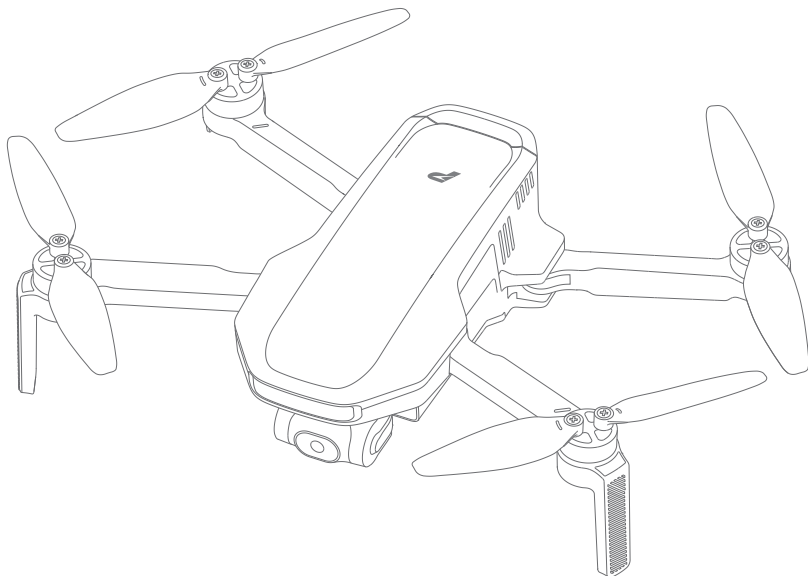


Potensic ATOM 2



NIEBEZPIECZ EŃSTWO

Odpowiednie tylko dla
osób w wieku 16+



Podręcznik użytkownika

V08. 25. 12

Zawartość

1. Wyłączenie odpowiedzialności i środki ostrożności	02	6. Pilot zdalnego sterowania	22
1.1 Zastrzeżenie	02	6.1 Przegląd	22
1.2 Bezpieczeństwo i środki ostrożności	02	6.2 Tryb drążka sterującego	22
1.3 Ostrzeżenia i podpowiedzi	02	6.3 Funkcja	23
		6.4 Optymalna strefa transmisji	26
2. Wskazówki dotyczące czytania	03	6.5 Kalibracja pilota zdalnego sterowania	27
2.1 Legenda	03		
2.2 Sugestie dotyczące użytkowania	03	7. Aplikacja Potensic Eve	28
2.3 Film instruktażowy/pobieranie aplikacji	03	7.1 Ekran główny	28
2.4 Rejestracja i pomoc	04	7.2 Interfejs lotu	29
2.5 Techniczne	04	7.3 Ustawienia	34
3. Przegląd	05	8. Lot	36
3.1 Wprowadzenie	05	8.1 Wymagania dotyczące środowiska lotu	36
3.2 Schemat drona	05	8.2 Lista kontrolna przed lotem	37
3.3 Schemat pilota zdalnego sterowania	06	8.3 Strefa GEO	37
		8.4 Połączenie	38
4. Korzystanie po raz pierwszy	07	8.5 Tryb lotu	38
4.1 Przygotowanie drona	07	8.6 Tryb dla początkujących	39
4.2 Przygotowanie pilota zdalnego sterowania	07	8.7 Start/lądowanie/zawieszenie	39
4.3 Ładowanie/wybudzanie i wyłączenie	08	8.8 Powrót do domu (RTH)	41
4.4 Aktywacja drona	09	8.9 Inteligentny tryb lotu	44
4.5 Aktualizacja oprogramowania sprzętowego	09		
		9. Dodatek	52
5. Dron	10	9.1 Specyfikacja i parametr	52
5.1 Pozycjonowanie	10	9.2 Lista kontrolna po locie	56
5.2 System wizyjny skierowany w dół	10	9.3 Instrukcje konserwacji	56
5.3 Wskaźnik ogona drona	11	9.4 Rozwiązywanie problemów	56
5.4 Bateria Smak	12	9.5 Ryzyko i ostrzeżenia	57
5.5 Śmigła	15	9.6 Utylizacja	57
5.6 Gimbal i kamera	16	9.7 CO Certification	57
5.7 Odtwarzanie zapisu lotu	19	9.8 Kategorie i ocena ryzyka	58
5.8 SmakTransfer	19	9.9 Informacja o zgodności z przepisami UE	60
5.9 Kalibracja kompasu	20		

1. Wyłączenie odpowiedzialności i środki ostrożności

» 1.1 Zastrzeżenie

Drony to produkty niosące ze sobą potencjalne zagrożenia i stosunkowo skomplikowane operacje. Przed rozpoczęciem użytkowania należy dokładnie zapoznać się z pełną instrukcją obsługi, aby zdobyć podstawową wiedzę i zapoznać się z funkcjami drona. Przy pierwszym użyciu ATOM 2 zaleca się korzystanie z niego w trybie GNSS w przestronnym na zewnątrz, aby zapoznać się z jego funkcjami.

Należy ściśle przestrzegać instrukcji obsługi i środków ostrożności zawartych w podręczniku, aby zapewnić bezpieczne i prawidłowe użytkowanie.

Użytkownicy w wieku poniżej 16 lat powinni znajdować się pod nadzorem osoby dorosłej, a produkt powinien być przechowywany w miejscu niedostępnym dla dzieci.

Firma zrzeka się odpowiedzialności i nie świadczy usług gwarancyjnych za jakiegokolwiek bezpośrednie lub pośrednie straty (w tym straty materialne i obrażenia ciała) wynikające z nieprzestrzegania przez użytkownika wskazań bezpieczeństwa zawartych w Podręczniku.

Należy unikać demontażu jakiegokolwiek elementu produktu z wyjątkiem śmigieł lub modyfikowania go bez oficjalnych wskazań; użytkownicy będą odpowiedzialni za wszelkie konsekwencje wynikające z takich naruszeń.

Aby uzyskać pomoc dotyczącą użytkowania, obsługi i konserwacji, należy skontaktować się z lokalnym dealerem lub Spółką.

Oprogramowanie pokładowe drona przeszło rygorystyczną certyfikację bezpieczeństwa i zawiera zaawansowane mechanizmy sztyfowania i przeciwdziałania manipulacjom, aby zapewnić, że jego kod nie może zostać zmieniony przez nieautoryzowanych użytkowników. Te środki bezpieczeństwa mogą natychmiast wykryć i zapobiec wszelkim nielegalnym modyfikacjom oprogramowania, skutecznie funkcje kontroli lotu i gromadzenia danych drona przed złośliwym oprogramowaniem, wirusami lub atakami hakerów.

Prawa autorskie i własność niniejszego dokumentu należą do firmy Shenzhen Potensic Intelligent Co., Ltd. (zwanej dalej "Potensic"). Ltd. (dalej "Potensic"), a informacje mogą ulec zmianie bez powiadomienia. Najnowsze aktualizacje można znaleźć na stronie <https://www.potensic.com>.

» 1.2 Bezpieczeństwo i środki ostrożności

Trzymaj się z dala od przeszkód i tłumów

Aby zapewnić bezpieczeństwo zarówno użytkownikowi, jak i osobom znajdującym się w pobliżu, produkt należy trzymać z dala od zatłoczonych miejsc, wysokich budynków i kabli wysokiego napięcia. Ponadto należy powstrzymać się od korzystania z urządzenia w trudnych warunkach pogodowych, takich jak silny wiatr, ulewny deszcz i burze. Te środki ostrożności są konieczne, ponieważ produkt może wykazywać nieprzewidywalne prędkości lotu, wahania stanu i potencjalne zagrożenia.

Ochrona przed wilgocią

Aby zapobiec nieprawidłowościom lub uszkodzeniom spowodowanym przez wilgoć wpływającą na precyzyjne elementy elektroniczne mechaniczne wewnątrz produktu, należy przechowywać go z dala od wilgoci.

Bezpieczne działanie

Podczas obsługi drona prawdopodobieństwo wystąpienia nieprzewidywanych zagrożeń wzrasta, gdy użytkownicy są zmęczeni, w złym stanie psychicznym lub brakuje im doświadczenia. Aby zapewnić bezpieczeństwo, konieczne jest odnowienie lub naprawa produktu przy użyciu oryginalnych pakietów. Produkt należy użytkować ściśle w określonych granicach i przestrzegać lokalnych przepisów bezpieczeństwa.

Trzymaj się z dala od szybko obracających się pakietów

Gdy śmigła produktu obracają się z dużą prędkością, należy trzymać je z dala od tłumów i zwierząt, aby zapobiec zadrapaniom lub zakłóceniom. Należy unikać dotykania obracających się śmigieł rękami.

Trzymać z dala od źródeł ciepła

Aby zapobiec anomaliiom, odkształceniom i potencjalnym uszkodzeniom, produkt należy przechowywać z dala od źródeł ciepła i wysokich. Ten środek ostrożności jest szczególnie ważny, ponieważ produkt składa się z elementów metalowych, włóknistych, plastikowych i elektronicznych.

» 1.3 Ostrzeżenia i podpowiedzi

01. Opakowanie i instrukcję należy przechowywać w bezpiecznym miejscu, ponieważ zawierają one ważne informacje.
02. Użytkownicy są odpowiedzialni za zapewnienie, że korzystanie z tego drona nie wyrządzi szkody osobie lub mieniu innych osób.

03. Nasza firma i dealerzy nie ponoszą odpowiedzialności za straty i obrażenia ciała wynikające z niewłaściwego użytkowania lub obsługi.
04. Użytkownicy muszą ściśle przestrzegać kroków opisanych w instrukcji obsługi, aby zainstalować i przetestować drona. Podczas lotu należy zachować minimalną odległość od 1 do 2 metrów od użytkowników lub innych osób, aby zapobiec kolizji drona z ludzkimi ciałami, powodując obrażenia.
05. Produkt powinien być montowany przez osobę dorosłą. Użytkownicy w wieku poniżej 16 lat nie powinni obsługiwać produktu samodzielnie. Akumulator powinien być ładowany pod nadzorem osoby dorosłej, a podczas procesu ładowania powinien znajdować się z dala od materiałów łatwopalnych.
06. Produkt zawiera małe opakowania. Umieść je poza zasięgiem dzieci, aby zapobiec przypadkowemu połknięciu.
07. Nie używaj produktu nad drogami lub stojącą wodą, aby uniknąć wypadków.
08. Zabrania się demontażu lub ponownego montażu produktu, z wyjątkiem śmigieł, ponieważ może to prowadzić do nieprawidłowego działania drona.
09. Baterię inteligentną należy ładować za pomocą ładowarki USB zgodnej z normami FCC/CE.
10. Pilot zdalnego sterowania ma wbudowaną baterię litową 3,6 V, która nie wymaga wymiany.
11. Aby uniknąć eksplozji, nie należy ścisnąć akumulatora.
12. Nie należy umieszczać akumulatora w gorącym miejscu (w ogniu lub w pobliżu grzejnika elektrycznego).
13. Zachowaj bezpieczną odległość od szybko obracających się śmigieł; unikaj używania produktu w tłumie, aby uniknąć zadrapań lub obrażeń.
14. Nie należy używać produktu w miejscach o silnym polu magnetycznym, takich jak w pobliżu kabli wysokiego napięcia, budynków zawierających metale, samochodów i pociągów; w przeciwnym razie stabilność połączenia może zostać naruszona.
15. Upewnij się, że dokładnie zapoznałeś się z lokalnymi przepisami i regulacjami, aby uniknąć nieautoryzowanego użycia drona.
16. Aby spełnić wymagania lotniczego środowiska radiomagnetycznego, w okresie obowiązywania nakazów kontroli radiowej wydanych przez odpowiednie władze krajowe w określonych regionach, korzystanie z pilota zdalnego sterowania powinno być zawieszane zgodnie z instrukcjami.
17. Prosimy o powstrzymanie się od lotów na niskich wysokościach nad powierzchniami wody.
18. Prosimy o trzymanie się z dala od lotnisk, tras lotów i innych obszarów o ograniczonym dostępie.

2. Wskazówki dotyczące czytania

» 2.1 Legenda

 **Zabronione**

 **Impokant**

 **Wskazówki dotyczące obsługi i użytkowania**

 **Terminy techniczne i informacje referencyjne**

» 2.2 Sugestie dotyczące użytkowania


1. Zaleca się obejrzenie filmu instruktażowego i przewodnika Quick Stak Guide przed zapoznaniem się z instrukcją.
2. Przed zapoznaniem się z instrukcją należy przeczytać sekcję Zastrzeżenia i środki ostrożności.

» 2.3 Film instruktażowy/pobieranie aplikacji

Zeskanuj kod QR znajdujący po prawej stronie:

1. Pobierz aplikację Potensic Eve.
2. Obejrzyj filmy instruktażowe.
3. Dostęp do najnowszej instrukcji obsługi.
4. Zapoznaj się z często zadawanymi pytaniami (FAQ).



 **Aplikacja Potensic Eve obsługuje systemy iOS 13.0 i nowsze oraz Android 7.0 i nowsze.**


» 2.4 Rejestracja i pomoc


Wymagane jest założenie konta podczas korzystania z aplikacji po raz pierwszy, aby zapewnić lepsze wrażenia użytkownika. Gwarantujemy, że nigdy nie będziemy zbierać żadnych informacji o użytkownikach bez ich autoryzacji.

Procedury rejestracji

1. Wprowadź swój adres e-mail na stronie rejestracji.
2. Uzyskaj kod weryfikacyjny i wprowadź go, a następnie przeczytaj i zaakceptuj Umowę użytkownika i Politykę prywatności.
3. Ustaw hasło, aby zakończyć rejestrację.

Po pomyślnej rejestracji użytkownik zostanie automatycznie zalogowany.

-  Podczas rejestracji należy upewnić się, że urządzenie mobilne jest połączone z Internetem.
- Jeśli nie otrzymasz kodu weryfikacyjnego podczas rejestracji, sprawdź folder spamu, ponieważ wiadomość weryfikacyjna mogła zostać omyłkowo oznaczona jako spam.

