, premere ENT per confermare e EXT per uscire.

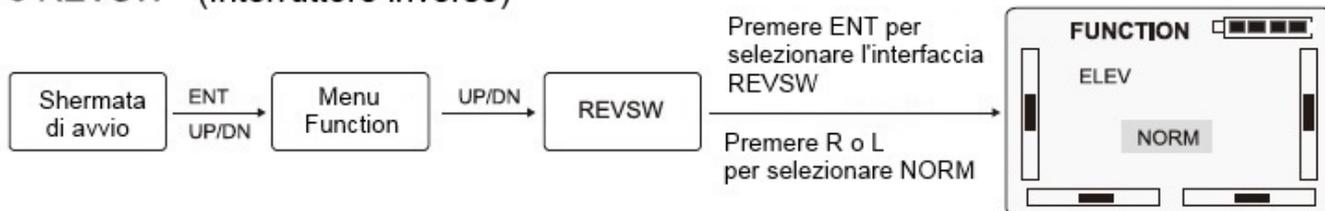
RUNNER 250 (R) Guida rapida

● OUTPUT (Prestazione)



Dopo ogni scelta premere ENT per confermare e EXT per tornare alla schermata di avvio.

● REVSU (Interruttore inverso)



ELEV	AILE	THRO	RUDD	GEAR	FLAP	AUX2
NORM						

Dopo ogni scelta premere ENT per confermare e EXT per tornare alla schermata di avvio.

Suggerimenti: Il settaggio di altri radiocomandi Walkera è identico al DEVO F7 o DEVO 7

10.3 TX5816(Usa)/TX5817(Eu) selezione dei canali di trasmissione

Ci sono 8 differenti canali che possono essere selezionati. È possibile scegliere il canale migliore in base alla qualità di immagine.

Canale	1	2	3	4	5	6	7	8
Frequenza	5866MHz	5847MHz	5828MHz	5809MHz	5790MHz	5771MHz	5752MHz	5733MHz
Codifica posizione (on/off)								



Attenzione:

- 1) Solo i canali 2, 4 6 8 sono disponibili solo per il trasmettitore TX5816 (Usa).
- 2) Sia il trasmettitore delle immagini che il radiocomando devono essere sintonizzati sullo stesso canale.

RUNNER 250 (R) Guida rapida

10.4 Introduzione alla scheda di alimentazione

<p>1 Connessione LED rosso</p> <p>2 DEVO-RX710</p> <p>3 FCS-Runner 250(R)</p> <p>4 TX5816(Usa) o TX5817(Eu)</p> <p>5 Interruttore video ON-OFF</p> <p>6 ECS controllori motori</p> <p>7 Luci di direzione</p> <p>8 Connettore CAM (3pin/11,1v)</p> <p>9 Connettore CAM (5pin/5v)</p> <p>10 Posizione installazione OSD</p> <p>11 Ingresso/uscita canali</p> <p>12 Cicalino: suona quando la batteria è bassa. una volta che il drone ha perso il controllo del segnale dal radiocomando, la funzione di allarme viene attivata automaticamente e viene emesso un ronzio per aiutare a trovare il drone.</p>	<p>The diagram shows the top and bottom views of the power board. The top view is labeled 'Lato superiore' and the bottom view 'Lato inferiore'. Both views have a red arrow pointing left labeled 'Testa'. Components are numbered 1 through 12. A connector at the bottom right is labeled with various functions: Alettoni, Altitudine, Accelerazione, Timone, Equipaggiamento, AUX1, AUX2, AUX3, 5V, and Massa. A red arrow points from the connector to component 11.</p>
---	--

10.5 Introduzione al RUNNER 250 OSD(R) (Telemetria)

Upgrade

Per favore, andate al sito ufficiale di Walkera per l'aggiornamento on-line, collegate il cavo come segue:

Per eseguire l'aggiornamento usate UP02 e l'adattatore UP02

The diagram shows a computer connected to a USB cable labeled 'UP02'. This cable is connected to an 'UP02 Adapter'. The adapter is connected to the 'Upgrade' port (1) of the 'RUNNER 250 OSD R' drone. A red arrow points from the adapter to the drone's port. A second red arrow points from the drone's port to the computer.

