

#370503024 Carrera RC
Nintendo Mini Mario-Copter



- GB USA** *Assembly and operating instructions*
- GR** *Οδηγίες συναρμολόγησης και λειτουργίας*
- RC** *安装和使用说明*
- ROK** *조립과 작동 방법*

RCPower

carrera-rc.com

*Made in China
Fabriqué en Chine*

Digital version



안내; 제품 공급시 동봉된 리포 전지는 부분 충전되어 있습니다. 그래서 첫 충전은 약간 짧게 걸릴 수 있습니다.

위에 언급한 접속 순서를 반드시 지키십시오!
쿼드콥터를 사용하지 않는 경우, 쿼드콥터에 있는 플러그 연결을 분리하십시오. 이를 주의하지 않으면, 축전지가 손상을 입을 수 있습니다!

- 2b** 쿼드콥터에 전지 장착하기
- 동봉된 드라이버로 전지함의 뚜껑을 여십시오. 전지를 장착하십시오. 전지함의 뚜껑을 닫으십시오.
 - 쿼드콥터의 LED가 천천히 깜박이면, 전지를 교체해야 합니다.

컨트롤러에 전지 장착하기

- 3** 전지함을 드라이버로 열고 컨트롤러에 전지를 장착하십시오. 양극이 제대로 맞는지 주의하십시오. 새 전지와 현 전지, 혹은 서로 다른 제조사의 전지를 함께 사용하지 마십시오. 전지함을 담은 후 컨트롤러가 작동하는지를 알면의 파워 스위치를 통해 점검하십시오. 파워 스위치가 ON으로 커져있고 제대로 작동하면 컨트롤러 중간부 위쪽에 있는 전등이 빨간 빛을 발합니다. 컨트롤러의 LED가 천천히 깜박이고 신호음이 울리면, 컨트롤러의 전지를 교체해야 합니다.

모델을 컨트롤러에 접속하기

- 4** 카래라 RC 쿼드콥터와 컨트롤러는 작동을 시작할 때 매번 새로 접속합니다. 처음에 카래라 RC 쿼드콥터와 컨트롤러간의 교신에 문제가 있으면, 새로 접속을 시도하십시오.
- 모델에 축전지를 연결하십시오.
 - ON/OFF 스위치에서 모델을 켜십시오.
 - 주의!** 쿼드콥터를 **켄 후 즉시 수평면에 올려놓으십시오. 지로시스템이 자동으로 정열 작동합니다.**
 - 쿼드콥터의 LED가 울동적으로 깜박입니다.
 - 전원 스위치에서 컨트롤러를 켜십시오.
 - 왼쪽 조이스틱, 즉 속도조절 공이를 뒷쪽으로 완전히 밀어올린 다음, 다시 아랫쪽으로 0위치까지 내리십시오.
 - 접속이 성공적으로 이루어졌습니다.
 - 컨트롤러의 LED가 지속적으로 빛을 발합니다.
 - 약 5분 30초 후에 컨트롤러가 꺼집니다. 다시 사용하려면 접속 절차를 반복하십시오.

쿼드콥터 기술

- 회전날개 시스템
- 회전날개 보호막
- 축전지 전선
- 쿼드콥터 연결 플러그
- 전지함
- ON/OFF 스위치

컨트롤러의 기능

- 파워 스위치 (ON / OFF)
- 점검 LED
- 속도 원형 비행
- 전진/후진 우측/좌측 기울이기
- 우측/좌측 기울이기 트리밍
- 전진/후진 트리밍
- 원형 회전을 위한 트리밍
- 루핑 단추
- Start Rotor" 단추
- Auto Landing" 단추
- Auto Start & Fly to 1 m" 단추
- 초보자/숙련자 스위치 (30%/60%/100%)
- 전지함

비행 장소 선택하기

- 8** 첫 비행을 하실 준비가 되었으면 사람과 장애물이 첫 비행을 하실 준비가 되었으면 사람과 장애물이 없고 가능하면 크고 닫힌 장소를 선택하십시오. 쿼드콥터의 크기와 조종성능에 따라 경험있는 조종사는 상대적으로 작은 닫힌 공간에서도 비행할 수 있습니다. 첫 비행을 하는데 반드시 필요한 최소 공간 크기는 가로 5미터, 세로 5미터 넓이에, 2.40미터 높이입니다. 쿼드콥터 트리밍을 완료하였고 조종과 비행능력에 익숙해진 다음에는 더 작은 공간과 완전히 비어있지 않은 주변에서 비행을 감행해서도 됩니다.