-  Bez rejestracji i zalogowania się na konto Potensic nie będzie można aktywować drona i on ograniczony do 3 lotów próbnych. Zaleca się zarejestrowanie i zalogowanie się na swoje konto w celu drona.

Pomoc

Dziękujemy za zakup Potensic ATOM 2. Przed pierwszym użyciem drona zalecamy uważne przeczytanie instrukcji obsługi.

W przypadku jakichkolwiek problemów z dronem prosimy o kontakt z naszym zespołem wsparcia pod adresem support@potensic.com.

» 2.5 Techniczne

IMU	IMU (inercjal measurement unit), najważniejszy czujnik drona.
TOF (Czas lotu)	TOF (time of flight), czas od wysłania do odebrania sygnału podczerwieni w celu określenia odległości do celu.
Wizja w dół System	System czujników, który znajduje się w dolnej części drona i składa się z kamery i modułu TOF.
Pozycjonowanie wizji	Wysoka dokładność pozycjonowania realizowana przez system Downward Vision.
Kompas	Czujnik geomagnetyczny, który umożliwia dronowi określenie kierunku.
Barometr	Czujnik ciśnienia atmosferycznego, który umożliwia dronowi określenie wysokości za pomocą ciśnienia atmosferycznego.
Blokowanie/ odblokowywanie	Odnosi się do przejścia silników drona ze stanu stacjonarnego do obrotów jałowych.
Praca na biegu jałowym	Po odblokowaniu silnik będzie się obracał ze stałą prędkością, ale nie będzie w stanie zapewnić wystarczającej siły nośnej, aby dron mógł wystartować.
Automatyczny powrót	Dron powróci do punktu HOME automatycznie na podstawie pozycjonowania GNSS.
Głowica drona	Położenie kamery drona.
Drażek sterowania przepustnicą	Wznoszenie lub opuszczanie drona.
Drażek sterujący nachyleniem	Lataj dronem do przodu lub do tyłu.
Drażek sterujący przechyleniem	Leć dronem w lewo lub w prawo.
Drażek sterujący odchyleniem	Umożliwia obracanie drona w prawo lub w lewo.

3. Przegląd

W tym rozdziale przedstawiono charakterystykę funkcjonalną ATOM 2, a także schematy drona i urządzenia. pilot zdalnego sterowania

» 3.1 Wprowadzenie

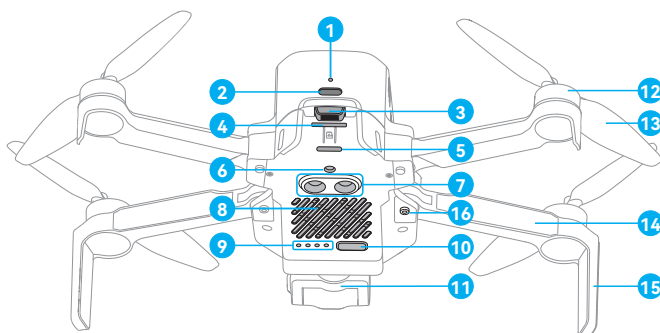
ATOM 2 posiada składane ramiona dla wygodnego przenoszenia, a jego lekki korpus waży zaledwie 245 g. posiada system pozycjonowania Vision Positioning System, który pozwala na precyzyjne zawisanie na niskich wysokościach w pomieszczeniach i na zewnątrz. Wyposażony w czujnik GNSS, dron umożliwia pozycjonowanie i automatyczny powrót. Kamera wykorzystuje 1/2-calowy przetwornik obrazu Sony CMOS, zdolny do rejestrowania wideo w wysokiej rozdzielczości 4K/30 fps i zdjęć 48 MP. Kamera jest zamontowana na 3-osiowym gimbalu, co pozwala na uzyskanie stabilnych ujęć podczas obsługi drona.

Pilot zdalnego sterowania ATOM 2 wykorzystuje technologię transmisji cyfrowej PixSync 4.0, osiągając maksymalną odległość komunikacji do 10 km i transmisję wideo 1080p w idealnych warunkach. Kontroler ma chowaną i składaną konstrukcję, zapewniając miejsce na urządzenie mobilne po rozłożeniu. Po podłączeniu do kontrolera za pomocą kabla USB można obsługiwać i konfigurować drona za pomocą aplikacji, a także oglądać transmisję wideo w wysokiej rozdzielczości. Wbudowana w pilota bateria litowa zapewnia maksymalny czas pracy wynoszący około 4 godzin.

ATOM 2 wykorzystuje zastrzeżoną technologię kontroli lotu SurgeFly, osiągając maksymalną prędkość lotu 16 m/s(52 ft/s) i maksymalny czas lotu około 32 minut, z odpornością na wiatr do poziomu 5.

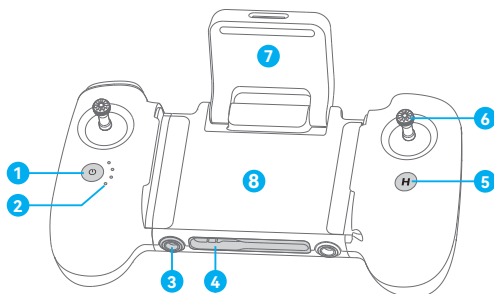
- ⚠ • Warunki testowe maksymalnego czasu lotu: w temperaturze otoczenia około 25 °C w bezwietrznym otoczeniu, lecąc do przodu ze stałą prędkością 5 m/s, przełączony na tryb nagrywania wideo 1080p/24 fps (bez nagrywania wideo podczas lotu) od 100% naładowania baterii do 0%.
- Zużycie energii znacznie wzrośnie, gdy dron będzie wracał pod wiatr. Jeśli wyświetli komunikat o silnym wietrze, należy obniżyć wysokość lotu i wrócić na czas, aby zapewnić bezpieczeństwo drona.

» 3.2 Schemat drona



- | | | |
|--------------------------------|----------------------------------|---------------------|
| 1. Wskaźnik ładowania | 7. Moduł TOF | 13. Śmigło |
| 2. Ładowarka USB-C | 8. Dolny otwór chłodzący | 14. Ramię |
| 3. Klamra akumulatora | 9. Wskaźnik zasilania | 15. Statyw antenowy |
| 4. Gniazdo kart SD | 10. Przycisk zasilania/parowania | 16. Wał ramienia |
| 5. Wskaźnik ogona | 11. 3-osiowy gimbal i kamera | |
| 6. Monokularowy moduł wizualny | 12. Silnik bezszczotkowy | |

» 3.3 Schemat pilota zdalnego sterowania



1. Przycisk zasilania

Naciśnij raz, aby sprawdzić aktualny stan baterii 14 poziom. Naciśnij i przytrzymaj, aby włączyć włączanie lub wyłączenie pilota zdalnego sterowania.

2. Wskaźnik zasilania

Wyświetla bieżący poziom naładowania baterii lub stan pilota zdalnego sterowania.

3. 1/4 Gniazdo montażowe nakrętki

Do mocowania paska pilota zdalnego sterowania (*sprzedawany oddzielnie).

4. Pok. łączący USB-C

Do podłączania pilota zdalnego sterowania.

5. Przycisk powrotu do domu (RTH)

Naciśnij raz, aby dron wyhamował i zawisł w trybie automatycznego lotu. Naciśnij i przytrzymaj, aby zainicjować RTH. Naciśnij ponownie, aby anulować RTH.

6. Pałeczki kontrolne

Użyj drążków sterujących, aby kontrolować ruchy drona.

Ustaw tryb drążków sterujących w aplikacji Potensic Eve, wchodząc w Ustawienia > Sterowanie > Ustawienia pilota > Tryb drążków sterujących.

7. Składana antena kierunkowa

Przesyła bezprzewodowe sygnały sterowania i wideo do drona.

8. Uchwyt na urządzenie mobilne

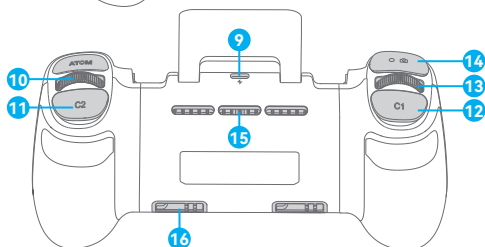
Do bezpiecznego montażu urządzenia mobilnego na pilocie zdalnego sterowania.

9. Pok ładowania USB-C

Do ładowania pilota zdalnego sterowania.

10. Prawe pokrętko

Do sterowania zoomem cyfrowym.



11. Przycisk C2 z możliwością dostosowania

Naciśnij raz, aby przełączyć tryb prędkości (Video/Normal/Spok). Naciśnij dwukrotnie, aby ustawić tempomat (włączenie/wyłączenie/aktualizacja).

Naciśnij C2 i Lewe pokrętko, aby wyregulować balans bielei. Naciśnij C2 i prawe pokrętko, aby wyregulować EM. Ustaw funkcję w aplikacji Potensic Eve, wchodząc w Ustawienia > Sterowanie > Ustawienia pilota > Dostosowanie przycisków.

12. Przycisk C1 z możliwością dostosowania

Naciśnij raz, aby przełączyć kąt nachylenia kamery (0°-90°). Naciśnij dwukrotnie, aby przełączyć tryb kamery (automatyczny/ręczny).

Naciśnij C1 i Lewe pokrętko, aby dostosować czas otwarcia migawki.

Naciśnij C1 i prawe pokrętko, aby dostosować ISO. Ustaw funkcję w aplikacji Potensic Eve, wchodząc w Ustawienia > Sterowanie > Ustawienia pilota > Dostosowanie przycisków.

13. Lewe pokrętko

Sterowanie pochylem kamery.

14. Przycisk migawki/nagrywania

Naciśnij raz, aby zrobić zdjęcie lub rozpocząć/zatrzymać nagrywanie.

Naciśnij i przytrzymaj, aby przełączać między zdjęciami/wideo.

15. Otwory chłodzące

16. Gniazdo do przechowywania drążka sterującego

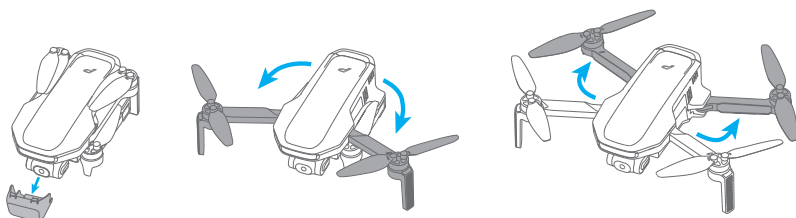
Do przechowywania drążków sterujących.

4. Korzystanie po raz pierwszy

» 4.1 Przygotowanie drona

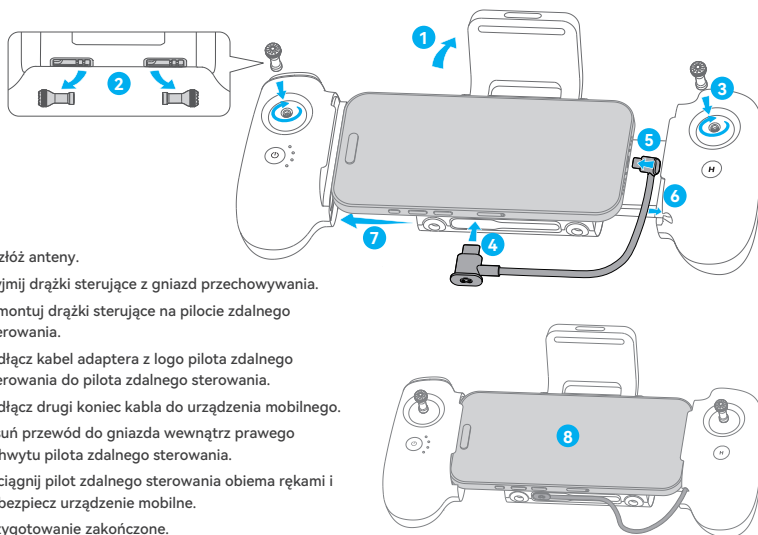
Produkt jest dostarczany w stanie złożonym. Należy go rozłożyć w następujący sposób:

1. Zdejmij osłonę gimbału.
2. Rozłóż przednie przed tylnym.
3. Rozłóż łopaty śmigła.



» 4.2 Przygotowanie pilota zdalnego sterowania

Zamontuj urządzenie mobilne i drążki sterujące

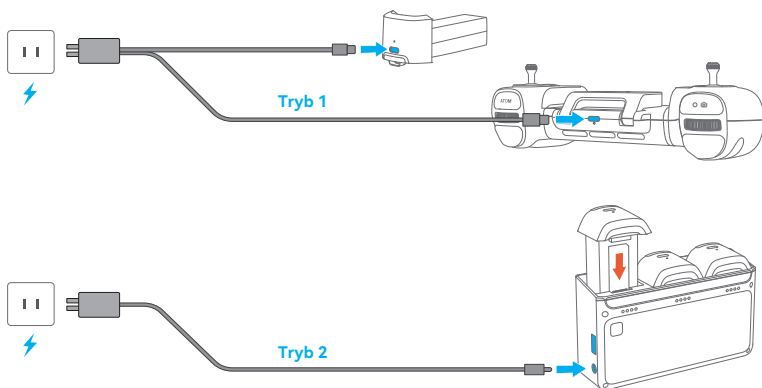


1. Rozłóż anteny.
2. Wyjmij drążki sterujące z gniazd przechowywania.
3. Zamontuj drążki sterujące na pilocie zdalnego sterowania.
4. Podłącz kabel adaptera z logo pilota zdalnego sterowania do pilota zdalnego sterowania.
5. Podłącz drugi koniec kabla do urządzenia mobilnego.
6. Wsuń przewód do gniazda wewnątrz prawego uchwytu pilota zdalnego sterowania.
7. Pociągnij pilot zdalnego sterowania obiema rękami i zabezpiecz urządzenie mobilne.
8. Przygotowanie zakończone.