Istruzione

1 Porta usata per fare l'aggiornamento

2 Codice switch spostare l'interruttore 1 su ON per avviare l'OSD

RUNNER 250 (R) Guida rapida

10.6 Introduzione al FCS-RUNNER 250(R)

Connessione cavo flat

La superficie metallica del cavo deve essere inserita correttamente verso l'alto nella porta del controller principale		La superficie metallica del cavo deve essere inserita correttamente in basso nella porta della scheda di alimentazione
--	--	--

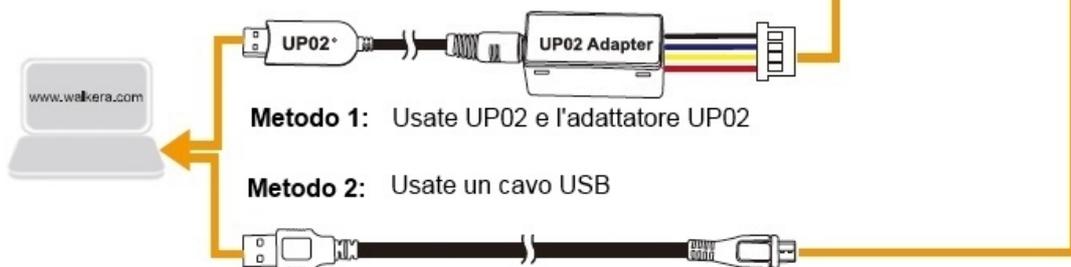
Descrizione porte

- 1 UART usata per l'aggiornamento del programma
- 2 Gps connessione al modulo GPS
- 3 USB usata per programmare e settare i parametri
- 4 Ports di connessione per collegare il cavo flat



Upgrade

Andate sul sito della Walkera per l'aggiornamento on-line, la connessione e la seguente



10.7 Introduzione al DEVO-RX710(R)

Connessione cavo flat

La superficie metallica del cavo deve essere inserita correttamente verso l'alto nella porta del ricevitore		La superficie metallica del cavo deve essere inserita correttamente in basso nella porta della scheda di alimentazione
---	--	--

Descrizione porte

- 1 RESET: ID fisso pulsante di reset
- 2 IDLE: Porta non usata
- 3 CONNESSIONE: Usata per il cavo di connessione



Reset ID fisso

Se si desidera resettare l'ID fisso, dopo aver settato il radiocomando (guarda le istruzioni), premi il tasto reset e alimenta il drone. L'ID sarà resettato se i LED ROSSI lampeggeranno lentamente, sul radiocomando l'ID status sarà su OFF

RUNNER 250 (R) Guida rapida

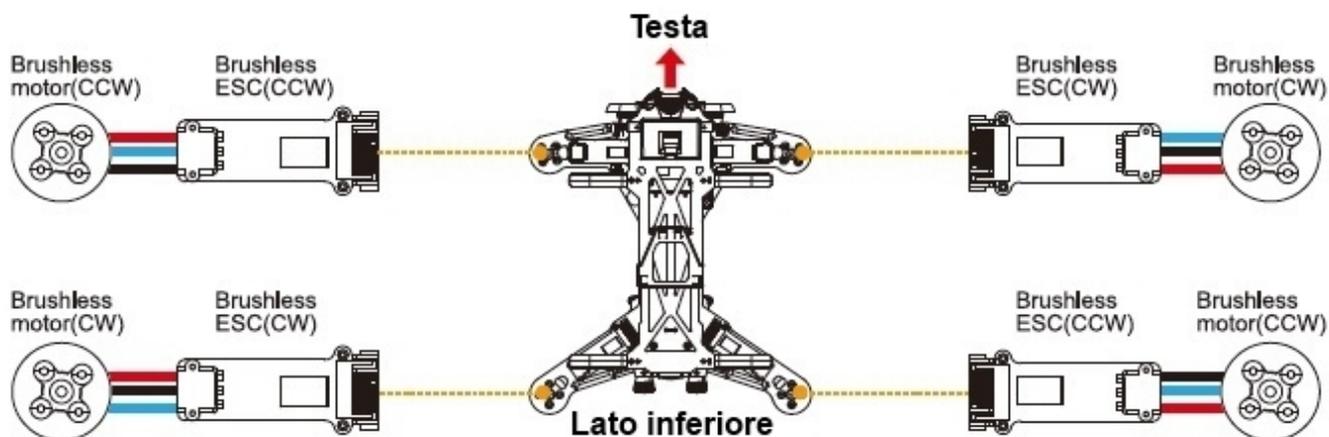
10.8 Diagramma collegamento ESC (controllori) e Brushless(motori)