집 안(주목과 정원)에서만 사용할 것. 컨트롤러와 Quadcopter 사이에 기둥이나 사람과 같은 물체가 없어야 합니다.

비행 준비 점검표

이 점검표는 사용설명서 내용을 대체하지 않습니다. 이 점검표를 켄 스타트 가이드로 사용하실 수 있음에도 불구하고, 계속 진행하기 전에 우선 이 조직설명서를 완전히 숙독하실 것을 적극 권합니다.

- 포장 내용물을 점검하십시오.
- 리포 전지를 "리포 전지 충전하기" 항목에 설명된대로 충전하십시오.
- AA 건전지 2개를 컨트롤러에 삽입하되, 양극이 맞는지 주의하십시오.
- 비행하기에 적당한 주변을 찾으십시오.
- 2b**에 설명된 바와 같이 전지를 쿼드콥터 아랫쪽에 위치한 전지함에 장착하십시오.
- 모델에 축전지를 연결하십시오.
- ON/OFF 스위치에서 모델을 켜십시오.
- 주의!** 쿼드콥터를 **켄 후 즉시 수평면에 올려놓으십시오. 지로시스템이 자동으로 정열 작동합니다.**
- 쿼드콥터의 LED가 깜박입니다.
- ON/OFF 스위치에서 컨트롤러를 켜십시오. 초보자/숙련자 스위치가 제대로 되어있는지 반드시 확인하십시오(**16b**). 왼쪽 조이스틱, 즉 속도조절 공이를 뒷쪽으로 완전히 밀어올린 다음, 다시 아랫쪽으로 0위치까지 내리십시오.
- 쿼드콥터가 시스템을 정확히 초기화하고 작동준비가 될 때 까지 잠시 기다리십시오. 쿼드콥터의 LED가 이제 지속적으로 깜박입니다. 컨트롤러의 LED가 지속적으로 빛을 발합니다.
- 쿼드콥터 여러 대를 동시에 비행하려면 필요에 따라 위에 설명한 항목을 반복하십시오.
- 주의!** 비행을 시작하기 전 매번 자동 트리밍 기능 **17** 을 반드시 수행하십시오!

- 조종이 되는지 점검하십시오.
- 조종 방법을 익히십시오.
- 필요한 경우 아래 17 18 19 20**에 설명된대로 쿼드콥터를 트리밍하여 쿼드콥터가 부유비행시 조종하지 않은 상태에서 제 위치로부터 벗어나지 않게 하십시오.
- 쿼드콥터는 이제 비행 준비가 되었습니다.
- 쿼드콥터가 어떤 기둥도 보이지 않으면 위에 언급한 접속 절차를 다시 시도하십시오.
- 모델을 비행시키십시오.
- 모델을 착륙시키십시오.
- 모델을 끄십시오.
- 축전지 플러그 연결을 분리하십시오.
- 원격조종기를 항상 마지막으로 끄십시오.

4 채널 쿼드콥터 비행하기

주의!

저울 비행을 할 때는 컨트롤러 공이를 서두르지 말고 매우 조심하여 조작하십시오. 대부분 분의 경우 각 공이를 미미하게 조작하는 것만으로 해당 조종명령을 수행할 수 있습니다! 해당 공이를 조작하지 않았을에도 쿼드콥터가 알아나 옆으로 움직이는 것을 감지하십시오. **17 18 19 20**에 설명한 것에 따라 쿼드콥터를 트리밍하십시오.

- 9** +/- 속도(논/하/종인) 출발하거나 비행 고도를 높히려면, 왼쪽 속도조절공이를 조심스럽게 앞쪽으로 미십시오. 착륙하거나 비행 고도를 낮추려면, 왼쪽 속도조절공이를 조심스럽게 뒷쪽으로 미십시오.

- 10** 쿼드콥터를 제 위치에서 왼쪽이나 오른쪽으로 돌리려면, 왼쪽 공이를 조심스럽게 왼쪽이나 오른쪽으로 움직이십시오.

- 11** 쿼드콥터를 왼쪽이나 오른쪽으로 비행하려면, 오른쪽 공이를 조심스럽게 왼쪽이나 오른쪽으로 움직이십시오.