- ⚠ • Kabel adaptera pilota zdalnego sterowania jest kierunkowy; nie należy zamieniać końcówek kabla.
- Nie podłączaj końcówki USB-C kabla adaptera pilota zdalnego sterowania do gniazda ładowania USB-C pilota zdalnego sterowania, ponieważ może to spowodować zwarcie obwodu.
- Podczas łączenia z telefonem z systemem Android, jeśli system wyświetli monit o tryb połączenia USB, należy wybrać "Transfer danych". Inne opcje mogą spowodować niepowodzenie połączenia.

» 4.3 Ładowanie/wybudzanie i wyłączenie

Przed pierwszym lotem należy koniecznie wybudzić akumulator; w przeciwnym razie dron nie będzie stabilny. Podłącz ładowarkę USB-C akumulatora i ładowarkę USB do zasilacza sieciowego, aby zakończyć pojedyncze ładowanie (ładowarka USB nie znajduje się w zestawie). Do ładowania akumulatora można użyć ładowarki zgodnej ze specyfikacją FCC/CE. Czerwony wskaźnik pozostanie włączony podczas ładowania i wyłączy się automatycznie po zakończeniu ładowania. Użytkownik może ładować baterię za pomocą koncentratora ładowania równoległego, jeśli zakupiono Fly More Combo. Aby uzyskać więcej informacji, zapoznaj się z instrukcją obsługi Parallel Charging Hub. Parallel Charging Hub może również ładować pilota zdalnego sterowania.



- Najkrótszy czas ładowania wynosi ok. 1 godz. 25 min za pośrednictwem gniazda ładowania USB-C. Aby osiągnąć taką prędkość ładowania, należy upewnić się, że ładowarka obsługuje wyjście 5 V/3 A.
 - Zaleca się ładowanie akumulatora za pośrednictwem koncentratora ładowania równoległego w celu naładowania 3 akumulatorów baterii szybko w tym samym czasie.
- ⚠** Ze względów bezpieczeństwa zaleca się wyjęcie baterii z drona w celu naładowania; w przeciwnym razie dron nie włączy się, jeśli bateria jest ładowana w dronie.
- Jeśli kabel do ładowania zostanie podłączony, gdy dron jest włączony, wyłączy się on automatycznie, a dron zostanie wyłączony ładowanie będzie kontynuowane.
 - Bateria może być zbyt gorąca po użyciu; nie należy jej ładować, dopóki nie; w przeciwnym razie ładowanie może zostać odrzucone przez baterię.
 - Ładuj baterię co trzy miesiące, aby podtrzymać aktywność ogniwa.
 - Do gniazda USB-C należy podłączyć oryginalny przewód lub przewód o natężeniu prądu przekraczającym 3 A; w przeciwnym razie może to spowodować awarię ładowania lub uszkodzenie baterii.
 - Podczas ładowania pilota zdalnego sterowania PTD 1 ze zintegrowanym ekranem, w celu uzyskania optymalnej prędkości ładowania, należy używać ładowarki USB obsługującej protokoły szybkiego ładowania PD 2.0 lub nowsze, w połączeniu z oryginalnym kablem do ładowania USB-C na USB-C. Korzystanie z kabla ładującego USB-A do USB-C może nie aktywować funkcji szybkiego ładowania. Więcej szczegółowych informacji na temat pilota zdalnego sterowania PTD 1 ze zintegrowanym ekranem można znaleźć w instrukcji obsługi PTD 1.

Stakup


Dron: Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania, aż włączą się wszystkie wskaźniki zasilania, a następnie zwolnij go, aby zakończyć konfigurację.

Pilot zdalnego sterowania: Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania, aż zaświecą się wszystkie wskaźniki zasilania, a następnie zwolnij go, aby zakończyć konfigurację.

Wyłączenie

Dron: Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania, aż wszystkie wskaźniki zasilania zgasną, a następnie zwolnij go, aby zakończyć wyłączenie.


Pilot zdalnego sterowania: Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania, aż wszystkie wskaźniki zasilania zgasną, a następnie zwolnij go, aby zakończyć wyłączenie.

-
-  Przyciski zasilania na dronie i pilocie zdalnego sterowania zostały zaprojektowane tak, aby zapobiec przypadkowemu naciśnięciu. Gdy wszystkie wskaźniki baterii zaświecą się, należy szybko zwolnić przycisk, aby uniknąć automatycznego wyłączenia spowodowanego zbyt długim przytrzymaniem.
-

» 4.4 Aktywacja drona


Przed pierwszym dron wymaga aktywacji za pomocą aplikacji Potensic Eve. Włącz zasilanie i podłącz drona oraz pilota zdalnego sterowania, a następnie otwórz aplikację Potensic Eve i postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie, aby aktywować drona.

Po aktywacji dron i pilot zdalnego sterowania zostaną domyślnie powiązane. Konto użyte do aktywacji będzie miało pełną kontrolę nad dronem.

-
-  Do aktywacji wymagane jest połączenie internetowe. Nieaktywowany dron może wykonywać ograniczone loty do 3 razy.
-

» 4.5 Aktualizacja oprogramowania sprzętowego

Gdy dostępna jest nowa aktualizacja oprogramowania sprzętowego, użyj aplikacji Potensic Eve, aby ją zaktualizować. Po podłączeniu drona i pilota zdalnego sterowania otwórz aplikację Potensic Eve. Aplikacja automatycznie powiadomi użytkownika o dostępności nowej aktualizacji oprogramowania sprzętowego. Zaleca się, aby użytkownicy postępowali zgodnie z instrukcjami aktualizacji, aby uzyskać najlepsze wrażenia.

-
-  Przed upewnij się, że poziom naładowania baterii drona wynosi $\geq 30\%$, a pilot zdalnego sterowania ma co najmniej dwa paski naładowania. Jeśli nie, naładuj je przed przystąpieniem do aktualizacji.
 - Sprawdź, czy osłona gimbalu została zdjęta i upewnij się, że w pobliżu nie znajdują się żadne ciała obce gimbal.
 - Upewnij się, że urządzenie mobilne jest podłączone do Internetu podczas aktualizacji; w przeciwnym razie pobieranie oprogramowania układowego może się nie powieść. Jeśli obecne urządzenie mobilne nie może pobrać oprogramowania sprzętowego, spróbuj użyć innego urządzenia lub systemu operacyjnego.
 - Podczas aktualizacji należy trzymać pilota i drona w odległości nie większej niż 1 metr od siebie i z dala od źródeł zakłóceń sygnału, takich jak komputery i routery.
 - Podczas aktualizacji nie należy obsługiwać drona ani pilota zdalnego sterowania (np. wyłączać urządzeń lub podłączać/odłączać kabli), chyba że wyda takie polecenie. Podczas całego urządzenia powinny pozostawać nieruchome.
-

5. Dron

ATOM 2 składa się z systemu kontroli lotu, systemu komunikacji, systemu pozycjonowania, systemu zasilania i akumulatora. Niniejszy rozdział przedstawia funkcje wszystkich pakietów drona.

» 5.1 Pozycjonowanie

ATOM 2 wykorzystuje nową technologię kontroli lotu SurgeFly firmy Potensic, która obsługuje następujące dwa tryby pozycjonowania:

Pozycjonowanie GNSS: Zapewnia dronowi precyzyjne pozycjonowanie i nawigację; umożliwia precyzyjne zawiszenie, lot smakowy i automatyczny powrót.

Pozycjonowanie wizyjne: Może realizować bardzo precyzyjne pozycjonowanie na małej wysokości w oparciu o system Downward Vision. Pozycjonowanie wizyjne może być realizowane bez sygnału GNSS, dzięki czemu produkt może być używany w pomieszczeniach.

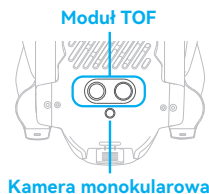
Sposób przełączania: System kontroli lotu przełącza się automatycznie w zależności od otoczenia drona. Gdy sygnały GNSS są słabe, a system wizyjny skierowany w dół jest niedostępny, dron przełączy się w tryb Attitude Mode (ATTI). W tym trybie dron nie będzie w stanie utrzymać stabilnego zawisu, wymagając od użytkownika ręcznego manewrowania drążkami sterującymi w celu jak najszybszego wylądowania drona w bezpiecznym miejscu, aby uniknąć wypadków.

Podczas opadania należy uważnie monitorować położenie, prędkość i wysokość drona, aby zapewnić bezpieczne lądowanie. Aby zminimalizować ryzyko wejścia w tryb Attitude Mode i spowodowania wypadków lotniczych, unikaj latania w obszarach o słabym sygnale GNSS lub w ograniczonych przestrzeniach.

- ⚠ • W pozycjonowaniu wizyjnym (tryb OPTI) inteligentne tryby lotu nie są dostępne, a tryb lotu będzie ograniczona do trybu wideo.
- Gdy sygnał GNSS jest słaby lub nie ma sygnału GNSS, nie będzie można zwrócić drona i aktywować funkcji ciekawych, takich jak AI Track lub AI QuickShots.
- ⊘ • Przed lotem należy przećwiczyć i opanować wszystkie metody sterowania dronem w bezpiecznym środowisku. Początkującym zaleca się zwrócenie w stronę tylnej części drona i utrzymywanie go w zasięgu wzroku, aby uniknąć utraty orientacji i kierunku lotu drona, co mogłoby prowadzić do niebezpieczeństwa.

» 5.2 System wizyjny skierowany w dół

ATOM 2 jest wyposażony w system Downward Vision System umieszczony w dolnej części drona, składający się z kamery monokularowej i modułu TOF (Time of Flight). Moduł TOF jest podzielony na nadajnik i odbiornik, który oblicza dokładną wysokość drona względem ziemi, mierząc czas potrzebny na przejście sygnału podczerwieni z nadajnika do odbiornika po odbiciu się od ziemi. W połączeniu z kamerą monokularową pozwala to na obliczenie dokładnej pozycji drona na niskiej wysokości w celu dokładnego pozycjonowania.



Zakres obserwacji


Zakres wysokości roboczej systemu Downward Vision wynosi 0,3 m ~ 10 m. Dokładne pozycjonowanie można w zakresie 0,3 m ~ 5 m.

Scenariusze użycia

Funkcja pozycjonowania wizyjnego systemu Downward Vision jest odpowiednia dla środowisk, w których sygnały GNSS są słabe lub niedostępne, ale występuje bogata tekstura powierzchni i odpowiednie oświetlenie otoczenia, a wysokość względna drona wynosi od 0,3 m do 5 m. Gdy wysokość względna przekroczy 5 m, dron przełączy się w tryb wysokości. Należy latać z zachowaniem ostrożności.

Metoda użycia

System Downward Vision aktywuje się automatycznie po spełnieniu warunków pozycjonowania wizyjnego. W trybie pozycjonowania wizyjnego wskaźnik ogona drona będzie powoli migać na niebiesko.

 • W trybie OPTI maksymalna wysokość lotu wynosi 5 m.

- Pozycjonowanie wizyjne jest tylko pomocniczą funkcją lotu, należy zawsze zwracać uwagę na zmiany środowisku lotu i trybie pozycjonowania i nie polegać zbyt mocno na automatycznej ocenie samolotu. Użytkownicy muszą przez cały czas kontrolować pilota zdalnego sterowania i być przygotowani do ręcznej obsługi drona w dowolnym momencie.
- System wizyjny nie działa prawidłowo podczas lotu nad następującymi powierzchniami:
 1. Powierzchnia w czystym kolorze.
 2. Powierzchnia z silnym odbiciem, taka jak gładka powierzchnia metalowa.
 3. Przezroczysta powierzchnia obiektu, taka jak powierzchnia wody i szkło.
 4. Ruchome tekstury, takie jak biegające zwierzęta i poruszające się pojazdy.
 5. Scenariusze z drastyczną zmianą oświetlenia; Na przykład, dron leci na zewnątrz przy silnym oświetleniu. światło z przestrzeni wewnętrznej.
 6. Miejsca o słabym lub silnym oświetleniu.
 7. Powierzchnia o bardzo powtarzalnej fakturze, taka jak płytki o tej samej fakturze i niewielkim rozmiarze, i bardzo spójny wzór pasków
- Ze względów bezpieczeństwa należy sprawdzić kamerę i rękę nadawczo-odbiorczą TOF przed lotem i wyczyścić je miękką ściereczką, jeśli jest na nich brud, kurz lub woda. W przypadku uszkodzenia systemu wizyjnego należy skontaktować się z działem obsługi klienta.