*Electronic Stability Controller = Controllo elettronico di stabilità

Brushless = Motore senza spazzole

CW Clockwise = Senso orario

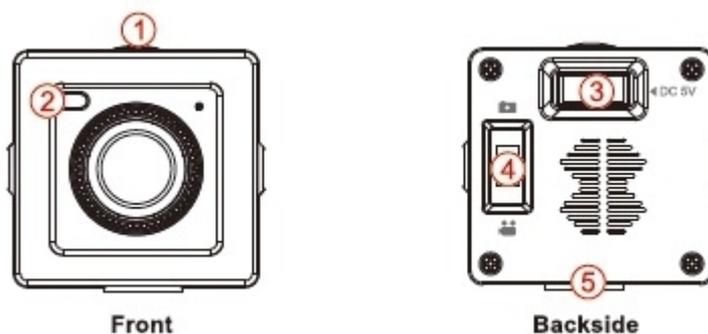
CCW Counterclockwise = Senso antiorario



11.0 Istruzioni Camera (1920x1080P)

11.1 Illustrazione foto

- 1 Pulsante di accensione
- 2 Spia rossa
- 3 Porta di alimentazione (DC 5V)
- 4 Interruttore video/foto
- 5 Ingresso Micro SD



Suggerimenti:

La Micro SD deve essere inserita nella camera prima che venga accesa e tolta dopo averla spenta (è consigliata una sd ad alta velocità)

11.2 Istruzioni video

- **Operazione manuale**

Spostate l'interruttore video audio sull'icona , premete il pulsante di accensione per iniziare a registrare (la spia rossa inizia a lampeggiare a intervalli di 0.5sec). Per fermare la registrazione premere il pulsante di accensione (la spia rossa risulta spenta).

RUNNER 250 (R) Guida rapida

- Operazione tramite radiocomando

Interruttore	Settaggio radiocomando	Istruzioni
GEAR Equipaggiamento Camera	Model Menu ↓ Device output ↓ AUX 2 ↓ GEAR SW ↓ Active	<p>① Spostate l'interruttore video/audio sull'icona .</p> <p>② Registrazione: Spostate l'interruttore GEAR dalla posizione 0 a 1, aspettate 1-2 secondi, ritornate sulla posizione 0 e la cam inizierà a registrare (la spia rossa inizierà a lampeggiare a intervalli di 0.5sec). Stop registrazione: Spostate l'interruttore GEAR dalla posizione 0 a 1, aspettate 1-2 secondi e ritornate sulla posizione 0, la cam finirà di registrare (la spia rossa risulterà spenta).</p> <p>Nota: La registrazione non sarà memorizzata sulla SD se prima non fermate la registrazione.</p>

11.3 Istruzioni foto

- Operazione manuale

Spostate l'interruttore video audio sull'icona , premete il pulsante di accensione, la cam scatterà una foto (la spia rossa emetterà un lampo). Se volete scattare un'altra foto premete di nuovo il pulsante di accensione.