- 12** 쿼드콥터를 앞쪽이나 뒷쪽으로 비행하려면, 오른쪽 공이를 조심스럽게 왼쪽이나 뒷쪽으로 움직이십시오.

회전 날개/모터 커기

16a 모터를 사용하려면 컨트롤러의 "Start Rotor" 단추를 누르십시오. 회전날개가 작동을 시작함과 동시에 속도조절 공이를 이용하여 위로 떠올 수 있습니다.

루핑 기능

주의! **숙련된 파일럿에게만 해당됨!**

13b "루핑 단추"를 누르면 신호음이 5번 울립니다. 신호음이 울리는 동안 오른쪽 조이스틱을 위로, 아래로, 오른쪽, 왼쪽으로 움직이십시오. 쿼드콥터는 그러면 루핑 및 뒤집기를 각 방향으로 수행합니다. 이 때 모든 방향으로 충분한 여유 공간이 있어야 합니다(약 2.5m).

초보자/숙련자 스위치

주의! 반드시 **100% 숙련된 파일럿만 사용할 것!**

- 16c** 30% = 초보자 모드
 전환시 신호음이 1회 울립니다.
 60% = 중간 모드
 쿼드콥터가 30% 모드보다 더 민감하게 반응합니다. 전환시 신호음이 2회 울됩니다.
 100% = 숙련자 모드 -) 3D 모드
 쿼드콥터는 조종동작에 매우 민감하게 반응을 보입니다. 쿼드콥터는 조종동작에 매우 민감하게 반응을 보입니다.

자동 고도 조절 기능

- 14** 비행 중 왼쪽 조이스틱에서 손을 놓으면 쿼드콥터는 자동으로 현 고도를 유지합니다.

Auto Landing

15 "Auto Landing" 단추를 눌러 언제든지 자동 착륙 기능을 실행할 수 있습니다. 이 때 날개의 회전 횟수가 서서히 감소합니다. 착륙이 실행되는 과정에서 언제든지 오른쪽 조이스틱을 움직여 착륙 위치를 바꿀 수 있습니다. 쿼드콥터가 지면에 다다르면 모터를 꺼집니다.

Auto-Start & Fly to 1m

16 컨트롤러의 "Auto Start & Fly to 1m" 단추를 눌러 모터가 사용되고 자동으로 1 미터 고도에 오르게 할 수 있습니다. 이륙이 시행되는 과정에서 언제든지 오른쪽 조이스틱을 눌러 비행 방향을 바꿀 수 있습니다. 약 1 미터 고도에 도달하면 쿼드콥터는 자동으로 고도를 유지합니다.

쿼드콥터 트리밍하기

17 자동 트리밍

- 쿼드콥터를 수평면에 올려 놓으십시오.
- "모델을 컨트롤러에 접속하기"에 설명된 대로 쿼드콥터를 컨트롤러에 접속하십시오.
- 속도조절 공이와 전진/후진 공이를 동시에 오른쪽 아래 모서리까지 미십시오. 쿼드콥터의 LED가 짧게 깜박이고 난 후 지속적으로 빛을 발합니다. 신호음이 1번 울립니다.
- 중립 위치 설정이 완료되었습니다.

18 쿼드콥터가 부유비행 상태에서 오른쪽/왼쪽 기울이기 공이를 조작하지 않았을에도 왼쪽이나 오른쪽으로 비행하면, 다음과 같이 하십시오: 쿼드콥터가 혼자서 저질로 신속히, 혹은 천천히 왼쪽으로 움직이면, 오른쪽/왼쪽 기울이기를 위한 오른쪽 아래 트리밍 공이를 단계적으로 오른쪽으로 돌려주십시오. 쿼드콥터가 오른쪽으로 움직이면, 오른쪽/왼쪽 기울이기 트리밍 공이를 단계적으로 왼쪽으로 돌려주십시오.

19 쿼드콥터가 부유비행 상태에서 전진/후진 공이를 조작하지 않았을에도 왼쪽이나 뒷쪽으로 비행하면, 다음과 같이 하십시오:쿼드콥터가 혼자서 저질로 신속히, 혹은 천천히 앞쪽으로 움직이면, 전진/후진을 위한 오른쪽 뒷쪽 트리밍 공이를 단계적으로 아래로 누르십시오. 쿼드콥터가 뒷쪽으로 움직이면, 전진/후진 트리밍 공이를 단계적으로 위로 누르십시오.