» 5.3 Wskaźnik ogona drona

Uruchamianie/ wylączenie	wstrzymywanie/wyłączenie: Zielony wskaźnik świeci światłem ciągłym			
Status lotu	Pozycjonowanie GNSS Wskaźnik miga powoli na zielono	Pozycjonowanie wizji Wskaźnik miga powoli w kolorze niebieskim	Tryb nastawienia Wskaźnik miga powoli na niebiesko	Powrót Wskaźnik miga powoli na czerwono
Ostrzeżenie i błąd	Pilot zdalnego sterowania nie ma połączenia z dronem (rozłączony) Wskaźnik świeci na niebiesko	Niski poziom naładowania baterii Wskaźnik miga szybko na czerwono	Błąd czujnika Wskaźnik świeci na czerwono	Awaryjne zatrzymanie śmigła Wskaźnik wielokrotnie zapala się na krótko na czerwono, a następnie pozostaje wyłączony przez dłuższy
Aktualizacja & kalibracja	Kalibracja kompasu (poziomy) Wskaźnik miga na przemian na czerwono i zielono.	Kalibracja kompasu (vertical) Wskaźnik miga na przemian na niebiesko i zielono	Tryb parowania Wskaźnik miga szybko na zielono	Tryb aktualizacji Wskaźnik miga szybko na niebiesko

» 5.4 Bateria Smak

5.4.1 Funkcja

Bateria ATOM 2 jest wyposażona w wysokoenergetyczne ogniwa i wykorzystuje zaawansowany system zarządzania baterią system. Szczegółowe informacje są następujące:

Podstawowe parametry			
Model: DSBT02B			
Ilość komórek.	2 serie	Pojemność akumulatora	2230 mAh
Napięcie znamionowe	7,7 V	Napięcie zakończenia ładowania	8,8 V
Tryb ładowania	USB-C/Koncentrator ładowania równoległego	Maks. Prąd ładowania	USB-C: 5 V/3 A Koncentrator ładowania równoległego: 8 V/2,0 A x 3

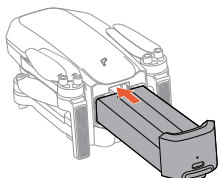
Funkcja	Opis
Ochrona równowagi	Podczas ładowania napięcie ogniw akumulatora jest automatycznie zrównoważone
Automatyczne rozładowywanie ochrona	Po pełnym naładowaniu bateria automatycznie rozładuje się do 50% ~ 70% poziomu naładowania, gdy pozostanie bezczynna przez 5 dni w celu ochrony ogniw.
Ochrona przed przeładowaniem	Bateria przestaje ładować się automatycznie po pełnym naładowaniu.
Ochrona przed temperaturą	Ładowanie zostanie automatycznie zatrzymane, jeśli temperatura akumulatora spadnie poniżej 0 °C lub przekroczy 45 °C, aby zapobiec jego uszkodzeniu.
Automatyczny limit prąd ładowania	Akumulator automatycznie ograniczy prąd ładowania w przypadku nadmiernego prądu w celu ochrony ogniw.
Ochrona przed nadmiernym rozładowaniem	Rozładowywanie zatrzymuje się automatycznie, aby zapobiec nadmiernemu rozładowaniu, gdy bateria nie jest podczas lotu. Bateria przejdzie w tryb hibernacji i zaleca się jej naładowanie
Obwód Shok ochrona	Zasilanie zostanie automatycznie odcięte w przypadku wykrycia zwarcia, aby chronić drona i baterię.
Kondycja baterii monitoring	System BMS będzie monitorował stan i wyświetlał ostrzeżenia w przypadku wykrycia uszkodzonego ogniwa, dzięki czemu będzie można wymienić baterię na czas.
Funkcja komunikacji	Informacje o cyklach ładowania i pozostałym poziomie naładowania baterii są przesyłane do drona i można je wyświetlić w aplikacji.

- ⚠️ Długotrwały brak aktywności może negatywnie wpłynąć na wydajność baterii, a nawet spowodować jej trwałe uszkodzenie. Aby utrzymać baterię w dobrym stanie, należy ładować ją mniej więcej co trzy miesiące.
- Baterię należy przechowywać w chłodnym i suchym miejscu, niedostępnym dla dzieci.
- Środki ostrożności w środowiskach o niskiej temperaturze:
 1. Baterie nie mogą być używane podczas lotu, gdy temperatura otoczenia jest niższa niż 0°C.
 2. W niskich temperaturach należy zawiesić drona, aby podgrzać akumulator przed lotem.
 3. Moc wyjściowa akumulatora jest ograniczona w niskich temperaturach, co zmniejsza opór wiatru; lataj ostrożnie.
 4. Wydajność spada w niskich temperaturach na dużych wysokościach; należy zachować ostrożność.
- Pielęgnacja akumulatora po locie: Po zakończeniu lotu należy odczekać, aż akumulator ostygnie do temperatury ładowania (0~ 40°C) przed ładowaniem.
- Bezpieczeństwo akumulatora podczas transportu: Aby zapewnić bezpieczną transpakację, należy utrzymywać akumulator na niskim poziomie naładowania. Przed transportem należy rozładować akumulator do poziomu poniżej 30%.

5.4.2 Instalacja i demontaż akumulatora

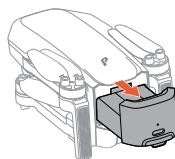
Instalacja:

Włóż baterię do komory baterii i zabezpiecz klamrę. Usłyszysz , gdy bateria zostanie w pełni podłączona.

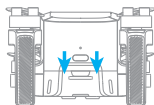


Usuwanie:

Naciśnij klamrę baterii i odłącz baterię od obudowy, aby ją wyjąć.



- ⚠️ Po odłączeniu akumulatora należy upewnić się, że klamra akumulatora zatrzasnęła się na swoim miejscu. Ma to kluczowe znaczenie dla bezpieczeństwa lotu.



Przed wyjęciem akumulatora należy upewnić się, że produkt jest wyłączony



Klamra jest na swoim miejscu, bezpieczna



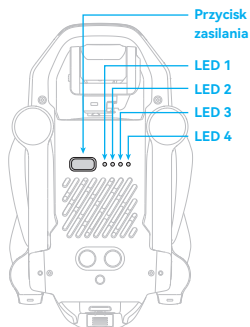
Klamra nie znajduje się na swoim miejscu, co może spowodować upadek akumulatora podczas lotu

5.4.3 Ładowanie

Patrz punkt 3.6 dotyczący metody ładowania.

5.4.4 Wyświetlanie poziomu mocy

Po włożeniu baterii do drona należy nacisnąć przycisk zasilania, aby wyświetlić poziom naładowania baterii, jak pokazano na poniższym obrazku:



LED 1	LED 2	LED 3	LED 4	Bieżący poziom mocy
☀	●	●	●	0% ~ 25%
☀	●	●	●	25% ~ 30%
☀	☀	●	●	30% ~ 50%
☀	☀	●	●	50% ~ 55%
☀	☀	☀	●	55% ~ 75%
☀	☀	☀	●	75% ~ 80%
☀	☀	☀	☀	80% ~ 97%
☀	☀	☀	☀	97% ~ 100%
☀ Wskaźnik jest włączony	☀ Wskaźnik miga	● Wskaźnik jest wyłączony		

5.4.5 Instrukcja obsługi akumulatora Smak w wysokiej/niskiej temperaturze





Gdy temperatura akumulatora wynosi, aplikacja wyświetli ostrzeżenie o niskiej temperaturze akumulatora, który należy podgrzać przed lotem.

Gdy temperatura akumulatora, aplikacja wyświetli ostrzeżenie o wysokiej temperaturze akumulatora, a dron nie będzie mógł latać.

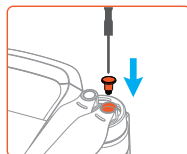
- ⚠ • Wydajność rozładowania zostanie znacznie osłabiona, a czas lotu skróci się w niskiej temperaturze, co jest normalne.
- Unikaj długotrwałej pracy w niskiej temperaturze, w przeciwnym razie żywotność baterii może ulec skróceniu.

» 5.5 Śmigła

ATOM 2 wykorzystuje nowo zaprojektowane ciche śmigło drugiej generacji, które zwiększa moc, jednocześnie skutecznie redukując hałas podczas obrotu łopatek. Śmigła dzielą się na prawoskrętne i lewoskrętne. Podłącz oznaczone śmigła do silników oznaczonego ramienia, a nieoznaczone śmigła do silników nieoznaczonego ramienia. Dwa śmigła podłączone do tego samego silnika powinny być identyczne.

	Śmigło	Instrukcje instalacji	Schemat instalacji
Oznaczone śmigło		Zamocuj oznaczone łopaty śmigła na oznaczonym ramieniu	
Nieoznakowane śmigło		Zamocuj nieoznakowane łopaty śmigła na nieoznakowanym ramieniu	

- 💡 Do montażu śmigieł śrubokręta z opakowania.
- Łatwiejsza obsługa podczas wymiany łopat śmigła chwytając silnik ręką



- ⚠️ Śmigła ATOM 2 nie są kompatybilne ze śmigłami ATOM/ATOM SE/ATOM LT i są obecnie przeznaczone wyłącznie do modelu ATOM 2. Należy zwrócić na to uwagę podczas wymiany śmigieł.
- Upewnij się, że przymocowałeś oznaczone śmigła do silników ramienia z oznaczeniami, a nieoznaczone śmigła do silników ramienia z oznaczeniami śmigła do silników ramienia bez oznaczeń. W przeciwnym razie dron nie będzie w stanie latać.
- Jeśli śmigło jest uszkodzone, wymontuj dwa śmigła i śruby z odpowiedniego silnika i wyrzuć je. Należy użyć dwóch śmigieł z tego samego opakowania. NIE mieszać ze śmigłami z innych zestawów.
- Łopaty śmigła są ostre. Należy obchodzić się z nimi ostrożnie. NIE ścisnąć ani nie zginać śmigieł podczas transport lub przechowywanie.
- W razie śmigła należy zakupić oddzielnie.
- Trzymać się z dala od obracających się śmigieł i silników, aby uniknąć obrażeń.
- Należy natychmiast sprawdzić łopaty śmigła, jeśli jakiegokolwiek drgania lub utrata prędkości podczas wymienić śmigła, jeśli są uszkodzone lub zdeformowane.
- Upewnij się, że silniki są bezpiecznie zamontowane i obracają się płynnie. Jeśli silnik utknie i nie będzie mógł się swobodnie obracać, należy natychmiast wyłączyć dronem. Przerwij lot dronem i skontaktuj się z serwisem, jeśli silnik wydaje nietypowe dźwięki.
- Przed każdym należy upewnić się, że śmigła są prawidłowo zamontowane. Sprawdź, czy śruby na śmigłach są dokręcone.

- ⊘ Podczas montażu lub demontażu śmigieł nie należy wkładać śrubokręta ani innych obcych materiałów do wnętrza silnika, może to spowodować jego uszkodzenie.

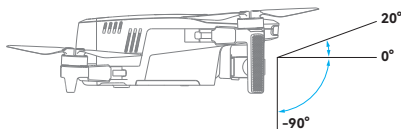


» 5.6 Gimbal i kamera

5.6.1 Trzyosiowy gimbal

Kamera ATOM 2 jest wyposażona w trzyosiowy gimbal. Gimbal umożliwia regulację nachylenia w zakresie od $+20^\circ$ do -90° oraz regulację odchylenia i przechyłu w zakresie od $+10^\circ$ do -10° . Kąt nachylenia gimbala można regulować, przesuwając pokrętkę gimbala na pilocie

zdalnego sterowania. Gdy tryb lotu jest ustawiony na tryb wideo, zakres regulacji nachylenia gimbala wynosi od $+20^\circ$ do -90° ; gdy tryb lotu nie jest ustawiony na tryb wideo, zakres nachylenia gimbala wynosi od 0° do -90° .



- Przed włączeniem drona zdejmij osłonę gimbala. Podczas przechowywania lub przewożenia ochraniać gimbala.
- Za każdym razem, gdy dron jest włączony, kąt nachylenia gimbala jest domyślnie ustawiony na 0° (wzrost poziomy). Jeśli gimbal obraca się, należy zmienić kąt nachylenia gimbala za pomocą aplikacji Potensic Eve lub pilota zdalnego sterowania w następujący sposób:
 1. W aplikacji Potensic Eve przejdź do Ustawień > Sterowanie > Ustawienia gimbala i wybierz aktualny kąt nachylenia ($0^\circ/-90^\circ$).
 2. Naciśnij raz przycisk C1 na pilocie zdalnego sterowania. Domyślną funkcją przycisku C1 jest przełączanie kąta nachylenia gimbala ($0^\circ/-90^\circ$), który można.
- Przed startem upewnij się, że wokół gimbala nie ma żadnych ciał obcych, a obiektyw jest czysty.

- ⚠ • Gimbal składa się z precyzyjnych pakietów. Gdy dron jest włączony, należy unikać przykładania nadmiernej siły do gimbala (np. silnych uderzeń lub przekręcania gimbala na siłę). Jeśli gimbal zostanie narażony na kolizję lub uszkodzenie, jego wydajność może ulec pogorszeniu.
- Utrzymuj gimbal w czystości i unikaj wnikania piasku lub innych ciał obcych, które mogą zmniejszyć dokładność gimbala lub spowodować jego uszkodzenie.
- Aby zapewnić stabilny materiał filmowy, gimbal może automatycznie regulować kąt nachylenia w zakresie -90° lub 0° podczas nagrywania silny wiatr lub gwałtowne manewry, aby uniknąć ograniczeń powodujących drgania.

- ⊘ • Gimbal jest połączony z dronem za pomocą elastycznego uchwytu amortyzującego, który pomaga wyeliminować wibracje kamery. Nie należy ciągnąć gimbala na siłę. Jeśli zauważysz jakiegokolwiek uszkodzenie mocowania amortyzującego, niezwłocznie skontaktuj się z obsługą klienta.
- Nie modyfikuj gimbala ani nie mocuj do niego innych przedmiotów, ponieważ może to spowodować drgania gimbala lub jego uszkodzenie do uszkodzenia silnika.

Tryby gimbala

Gimbal może działać w trybie stabilnym i trybie FPV, aby zaspokoić różne potrzeby związane z nagrywaniem. Tryb gimbala można wybrać w aplikacji Potensic Eve w menu Ustawienia > Sterowanie > Ustawienia gimbala.

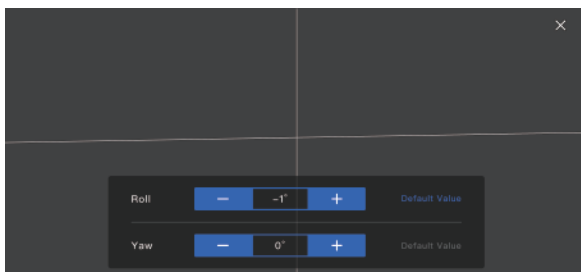
- Tryb stabilny: Kierunek obrotu gimbala pozostaje przez cały wypoziomowany. Kąt nachylenia gimbala można regulować za pomocą pokrętki na pilocie zdalnego sterowania. Tryb ten jest odpowiedni do nagrywania stabilnego materiału filmowego.
- Tryb FPV: Kierunek obrotu gimbala podąża za zmianami położenia drona. Płynność przechyłu można regulować w aplikacji Potensic Eve w sekcji Ustawienia > Sterowanie > Ustawienia gimbala > Tryb gimbala. Kąt nachylenia gimbala można regulować za pomocą lewego pokrętki na pilocie zdalnego sterowania. Ten tryb jest idealny do doświadczania lotu z widoku pierwszej osoby (FPV) i nagrywania dynamicznych materiałów filmowych.

Dostrajanie gimbała

Gdy dron jest umieszczony na równej powierzchni, a gimbal jest lekko przechylony, można użyć precyzyjnego dostrajania gimbała aby to poprawić.