- Operazione tramite radiocomando

Interruttore	Settaggio radiocomando	Istruzioni
GEAR Equipaggiamento Camera	Model Menu ↓ Device output ↓ AUX 2 ↓ GEAR SW ↓ Active	<p>① Spostate l'interruttore video/audio sull'icona .</p> <p>② Spostate l'interruttore GEAR dalla posizione 0 a 1, aspettate 1-2 secondi, ritornate sulla posizione 0 e la cam scatterà una foto (la spia rossa emetterà un lampo). Per scattare un'altra foto ripetete l'operazione</p>

12.0 Istruzioni caricabatteria GA005

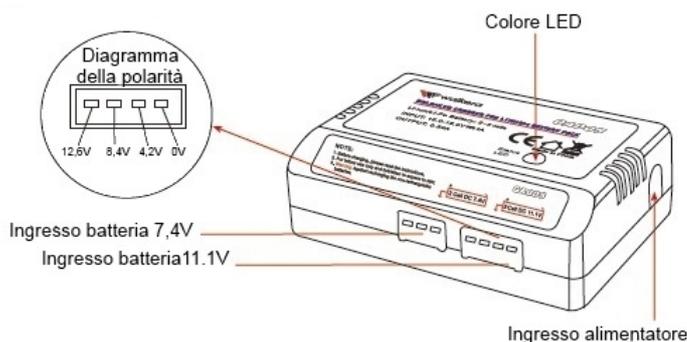
12.1 Parametri del GA005

Voltaggio di ingresso	Corrente di ingresso	Corrente in uscita	Dimensione	Peso
DC15-18V	1000mA	≤800mA	62,5 x 47 x 20,8mm	46g

12.2 Caratteristiche del GA005

- 1) Il GA005 utilizza un microchip per monitorare e controllare l'intero processo di ricarica in modo equilibrato, e visualizza tramite led lo stato di carica in tempo reale.
- 2) Collegate l'alimentatore (DC 15-18v 1000mA).
- 3) GAO05 è utilizzabile con batterie da 7,4v o 11,1v a Litio-ioni o Litio-polimeri.
- 4) GA005 rileva automaticamente le batterie Li-Po e le ricarica automaticamente quando il voltaggio delle singole celle è basso. Contemporaneamente i LED mostrano lo stato di carica (rosso lampeggiante). Controllano le singole celle della batteria in un voltaggio pari a 4.2 +/- 0,05V e assicura che il massimo voltaggio per le singole celle è meno di 50mv

12.3 Istruzioni per il GA005



12.4 Questioni che richiedono attenzione

- 1) GA005 è usato per caricare batterie a 2 o 3 celle a Litio di ioni o a Litio di polimeri. E' proibito caricare simultaneamente due o più batterie, può essere danneggiato sia il carica batteria che la batteria.
- 2) Durante la ricarica il GA005 deve essere messo in luogo asciutto e ventilato, deve essere sistemato lontano da sostanze infiammabili o esplosive.
- 3) Durante la ricarica la batteria deve essere rimossa dal drone. Non lasciare mai incustodito il caricabatteria durante la ricarica per evitare rischi o incidenti.
- 4) Non ricaricare la batteria appena il volo è finito, o la batteria non si è raffreddata, rischia di gonfiarsi o incendiarsi.
- 5) Assicuratevi della correttezza della polarità prima di collegare la batteria al caricabatteria.
- 6) Evita di bagnare o di tirare i cavi durante la ricarica, il risultato potrebbe essere un corto circuito.
- 7) Per sicurezza usa componenti originali, alimentatore caricabatteria e batteria. Sostituisci la batteria quando inizia a rigonfiarsi a causa di un lungo utilizzo.
- 8) Si ritiene che dopo un lungo tempo di inutilizzo la batteria si scarica. Quando il caricabatteria si accorge che il voltaggio di una cella è basso la ricarica automaticamente. Frequenti ricariche accorciano la vita della batteria.

RUNNER 250 (R) **Guida rapida**



La guida rapida è soggetta a modifiche senza preavviso.

Andate sul sito ufficiale Walkera per scaricare l'ultima versione.



Sito ufficiale



Seguici



Seguici