20 쿼드콥터가 부유비행 상태에서 원형 회전 비행 공이를 움직이지 않았을에도 불구하고 제자리에서 왼쪽, 혹은 오른쪽으로 회전하면 다음과 같이 하십시오: 쿼드콥터가 저질로 빠르거나 천천히 제 속을 중심으로 왼쪽으로 회전하면, 원형 비행을 위한 왼쪽 아래 트리밍 단추를 단계적으로 오른쪽으로 누르십시오. 쿼드콥터가 오른쪽으로 회전하면, 원형 비행을 위한 트리밍 단추를 단계적으로 왼쪽으로 누르십시오.

회전 날개 교체

21 회전 날개를 분리하려면, 필요에 따라 얇고 편편한 물체를 사용하십시오. 회전 날개를 조심하여 수직으로 뒷쪽으로 분리하는데, 이 때 모터를 아랫쪽에서 붙잡아 고정하십시오.

22 주의!

표식과 색깔 및 회전 날개의 경사각도가 맞는지 반드시 주의하십시오!
 전면 왼쪽: 빨강-표식 "A"
 전면 오른쪽: 빨강-표식 "B"
 후면 오른쪽: 검정-표식 "A"
 후면 왼쪽: 검정-표식 "B"

23 **모터 교체 시스템, 부속품 및 기타 정보 안내 QR코드.**

문제 해결

문제: 컨트롤러가 작동하지 않음.
 원인: ON/OFF 파워 스위치가 OFF로 되어있음.
 해결책: ON/OFF 파워 스위치를 "ON"으로 전환.
 원인: 전지가 잘못 장착됨.
 해결책: 전지가 제대로 장착되었는지 검토하십시오.
 원인: 전지가 충분하지 않음.
 해결책: 새 전지를 장착하십시오.

문제: 쿼드콥터를 컨트롤러로 조종할 수 없음.
 원인: 컨트롤러의 파워 스위치가 "OFF"로 되어 있음.
 해결책: 먼저 컨트롤러의 파워 스위치를 "ON"으로 전환.
 원인: 컨트롤러가 간혹 쿼드콥터의 수신기와 제대로 연결되어 있지 않을 수 있습니다.
 해결책: "비행 준비 점검표" 항목에 설명된대로 접속 절차를 실행하십시오.

문제: 쿼드콥터가 뜨지 않음.
 원인: 회전 날개가 너무 서서히 움직임.
 해결책: 속도조절기를 위로 미십시오.
 원인: 전지 성능이 충분하지 않음.
 해결책: 전지 충전("전지 충전"에 관한 항목 참고).

문제: 쿼드콥터가 비행중 뚜렷한 이유없이 속력을 잃고 강하함.
 원인: 전지가 너무 약함.
 해결책: 전지 충전("전지 충전"에 관한 항목 참고).

문제: 쿼드콥터가 원형 비행만하거나 출발할 때 뒤집기를 함.
 원인: 잘못 정렬했거나 손상된 회전 날개.
 해결책: 회전 날개는 **21 22 23**에 설명한대로 장착/교체할 것.

오류와 변동이 있을 수 있습니다. · 색깔과 최종 디자인에 변동이 있을 수 있습니다. 기술과 디자인상의 변동이 있을 수 있습니다. · 픽토그램 = 상징그림

ACCESSOIRES & SPAREPARTS



CARRERA-RC.COM

- D** Für jedes RC Fahrzeug und Flugobjekt ist auch weiteres Zubehör erhältlich. Passende Produkte finden Sie in unserem Onlineshop unter Zubehör oder bei Ihrem Fachhändler.
- GB** **USA** Additional accessories are available for each RC vehicle and aircraft. Suitable products can be found in our online shop in the accessories section or can be purchased from your authorised dealer.
- F** Des accessoires supplémentaires sont disponibles pour chaque véhicule RC et objet volant. Vous pouvez trouver les produits correspondants dans notre boutique en ligne sous la rubrique accessoires ou chez votre revendeur local.
- E** Para cada vehículo y objeto volador RC hay también más accesorios disponibles. Encontrará los productos adecuados en nuestra tienda online en accesorios o en su tienda especializada.



CARRERA-RC.COM