• Jak wykonać precyzyjne dostrajanie gimbała

1. W aplikacji Potensic Eve przejdź do Ustawienia > Kalibracja > Precyzyjne dostrajanie gimbała, aby wyregulować poziomy i odchylony kąt gimbała. Zakres regulacji wynosi $\pm 10^\circ$. Każde dotknięcie przycisku "+" lub "-" dostosowuje kąt gimbała o $+0,1^\circ$ lub $-0,1^\circ$. Można również bezpośrednio wprowadzić wartość kąta za pomocą klawiatury.
2. Regulacja pozioma: Dotknij "+", aby obrócić w prawo i dotknij "-", aby obrócić w lewo. Regulacja odchylenia: Stuknij "+", aby odchylić w prawo, i stuknij "-", aby odchylić w lewo.
3. Dotknij "Domyślny", aby zresetować gimbal do domyślnego kąta (oba ustawione na 0°).




Kalibracja gimbała

Jeśli gimbal ma problemy ze stabilnością, spróbuj przywrócić go poprzez kalibrację gimbała.

• Procedura kalibracji

1. Przejdź do aplikacji Potensic Eve > Ustawienia > Kalibracja > Kalibracja gimbała, aby rozpocząć proces kalibracji. Odwróć drona spodem do góry i umieść go na równej powierzchni.
2. Po dotknięciu przycisku "Start Calibration" gimbal rozpocznie automatyczną kalibrację. Podczas tego procesu interfejs kalibracji będzie wyświetlał obraz wideo na żywo z drona.
3. Poczekaj na zakończenie wyświetlania paska postępu. Gdy na ekranie pojawi się komunikat "Calibration Succeeded", kalibracja gimbała jest zakończona.



 • Podczas procesu kalibracji nie należy znacząco poruszać dronem, w przeciwnym razie kalibracja nie powiedzie się.

5.6.2 Kamera

Podstawowe parametry	
Marka czujnika	SONY
Rozmiar czujnika	1/2 " CMOS
Efektywny piksel	48MP
Apektura	F1.8
FOV	79.4°
Zakres ostrości	4 m ~ ∞
Zakres ISO	100 ~ 6400 (Normalne tryby fotografowania) 100 ~ 25600 (AI Noc)
Zakres migawki	1/6400 ~ 8s
Pamięć	Karta Micro SD (U3 lub V30 i nowsze)
Format obrazu	JPG/JPG+RAW (DNG)
Rozmiar obrazu	48MP (8000*6000)
Kodek	H.264/H.265
Format wideo	MP4
Rozdzielczość wideo	4K: 3840×2160 (16:9) @24/25/30 fps 2.7K: 2704×2028 (4:3)/2704×1520 (16:9)/1696×3000 (9:16) @24/25/30 fps FHD: 1920×1440 (4:3)/1920×1080 (16:9)/1080×1920 (9:16) @24/25/30/50/60 fps Zwolnione tempo: 1920×1080 (16:9) @2/3/4/5 x

- ⚠ • Gimbal może się trząść podczas lotu w trybie Spok Mode lub przy silnym wietrze. Zaleca się latanie dronem w trybie Tryb wideo w celu uzyskania optymalnej stabilizacji gimbała.
- Nie dotykaj obiektywu po nagrywaniu przez dłuższy czas, aby uniknąć oparzenia.
- Nie nagrywaj wideo, gdy dron nie lata; w przeciwnym razie dron uruchomi zabezpieczenie przed przegrzaniem.
- ⊘ • Nie kieruj kamery na wiązki laserowe, takie jak pokazy laserowe lub moduł LiDAR w samochodach wyścigowych, aby uniknąć uszkodzenia czujnika kamery.
- Używaj drona w określonym zakresie temperatur otoczenia (od 0°C do 40°C), aby zapewnić stabilną pracę kamery działania.
- Jeśli obiektyw jest zabrudzony, należy użyć profesjonalnych narzędzi do czyszczenia obiektywu, aby uniknąć jego uszkodzenia i pogorszenia jakości obrazu.

5.6.3 Przechowywanie zdjęć i filmów

Filmy i zdjęcia nagrane przez ATOM 2 będą przechowywane na karcie SD zamiast w aplikacji Potensic Eve lub galerii telefonu. Przed lotem należy upewnić się, że karta SD jest włożona. W przeciwnym razie ATOM 2 nie będzie w stanie nagrywać filmów ani robić zdjęć. Użytkownicy mogą przeglądać i pobierać filmy i zdjęcia z karty SD w aplikacji Potensic Eve. Do pobierania treści w wysokiej rozdzielczości z karty SD zaleca się korzystanie z funkcji SmakTransfer, która oferuje prędkość pobierania do 25 MB/s.

Wymagania dotyczące karty SD

Format pliku: FAT32, exFAT

Pojemność: 4G ~ 512G

Zaleca się używanie karty SD o specyfikacji U3/V30 lub wyższej. Użycie karty SD o parametrach niższych niż zalecane może spowodować, że ustawienia nagrywania będą niedostępne lub mogą wystąpić przerwy w nagrywaniu wideo.

-
- ⚠️ • NIE wyjmuj ani nie wyjmuj karty SD z drona, gdy jest on . Wyjmowanie lub wyjmowanie karty SD podczas robienia zdjęć lub nagrywania filmów może prowadzić do uszkodzenia lub utraty danych, a nawet do uszkodzenia karty SD.
 - Potencis nie ponosi żadnej odpowiedzialności za straty spowodowane niewłaściwą obsługą karty SD przez użytkownika.
 - Podczas pobierania filmów, zdjęć lub innych multimediów przerwy, takie jak odłączenie od sieci lub awaria urządzenia, mogą spowodować uszkodzenie lub utratę danych. Zaleca się korzystanie ze stabilnego połączenia sieciowego i oficjalnie zalecanych metod przesyłania danych (pobieranie RC, SmakTransfer lub kopiowanie na kartę pamięci) w celu zminimalizowania ryzyka.
-

» 5.7 Odtwarzanie zapisu lotu



ATOM 2 wspiera odtwarzanie zapisów lotu. Użytkownicy mogą uzyskać dostęp do odtwarzania zapisów lotu w aplikacji Potencis Eve w menu Home > Me > Flight Logs. Każdy lot generuje zestaw danych lotu, które rejestrują czas trwania, odległość, zmiany drążka sterowego i trajektorię lotu. Użytkownicy mogą dotknąć odpowiednich danych lotu w aplikacji Potencis Eve, aby odtworzyć lot, co ułatwia przeglądanie i analizowanie operacji.

Jeśli użytkownicy napotkają jakiegokolwiek nienormalne sytuacje podczas lotu, mogą skontaktować się z obsługą klienta za pośrednictwem aplikacji Potencis Eve w sekcji Home > Me > Online Customer Service. Jeśli wymagana jest dalsza analiza, użytkownicy mogą przesłać odpowiednie dane lotu, aby pomóc Potencis w skuteczniejszym udzielaniu pomocy i wsparcia.

-
- ⚠️ • Wszystkie dane lotu będą przechowywane na urządzeniu mobilnym użytkownika. Z wyjątkiem sytuacji, gdy użytkownicy aktywnie przesyłają je do chmury, Potencis nie uzyskuje dostępu do żadnych danych lotu.
-

» 5.8 SmakTransfer

SmakTransfer umożliwi bezprzewodowe połączenie drona z urządzeniem mobilnym za pośrednictwem Wi-Fi (bez konieczności podłączania pilota zdalnego sterowania). Użytkownicy mogą po prostu korzystać z aplikacji Potencis Eve, aby pobierać zdjęcia i filmy z prędkością transferu do 25 MB/s, dzięki czemu pobieranie treści jest szybsze i wygodniejsze.

W aplikacji Potencis Eve użytkownicy mogą uzyskać dostęp do SmakTransfer, dotykając  w lewym górnym rogu strony głównej. lub stukając  w prawym górnym rogu.

Jak używać:

1. Włącz drona, upewniając się, że silniki się nie.
2. Włącz Bluetooth i Wi-Fi na swoim urządzeniu mobilnym, a następnie otwórz aplikację Potencis Eve.
3. Na ekranie głównym dotknij opcji Połącz dla SmakTransfer w lewym górnym rogu. Pojawi się wyskakujące okienko z listą dostępnych modeli dronów.
4. Stuknij Połącz. Po nawiązaniu połączenia nastąpi automatyczne przejście do Albumu, w którym można wybrać pliki do szybkiego pobrania.

-
- 💡 • Podłączając urządzenie mobilne do drona po raz, naciśnij raz przycisk zasilania drona, aby potwierdzić połączenie z tym urządzeniem.
 - Aby zoptymalizować prędkość transferu, zaleca się rozłożenie ramion drona podczas użytkowania i upewnienie się, że między urządzeniem mobilnym a dronem nie ma żadnych przeszkód, a odległość jest mniejsza niż 1 m.
-



• SmakTransfer jest niedostępny w trakcie lotu.

• Jeśli SmakTransfer nie może się połączyć, spróbuj wykonać następujące czynności:

1. Upewnij się, że Wi-Fi i Bluetooth urządzenia mobilnego są włączone.
2. Urządzenie mobilne powinno znajdować się w odległości do 1 m od drona, bez żadnych przeszkód, aby utrzymać silne połączenie Połączenie Wi-Fi.
3. Sprawdź, czy na urządzeniu mobilnym włączone są ustawienia akceleracji danych lub asystenta sieci. Funkcje te mogą automatycznie dostosowywać połączenia sieciowe, potencjalnie wpływając na bezpośrednią transmisję Wi-Fi między dronem a urządzeniem.
- W przypadku urządzeń z systemem Android: Przejdź do "Ustawień" i wyszukaj słowa kluczowe, takie jak "Data Acceleration", "Mobile Data Boost", "Smak Network Switching" lub "Network Acceleration Engine". Dokładne nazwy mogą się różnić w zależności od marki. Zlokalizuj i wyłącz te funkcje.
- Dla urządzeń z systemem iOS: Przejdź do "Ustawienia" > "Sieć komórkowa" i przewiń w dół, aby wyłączyć "Wi-Fi Assist".
4. Jeśli w obecnym środowisku występują silne zakłócenia Wi-Fi, spróbuj przenieść się do lokalizacji z mniejszymi zakłóceniami.

Po wykonaniu tych kroków ponownie uruchom aplikację i drona, a następnie spróbuj ponownie nawiązać połączenie. Jeśli problem nie ustąpi, skontaktuj się z obsługą klienta online.

» 5.9 Kalibracja kompasu

5.9.1 Kiedy należy przeprowadzić kalibrację kompasu

1. Kalibracja kompasu jest wymagana przy pierwszym użyciu.
2. Latanie dronem w odległości ponad 500 km (310 mil) od ostatniej kalibracji.

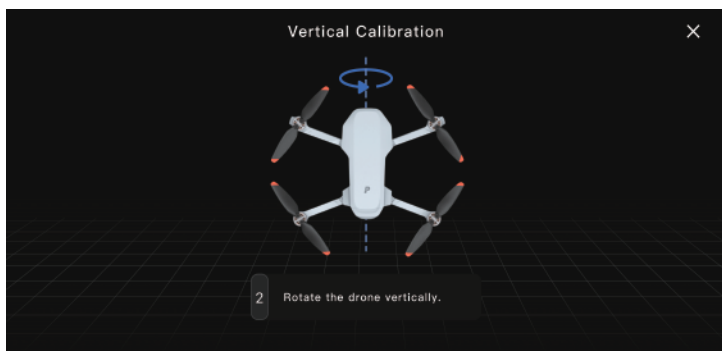
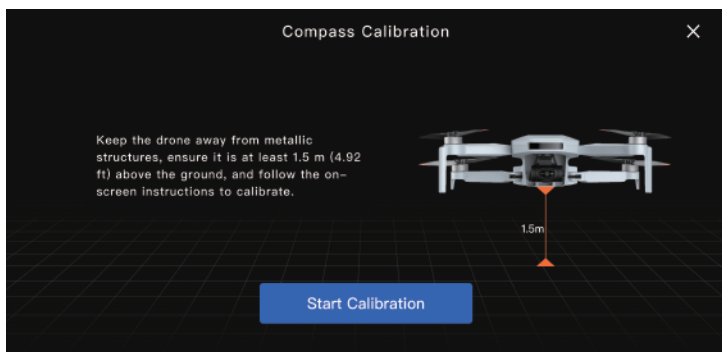


- Nie kalibruj kompasu w miejscach, w których mogą występować zakłócenia magnetyczne, np. w pobliżu złóż magnetycznych lub dużych metalowych konstrukcji, takich jak parkingi, piwnice wzmocnione stalą, mosty, samochody lub rusztowania.
- Nie przenosić w pobliżu samolotu przedmiotów zawierających materiały ferromagnetyczne, takich jak telefony komórkowe podczas kalibracji
- Podczas kalibracji upewnij się, że dron znajduje się co najmniej 1,5 m (4,92 ft) nad ziemią.
- Nie ma potrzeby kalibrowania kompasu podczas lotów w pomieszczeniach.

5.9.2 Procedura kalibracji

1. Gdy wymagana jest kalibracja, aplikacja Potensic Eve automatycznie wyświetli interfejs kalibracji, dotknij "Stak Calibration", a wskaźnik stanu drona będzie migał na przemian na czerwono i zielono.
2. Przytrzymaj drona poziomo i obróć go o 360°, aż aplikacja Potensic Eve pokaże kalibrację wektorową, a wskaźnik stanu drona będzie migał na przemian na niebiesko i zielono.
3. Przytrzymaj drona pionowo i obróć go o 360° wokół osi pionowej, aż aplikacja Potensic Eve wyświetli komunikat o zakończeniu kalibracji.

Kalibrację kompasu można również uruchomić ręcznie w aplikacji Potensic Eve w sekcji Ustawienia > Kalibracja > Kalibracja kompasu.



- ⚠ • Jeśli komunikat "Kalibracja nie powiodła się" w aplikacji Potensic Eve będzie się powtarzał, zmień lokalizację i spróbuj ponownie wykonać procedurę kalibracji.
- 🚫 • Nie kalibruj kompasu, gdy ręce są złożone.

6. Pilot zdalnego sterowania

» 6.1 Przegląd

Pilot zdalnego sterowania Potensic PT 1 został specjalnie zaprojektowany przez Potensic dla ATOM 2. Wykorzystuje on technologię transmisji wideo PixSync 4.0, umożliwiając pełną kontrolę i konfigurację drona na maksymalną odległość 10 km w linii prostej w niezakłóconym, wolnym od zakłóceń środowisku na wysokości lotu 120 m.

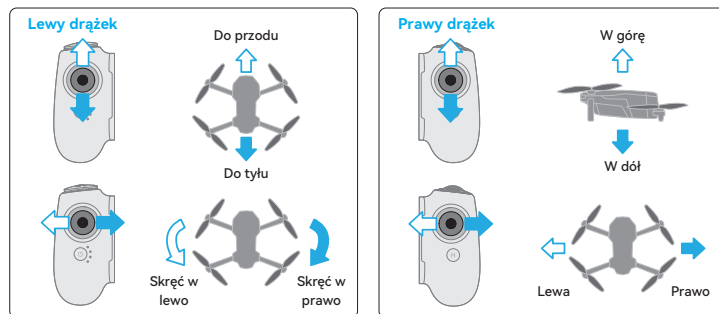
Za pośrednictwem aplikacji użytkownicy mogą oglądać w czasie rzeczywistym materiał HD zarejestrowany przez kamerę drona na swoich urządzeniach mobilnych. PixSync 4.0 wykorzystuje pasmo częstotliwości 2.4G z podwójnymi antenami kierunkowymi o wysokim zysku, zapewniając jakość transmisji wideo do 1080p przy 30 fps. Obsługuje również płynne przełączanie między maksymalnie 8 kanałami adaptacyjnymi, aby zapewnić płynną i nieprzerwaną transmisję wideo HD.

Pilot zdalnego sterowania ma wbudowaną baterię o pojemności 5200 mAh i jest wyposażony w dedykowaną ładowarkę USB-C, która obsługuje szybkie ładowanie 18 W. Podczas ładowania urządzenia mobilnego maksymalna żywotność baterii pilota zdalnego sterowania może wynosić do 4 godzin.

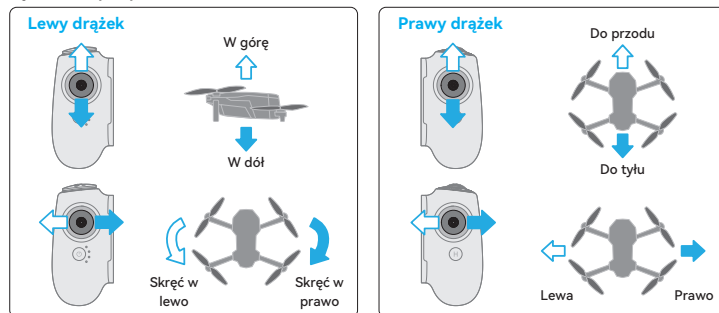
» 6.2 Tryb drążka sterującego

W aplikacji Potensic Eve przejdź do Ustawienia > Sterowanie > Ustawienia pilota > Tryb drążka sterującego, aby ustawić tryb drążka sterującego. Dostępne opcje to Tryb 1 (prawa przepustnica), Tryb 2 (lewa przepustnica) i Niestandardowy, jak pokazano poniżej.

Tryb 1 (prawa przepustnica)

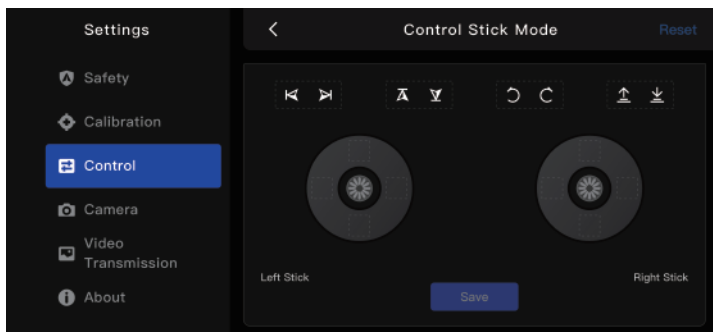


Tryb 2 (lewa przepustnica)



Niestandardowe

Użytkownicy mogą dostosować tryb drążka sterującego do swoich potrzeb, w tym odwrócić kierunki drążka.

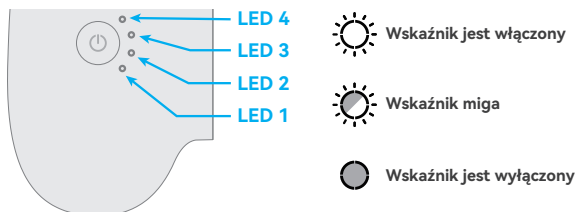


☀️ • Domyślnym trybem sterowania pilota zdalnego sterowania jest Tryb 2 (Lewa przepustnica).

» 6.3 Funkcja

6.3.1 Wskaźnik

Jak pokazano poniżej, pilot zdalnego sterowania jest wyposażony w cztery białe wskaźniki LED, które wskazują poziom naładowania baterii i inne statusy.



Wskazanie ładowania

LED 1	LED 2	LED 3	LED 4	Bieżący poziom naładowania akumulatora
☀️	●	●	●	0% ~ 25%
☀️	☀️	●	●	25% ~ 50%
☀️	☀️	☀️	●	50% ~ 75%
☀️	☀️	☀️	☀️	75% ~ 99%
☀️	☀️	☀️	☀️	99% ~ 100%

Wskazanie zasilania (w)

LED 1	LED 2	LED 3	LED 4	Bieżący poziom naładowania akumulatora
				0% ~ 10%
				10% ~ 25%
				25% ~ 50%
				50% ~ 75%
				75% ~ 100%

Wskazanie stanu (za pomocą diody LED 1)

Status	LED 1
Połączony	Kolor zielony
Niepodłączony	Jednolity niebieski
Parowanie	Szybko miga na niebiesko
Aktualizacja	Miga na żółto
Krytycznie rozładowana bateria	Kolor czerwony
Kalibracja pilota zdalnego sterowania	Jednolity biały

6.3.2 Zdalny kontroler Alek

Pilot zdalnego sterowania emituje różne sygnały dźwiękowe alek w zależności od jego stanu lub trybu.

Typowe sygnały dźwiękowe są wymienione w poniższej tabeli:

Status	Sygnal dźwiękowy
Włączanie/wyłączanie zasilania	2 sygnały dźwiękowe
Tryb ATTI	4 sygnały dźwiękowe
Pilot zdalnego sterowania uruchamia funkcję, taką jak RTH	2 sygnały dźwiękowe
Pilot zdalnego sterowania kończy działanie funkcji, takiej jak RTH	1 sygnał dźwiękowy
RTH w toku	2 sygnały dźwiękowe (powtarzane)
Lądowanie	1 sygnał dźwiękowy (powtarzany)
Połączenie z urządzeniem mobilnym	1 sygnał dźwiękowy
Niski poziom naładowania baterii	3 wolniejsze sygnały dźwiękowe (powtarzane)

- Jeśli chcesz zatrzymać ciągły sygnał dźwiękowy pilota zdalnego sterowania podczas procesu RTH, możesz anulować sygnał dźwiękowy, naciskając jeden raz przycisk zasilania.
- W aplikacji Potensic Eve przejdź do Ustawienia > Bezpieczeństwo > Powrót (RTH) > Cichy powrót. Gdy ta opcja jest włączona, pilot zdalnego sterowania wyemituje sygnał dźwiękowy dwa razy tylko raz po uruchomieniu RTH i nie będzie kontynuował emisji sygnału dźwiękowego.
- Gdy poziom naładowania baterii pilota zdalnego sterowania jest niski, a dron nie wylądował, pilot zdalnego sterowania powolny, ciągły sygnał dźwiękowy. Można również anulować sygnał dźwiękowy, naciskając jeden raz przycisk zasilania.

6.3.3 Pairing

ATOM 2 i jego pilot zdalnego sterowania są fabrycznie sparowane i gotowe do użycia natychmiast po włączeniu zasilania. W przypadku wymiany pilota zdalnego sterowania lub drona z jakiegokolwiek powodu, konieczne będzie ich ponowne sparowanie przed użyciem.

Kroki parowania:

1. Włącz pilota zdalnego sterowania i podłącz go do urządzenia mobilnego. Przejdź do aplikacji Potensic Eve > Ustawienia > Kalibracja > Ponownie sparuj drona, aby uzyskać dostęp do interfejsu parowania.
2. Włącz drona, naciskając i przytrzymując przycisk zasilania. Następnie szybko naciśnij dwukrotnie przycisk zasilania drona. Wskaźnik ogona drona zacznie szybko migać, wskazując, że jest on w trybie parowania.
3. Podczas procesu parowania dioda LED 1 pilota zdalnego sterowania będzie migać na niebiesko. Po usłyszeniu sygnału dźwiękowego z drona oznacza to, że parowanie się powiodło. Dioda LED 1 pilota zdalnego sterowania zmienia kolor z migającego niebieskiego na zielony, a aplikacja Potensic Eve wyświetli komunikat "Parowanie powiodło się!".

- ⚠ **Podczas parowania pilot zdalnego sterowania i dron powinny znajdować się w odległości nie większej niż 1 m od siebie Zakłócenia 2.4G w pobliżu.**
- Jeśli parowanie nie powiedzie się, sprawdź, czy nie występują zakłócenia, upewnij się, że żaden inny dron nie jest w trybie parowania i sprawdź, czy pilot zdalnego sterowania nie znajduje się zbyt daleko od drona lub nie jest zasłonięty. Rozwiąż te problemy i spróbuj ponownie.
- Nie poruszaj ani nie obsługuj pilota zdalnego sterowania lub drona podczas procesu parowania.

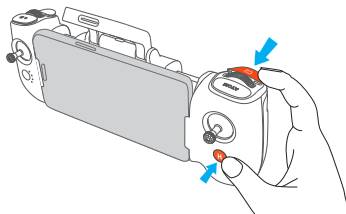


6.3.4 Awaryjne zatrzymanie śmigła w trakcie lotu

W sytuacji awaryjnej podczas lotu, gdy dron musi zostać natychmiast zatrzymany, można skorzystać z funkcji awaryjnego zatrzymania śmigieł w trakcie lotu. Zatrzymanie silników w trakcie lotu spowoduje awarię drona. Z funkcji tej należy korzystać ostrożnie.

Jak włączyć:

Funkcja awaryjnego zatrzymania śmigła jest wyłączona. Aby ją włączyć, przejdź do aplikacji Potensic Eve > Settings > Safety > Advanced Safety Settings > Emergency Propeller Stop Mid-Flight. Po włączeniu funkcji, w sytuacji awaryjnej naciśnij i przytrzymaj jednocześnie przycisk C2 i przycisk RTH przez 2 sekundy. Silniki zostaną natychmiast zatrzymane. Podczas korzystania z tej funkcji należy upewnić się, że obszar pod dronem jest czysty.





- ⚠ • Funkcja awaryjnego zatrzymania śmigieł w trakcie lotu jest przeznaczona do sytuacji, w których dron wymyka się spod kontroli lub w innych sytuacjach awaryjnych. Poprzez natychmiastowe zatrzymanie silników, funkcja ta zmniejsza ryzyko, że śmigła spowodują obrażenia osób lub uszkodzenie cennych przedmiotów. Dron może ulec uszkodzeniu w przypadku upadku, dlatego należy używać tej funkcji z rozwagą.

» 6.4 Optymalna strefa transmisji

Kąt anteny pilota zdalnego sterowania powinien być dostosowany do wysokości i odległości drona, aby zapewnić optymalny zasięg transmisji.

<p>Podczas lotu zawsze trzymaj pilota zdalnego sterowania skierowaną w kierunku drona, aby zapewnić najlepszą jakość transmisji i większą odległość lotu.</p> 	<p>Gdy dron leci bezpośrednio nad zdalnego sterowania na dużej wysokości, jakość komunikacji wyraźnie spadnie z powodu słabego kąta anteny. Zmniejsz wysokość lub leć poziomo na pewną odległość, aby upewnić się, że antena pilota zdalnego sterowania jest skierowana bezpośrednio w stronę drona.</p> 
---	--

- ⚠ • Podczas lotu nie używaj jednocześnie innych urządzeń 2.4G, aby uniknąć zakłóceń komunikacji pilota zdalnego sterowania.
- Podczas rzeczywistego lotu można użyć wskaźnika mapy/wysokości w lewym dolnym rogu interfejsu lotu w aplikacji Potensic Eve, aby określić, czy pilot zdalnego sterowania jest wyrównany z dronem. Gdy zarówno ikona drona , jak i ikona pilota zdalnego sterowania  zmieniają kolor na zielony, oznacza to, że pilot zdalnego sterowania jest wyrównany z dronem.

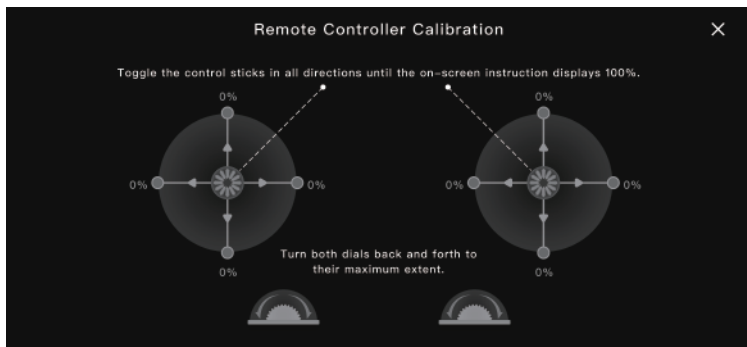
» 6.5 Kalibracja pilota zdalnego sterowania

6.5.1 Kiedy należy przeprowadzić kalibrację pilota zdalnego sterowania

1. Gdy dron dryfuje automatycznie w jednym kierunku bez konieczności przełączania drążków sterujących.
2. Gdy dron automatycznie obraca się na boki w sposób ciągły.
3. Gdy drążki sterujące są zbyt czułe lub brakuje im czułości.

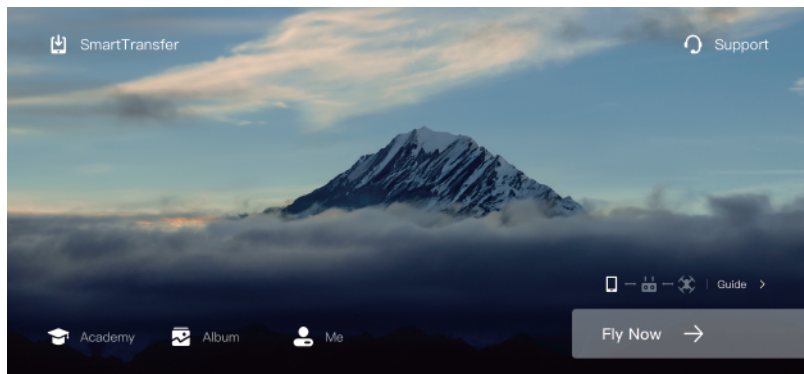
6.5.2 Procedura kalibracji

1. Włącz zasilanie pilota zdalnego sterowania i połącz się z urządzeniem mobilnym. Otwórz aplikację Potensic Eve i przejdź do Ustawienia > Kalibracja > Kalibracja pilota.
2. Upewnij się, że drążki sterujące znajdują się w położeniu środkowym i nie używaj ich przed stuknięciem w celu ustawienia kalibracji.
3. Stuknij "Start Calibration", a następnie postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie i przełączaj drążki we wszystkich kierunkach, aż aplikacja Potensic Eve wyświetli 100%, a następnie obróć pokrętło do tyłu i do przodu do maksymalnego zakresu.
4. Gdy aplikacja Potensic Eve wyświetli komunikat "Calibration Succeeded", kalibracja pilota zdalnego sterowania zostanie zakończona.



7. Aplikacja Potensic Eve

» 7.1 Ekran główny



SmakTransfer

Szybko i wygodnie pobieraj zdjęcia i filmy z drona na swoje urządzenie mobilne.

Akademia

Dostęp do podręczników użytkownika, filmów instruktażowych i często zadawanych pytań.

Album

Zobacz zarówno galerię drona, jak i galerię lokalną.

Ja

Wyświetlanie informacji o koncie i danych lotu; dostęp do funkcji Znajdź mój dron; dostęp do sklepu i aktualizacje społeczności; dostosowywanie ustawień, takich jak czyszczenie pamięci podręcznej, wylogowywanie i usuwanie konta.

Fly Now

Stuknij, aby przejść do interfejsu lotu.

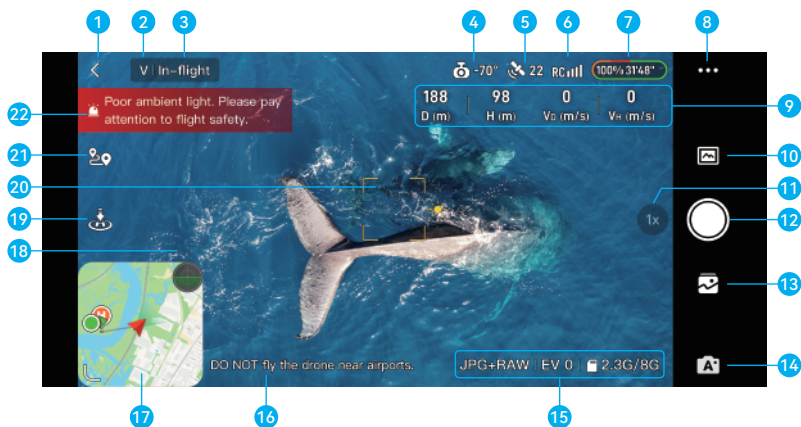
Przewodnik

Wyświetla bieżący stan połączenia i pokazuje, jak podłączyć urządzenie mobilne, pilota zdalnego sterowania i drona.

Wsparcie

Uzyskaj obsługę posprzedażną i wsparcie.

» 7.2 Interfejs lotu



1. **Wstecz:** Stuknij, aby powrócić do ekranu głównego.

2. **Tryb lotu:** V: Tryb wideo N: Tryb normalny S: Tryb głośnomówiący

3. **Pasek stanu systemu:** Wyświetla status lotu drona.

Stuknij, aby uzyskać dostęp do panelu szybkich ustawień, w którym można wyświetlić pomocne wskazówki, ustawić tryby lotu, wysokość RTH, ogrodzenie wirtualne i zmienić punkt HOME.

4. **Kąt gimbała:**

Wyświetla bieżący kąt nachylenia gimbała. Stuknij, aby wyświetlić więcej informacji.

5. **Status GNSS:** 30

Wyświetla bieżącą siłę sygnału GNSS i połączone satelity. Dotknij, aby wyświetlić więcej informacji (ilość połączonych satelitów i dokładność pozycjonowania).

6. **Siła sygnału transmisji wideo:**

Wyświetla siłę sygnału transmisji wideo między dronem a pilotem zdalnego sterowania. Dotknij, aby wyświetlić schemat kanału RC.

7. **Informacje o baterii Smak:** 100% 31'48"

Wyświetla aktualny poziom naładowania baterii i pozostały czas lotu. Dotknij, aby wyświetlić więcej informacji (czas pozostały do powrotu niskiego poziomu baterii lub wymuszonego lądowania; wskaźnik zużycia energii).

8. **Ustawienia:**

Stuknij, aby wyświetlić lub ustawić parametry bezpieczeństwa, sterowania, kamery, transmisji wideo i Informacje. Więcej informacji można znaleźć w sekcji 7.3 Ustawienia.

9. Telemetria lotu:



- D: odległość pozioma między punktem HOME a dronem
- H: wysokość względna między punktem HOME a dronem
- V_D : prędkość pozioma drona
- V_H : prędkość wektorowa drona

10. Tryby fotografowania:

- Zdjęcie: Pojedyncze, Burst, Interval Timer, BRK i 8K.
- Video: Normalny, AI Noc, Zwolnione tempo i CineRoll.
- Panorama: 180°, Pionowy, Szerokokątny i Kula.

- Podczas nagrywania wideo dotknij , aby robić zdjęcia jednocześnie (obsługiwane tylko w trybie normalnym, AI Night i Slow Motion).



11. Zoom cyfrowy: 1x

Wyświetla współczynnik powiększenia. Stuknij, aby dostosować współczynnik zoomu. Stuknij i przytrzymaj ikonę, aby rozwinąć pokrętkę zoomu i przeciągnij pokrętkę w górę i w dół, aby dostosować współczynnik zoomu. Użyj dwóch palców na ekranie, aby powiększyć lub pomniejszyć obraz.

Kamera obsługuje 2-krotny zoom cyfrowy podczas robienia zdjęć (nieдоступny w 8K) i do 4-krotnego podczas nagrywania wideo (2-krotny w 4K, 3-krotny w 2,7K, 4-krotny w 1080p@24/25/30 fps, ale niedostępny w 1080p@50/60 fps)

12. Przycisk migawki/nagrywania:

Stuknij, aby zrobić zdjęcie lub rozpocząć bądź zatrzymać nagrywanie wideo.

13. Album:

Stuknij, aby wyświetlić zrobione zdjęcia i filmy.

14. Przełącznik trybu kamery:

Stuknij, aby przełączyć między trybem automatycznym i ręcznym . W trybie ręcznym można ustawić parametry ISO, czasu otwarcia migawki i WB, obserwując wartość EM.

15. Parametry strzelania

Tryb automatyczny zdjęć:

JPG+RAW | EV 0 | 2.3G/8G

Ustaw format zdjęcia (JPG/JPG+RAW) i proporcje zdjęcia (16:9/9:16/4:3).

Dostosuj EV.

Przełączanie wyświetlacza między pozostałą liczbą zdjęć a dostępną pojemnością bieżącej karty SD.

Tryb ręczny zdjęć:

ISO 3200 | SS 1/100 | WB 4900K

JPG | EM 0 | 2.3G/8G

Dostosuj czułość ISO.

Regulacja czasu otwarcia migawki.

Regulacja balansu bieli.

Tryb automatyczny wideo:

1080p 30 | EV +0.3 | 00:15:28

Ustaw współczynnik proporcji wideo/rozdzielczość/liczbę klatek na sekundę i tryb kolorów (Standardowy/HDR/P-Log).

* P-Log obsługuje tylko nagrywanie w rozdzielczościach 2,7K i 4K.

- 4K: 24/25/30 fps (suppoks 16:9)
- 2,7K: 24/25/30 fps (suppoks 4:3/16:9/9:16)
- 1080p: 24/25/30/50/60 fps (suppoks 4:3/16:9/9:16) Dostosuj EV.

Przełączanie wyświetlacza między pozostałym czasem nagrywania wideo a dostępną pojemnością bieżącej karty SD.

Tryb ręczny wideo:

ISO 3200 | SS 1/100 | WB 4900K

1080p 30 | EM +0.3 | 00:15:28

Dostosuj czułość ISO.

Regulacja czasu otwarcia migawki.



Regulacja balansu bieli.


16. Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa lotu

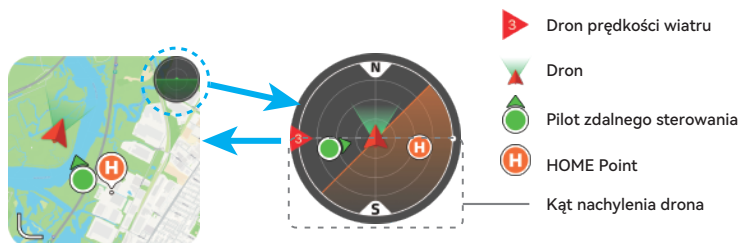
Użytkownicy mogą włączyć wskazówki dotyczące bezpieczeństwa lotu w aplikacji Potensic Eve > Bezpieczeństwo > Ustawienia ogólne > Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa lotu. Po włączeniu odpowiedzi związane z lotem będą wyświetlane w dolnej części interfejsu lotu.

17. Mapa/wskaźnik wysokości

Dotknij prawego górnego rogu, aby przełączyć się na wskaźnik nachylenia.




Dotknij lewego dolnego rogu  lub przesuń palcem w dół, aby zminimalizować mapę .

Gdy prędkość wiatru osiągnie poziom 3 lub wyższy,  zostanie.



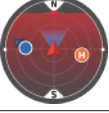


Wskaźnik położenia wyświetla informacje o kierunku drona, kącie nachylenia, kierunku pilota zdalnego sterowania, Punkt HOME i nie tylko.

Wskaźnik położenia może pokazywać kąt i kierunek drona w czasie rzeczywistym w następujący sposób:

Legenda				
Kierunek przechylenia drona	Pochylenie do przodu: linia horyzontu przechyla się w kierunku górna połowa wskaźnik położenia	Przechylenie do tyłu: linia horyzontu przechyla się w kierunku dolnej połowa postawy wskaźnik	Przechył w prawo: linia horyzontu przechyla się w kierunku prawa strona	Przechył w lewo: linia horyzontu przechyla się w kierunku lewa strona

Różne kolory wskaźnika postawy:

Legenda	Opis
	Zielony kolor oznacza, że dron leci pod stosunkowo niewielkim kątem nachylenia, co pozwala wysoką precyzję sterowania gimbałem i optymalną jakość wideo.
	Kolor żółty oznacza, że dron leci pod stosunkowo dużym kątem nachylenia, może wpłynąć na precyzję sterowania gimbałem i obniżyć jakość wideo.
	Kolor czerwony oznacza, że dron leci pod bardzo dużym kątem nachylenia. Jeśli wskaźnik położenia często zmienia kolor na czerwony podczas lotu, dron może napotykać silny wiatr, a jakość wideo może ulec pogorszeniu. Należy jak najszybciej zawrócić i wylądować dronem.




- Gdy ikony drona i pilota zdalnego sterowania zmieniają kolor na zielony, oznacza to, że pilot zdalnego sterowania jest skierowany w stronę drona, co gwarantuje optymalny sygnał komunikacyjny.
- Po włączeniu drona i przejściu do trybu GNSS, bieżące współrzędne GNSS zostaną zaktualizowane jako punkt HOME. Należy zwrócić uwagę na monit o aktualizację punktu HOME.




- Gdy dron wystartuje w trybie OPTI, a następnie przejdzie w tryb GNSS, punkt HOME może nie być punktem startu. Należy zwrócić uwagę na bezpieczeństwo powrotu.

18. Automatyczny start


Naciśnij i przytrzymaj dowolny pusty obszar na interfejsie lotu, a się wyskakujące okienko "Swipe to Take off". Po przeciągnięciu  dron automatycznie, unosząc się na wysokości 1,2 m.

19. Automatyczne lądowanie/RTH:

Stuknij , a następnie przesuwaj palcem, aby zainicjować automatyczne lądowanie lub RTH.

20. Pomiar punktowy

Dotknij interfejsu lotu w trybie automatycznym aparatu, aby włączyć pomiar punktowy. Po włączeniu pomiaru punktowego:

- Przeciągnij ikonę  obok ramki pomiaru w górę lub w dół, aby szybko dostosować wartość ekspozycji w oparciu o bieżący punkt pomiaru punktowego.
- Dotknij ramki pomiaru, aby zablokować bieżącą ekspozycję. Parametry ekspozycji staną się stałymi wartościami i nie będą automatycznie dostosowywane wraz ze zmianami sceny. Dotknij ponownie ramki pomiaru lub dowolnego innego obszaru na ekranie, aby odblokować ekspozycję.

21. Punkt trasy: Szczegółowe informacje znajdują się w sekcji 8.9.5 Punkt trasy.

22. Pasek ostrzeżeń

Wyświetla nieprawidłowy stan i ostrzeżenia dla drona. Stuknij, aby wyświetlić więcej informacji.



- Przed lotem upewnij się, że urządzenie mobilne jest w pełni. Nawet jeśli pilot zdalnego sterowania może naładować urządzenie mobilne, bateria urządzenia może się rozładować.
- Podczas korzystania z aplikacji Potensic Eve wymagana jest mobilna transmisja danych. Prosimy o kontakt z operatorem sieci bezprzewodowej dla opłat za transmisję danych.
- Upewnij się, że czytasz i rozumiesz monity i komunikaty ostrzegawcze, które pojawiają się w aplikacji Potensic Eve, aby być na bieżąco z aktualnym stanem drona.
- Jeśli urządzenie mobilne jest przestarzałe, może to mieć wpływ na korzystanie z aplikacji Potensic Eve i stanowić zagrożenie dla bezpieczeństwa. Zaleca się wymianę urządzenia mobilnego. Potensic nie ponosi odpowiedzialności za jakiegokolwiek problemy spowodowane przez przestarzałe urządzenia mobilne.

» 7.3 Ustawienia

Bezpieczeństwo

Ustawienia lotu

- Włączanie/wyłączanie trybu dla początkujących: po włączeniu tego trybu dron będzie mógł latać tylko w cylindrycznej przestrzeni o promieniu 30 m i wysokości 30 m oraz tylko w wideo. Po zainstalowaniu osłon śmigieł należy włączyć tryb dla początkujących.
- Tryb lotu (Wideo/Normalny/Spok)

Powrót do domu (RTH)

- Ustaw zachowanie drona po utracie sygnału: Powrót/Lądowanie/Zawis.
Powrót: Dron automatycznie wznie się na ustawioną wysokość powrotu, a następnie powróci do punktu HOME, gdy sygnał pilota zostanie utracony.
Lądowanie: Dron automatycznie wyląduje w miejscu po utracie sygnału z pilota zdalnego sterowania.
Zawis: Dron zawisnie w miejscu po utracie sygnału z pilota zdalnego sterowania.
- Ustaw wysokość powrotu.
- Enable/disable Dynamic HOME Point: po włączeniu, gdy odległość między punktem startu a pilotem zdalnego sterowania przekroczy ustawioną odległość (a dron znajduje się w odległości większej niż 100 m od punktu startu), pojawi się monit o wybranie, czy ustawić bieżącą pozycję pilota zdalnego sterowania jako nowy punkt HOME. Korzystanie z urządzenia o niskiej dokładności GPS może negatywnie wpłynąć na komfort użytkownika. Jeśli dokładność pozycjonowania urządzenia jest niewystarczająca, zalecamy zmianę urządzenia mobilnego na lepsze lub wyłączenie tej funkcji.
- Enable/disable Silent Return: po włączeniu, pilot zdalnego sterowania nie będzie już emitował sygnału dźwiękowego, gdy dron wejdzie w tryb RTH w. Aby wyłączyć sygnał dźwiękowy, wystarczy raz nacisnąć przycisk zasilania na zdalnego sterowania.

Vikual Fence

Ustaw maksymalną wysokość i odległość lotu drona.

Ustawienia ogólne

- Ustaw system pomiaru: metryczny (m/km) lub imperialny (ft/mi). Włączanie/wyłączanie wskazówek dotyczących bezpieczeństwa lotu.
- Włączanie/wyłączanie startu jedną: Po włączeniu tej funkcji użytkownicy mogą startować dronem jedną ręką.

Zaawansowane ustawienia bezpieczeństwa

- Włączanie/wyłączanie awaryjnego zatrzymania śmigieł w trakcie lotu: po włączeniu tej funkcji można jednocześnie nacisnąć i przytrzymać przyciski C2 i RTH przez 2 sekundy, aby zatrzymać silniki tylko w awaryjnej. Uwaga: Zatrzymanie silników w trakcie lotu spowoduje awarię drona. Upewnij się, że obszar pod dronem jest czysty i otwarty.

Remote ID: wpisz odpowiednie dane wymagane przez UAS Remote ID zgodnie z lokalnymi przepisami i regulacjami.

Informacje o baterii: wyświetlanie informacji o baterii, takich jak temperatura, prąd, napięcie i liczba cykli.

Kalibracja

Wykonaj kalibrację kompasu, kalibrację gimbala, dostrojenie gimbala, kalibrację pilota zdalnego sterowania i drona ponowne parowanie.

Kontrola

Ustawienia drążka sterującego: ustawienie trybu drążka sterującego (Tryb 1/Tryb 2/Niestandardowy), zapoznanie się z instrukcjami pilota zdalnego sterowania, skonfigurowanie konfigurowalnych przycisków i dostosowanie czułości drążków sterujących.

- Tryb drążka sterowania: przełączanie trybów drążka sterowania, w tym trybu 1 (prawa przepustnica), trybu 2 (lewa przepustnica) i niestandardowego.
- Zapoznaj się z instrukcjami pilota zdalnego sterowania i skonfiguruj konfigurowalne przyciski.
- Czułość drążka: pozwala użytkownikom dostosować czułość drążka sterującego dla różnych trybów lotu, umożliwiając oddzielne dostosowanie reakcji sterowania podczas wznoszenia / opadania, obrotu i ruchu drona.

Ustawienia gimbala: ustaw maksymalną prędkość sterowania pochyleniem gimbala, przełączaj kąt pochylenia gimbala (0°/-90°), dostosuj płynność przechyłu i ustaw tryb gimbala (tryb stabilny/FPV).

Kamera

Ustawienia kamery:

- Ustawienie WB, linii siatki, koloru, zapisu segmentowego i formatu kodowania.
- Resetuj ustawienia kamery: dotknij, aby zresetować parametry kamery do ustawień domyślnych w ręcznym. Resetowanie niedostępne w trybie automatycznym.

Ustawienia szczegółów: Dostosuj klarowność i nasycenie.

Ustawienia karty SD: przeglądanie pamięci karty SD, formatowanie karty SD i resetowanie numeru pliku.

Inne ustawienia:

- Włączanie/wyłączanie automatycznego wyśrodkowania celu: po włączeniu tej opcji cel będzie automatycznie wyśrodkowywany na ekranie po zablokowaniu.
- Włączanie/wyłączanie trybu Defog, napisów wideo i współrzędnych GNSS w metadanych zdjęcia.

Transmisja wideo

Enable/disable Efficient Video Transmission Format (Włącz/wyłącz wydajny format transmisji wideo): po włączeniu tej opcji może ona poprawić jakość transmisji wideo, ale niektóre modele telefonów mogą nie obsługiwać wyświetlania obrazu wideo. Jeśli po włączeniu tej opcji nie jest wyświetlana wideo, należy ją wyłączyć.

Wyświetl mapę kanałów transmisji wideo, aby obserwować siłę zakłóceń środowiskowych. System automatycznie wybierze kanał z najmniejszymi zakłóceniami, wybierając optymalny kanał dla bieżących warunków.

O

Wyświetla informacje takie jak model urządzenia, oprogramowanie sprzętowe i wersja aplikacji.

Niniejszy rozdział wprowadza praktyki i wymagania dotyczące bezpiecznego lotu.

» 8.1 Wymagania dotyczące środowiska lotu

01. Nie należy latać w niekorzystnych warunkach pogodowych, takich jak silny wiatr, deszcz, śnieg, grad lub gęsta mgła.
02. Na miejsce lotu należy wybrać otwartą przestrzeń wolną od wysokich budynków. Konstrukcje ze znacznym wzmocnieniem stalowym mogą zakłócać kompas i blokować sygnały GNSS, prowadząc do słabego lub nieudanego pozycjonowania. Przed kontynuowaniem lotu upewnij się, że słyszysz komunikat głosowy "HOME point updated". W przypadku lotów w pobliżu wysokich budynków dokładność punktu HOME może być zagrożona, dlatego należy uważnie monitorować pozycję drona i ręcznie kontrolować ładowanie, gdy zbliża się on do punktu HOME.
03. Upewnij się, że dron pozostaje w zasięgu wzroku (VLOS) podczas lotu, aby uniknąć blokowania sygnału GNSS przez góry lub drzewa. W przypadku lotów poza zasięgiem wzroku (BVLOS) upewnij się, że dron jest w dobrym stanie, posiadasz niezbędne kwalifikacje pilota, a lot jest zgodny z lokalnymi przepisami i regulacjami.
04. Lataj z dala od przeszkód, tłumów, powierzchni wody, lotnisk, autostrad, stacji szybkiej kolei i obszarów miejskich, chyba że uzyskałeś odpowiednie pozwolenia lub zatwierdzenia zgodnie z lokalnymi przepisami i regulacjami.
05. Unikaj latania w pobliżu linii wysokiego napięcia, stacji bazowych lub wież transmisyjnych, aby zapobiec zakłóceniom sygnału pilota zdalnego sterowania.
06. Należy zachować ostrożność podczas lotów na wysokości powyżej 3000 m (9842 ft), ponieważ wydajność akumulatora i układu napędowego może spaść z powodu czynników środowiskowych. Nie należy przekraczać określonej wysokości (2000 m/6562 ft, gdy zamontowane są osłony śmigła).
07. Droga hamowania wydłuża się wraz z wysokością. Droga hamowania powinna być wystarczająca do bezpiecznego lotu na dużych wysokościach regiony.
08. W regionach polarnych dron nie może używać GNSS do pozycjonowania. Należy latać z zachowaniem ostrożności.
09. Lataj tylko w dobrze oświetlonym otoczeniu z wyraźnymi teksturami powierzchni i minimalnym odbłaskiem. Tylko loty w ciągu dnia.
10. Unikaj latania w pobliżu stad ptaków.
11. Należy zachować ostrożność podczas startu z ruchomych powierzchni (takich jak samochody lub łodzie). Nie należy startować z jednolitych lub silnie odbijających światło powierzchni (np. dachów samochodów, jednokolorowych płytek, szkła).
12. Do startu należy wybierać płaskie, twarde powierzchnie. Unikaj żwiru lub zakrzaczonych obszarów. Nadmierne wibracje przed odblokowaniem silników mogą uniemożliwić start.
13. Zachowaj ostrożność podczas startu z piasku lub piaszczystej plaży, aby zapobiec przedostawaniu się pyłu do wnętrza urządzenia dron.
14. Nie używaj drona w środowisku łatwopalnym lub wybuchowym.
15. Unikaj latania w ekstremalnie niskich lub wysokich temperaturach, aby uniknąć zagrożeń.
16. Używaj drona, pilota zdalnego sterowania, akumulatora Smak, kabla do ładowania i koncentratora ładowania tylko w suchym miejscu środowiska.
17. Nie używaj drona, pilota zdalnego sterowania, akumulatora Smak, kabla do ładowania ani koncentratora ładowania w niebezpiecznych warunkach, takich jak miejsca wypadków, pożary, eksplozje, powodzie, tsunami, lawiny, osunięcia ziemi, trzęsienia ziemi, zapyłone środowisko lub burze piaskowe. Podczas należy unikać mgły solnej i pleśni.

» 8.2 Lista kontrolna przed lotem

Przed lotem wymagane są następujące kontrole:

1. Upewnij się, że pasek śmigła i osłona gimballa zostały usunięte.
2. Upewnij się, że bateria Smak, pilot zdalnego sterowania i urządzenie mobilne są wystarczająco naładowane.
3. Upewnij się, że akumulator i śmigła są prawidłowo zamontowane. Sprawdź, czy śmigła i śruby nie są odkształcone lub poluzowane.
4. Sprawdź, czy przednie i tylne ramiona drona są w pełni rozłożone.
5. Po włączeniu sprawdź, czy kamera i gimbal działają prawidłowo i czy silniki obracają się prawidłowo.
6. Sprawdź, czy pilot zdalnego sterowania ma prawidłowo zainstalowane drążki sterujące i urządzenie mobilne oraz upewnij się, że antena pilota zdalnego sterowania jest prawidłowo rozłożona. Sprawdź, czy wszystkie przyciski działają prawidłowo i czy aplikacja Potensic Eve działa poprawnie. Dodatkowo należy sprawdzić, czy oprogramowanie sprzętowe zostało zaktualizowane do najnowszej wersji.
7. Upewnij się, że karta SD jest włożona, a obiektyw kamery jest czysty.
8. Zawsze używaj oryginalnych akcesoriów. Używanie nieoryginalnych pakietów może zagrozić bezpieczeństwu drona.
9. Sprawdź lokalną pogodę, aby upewnić się, że jest odpowiednia do latania. Upewnij się, że środowisko lotu jest otwarte i wolne od zakłóceń.
10. Włącz drona na otwartej i płaskiej. Poczekaj, aż dron wejdzie w tryb GNSS przed i zwróć uwagę na lokalizację punktu HOME.
11. Upewnij się, że zachowanie drona w przypadku utraty sygnału zostało wstępnie ustawione w aplikacji Potensic Eve i ustaw wysokość powrotu, maksymalną wysokość lotu i maksymalną odległość lotu zgodnie z lokalnymi przepisami i regulacjami.

» 8.3 Strefa GEO

Aby zapewnić bezpieczeństwo lotów i zgodność z lokalnymi przepisami i regulacjami, ATOM 2 domyślnie wyświetla Strefy GEO. Funkcja ta ograniczy lub zabroni działania drona w określonych obszarach, takich jak Strefy Ograniczone i Strefy Wysokości, zapewniając użytkownikom bezpieczną i legalną obsługę drona.

Przed lotem należy sprawdzić informacje o lokalnej strefie GEO w aplikacji Potensic Eve, korzystając z interfejsu mapy.

Strefy GEO dzielą się na dwa rodzaje: Strefy ograniczone i Strefy wysokości.

Strefy zastrzeżone: W Restricted Zones surowo zabronione jest startowanie lub wlatywanie dronów do tego obszaru. Jeśli dron przypadkowo znajdzie się w Strefie Ograniczonej z powodu ekstremalnych warunków pogodowych, awarii systemu lub innych niekontrolowanych czynników, system zainicjuje automatyczne lądowanie awaryjne po wykryciu drona w Strefie Ograniczonej. Tego lądowania awaryjnego nie można anulować, ale podczas procesu lądowania można dostosować pozycję drona do lądowania za pomocą drążków sterujących, aby zapewnić bezpieczne lądowanie.

Strefy wysokości: W strefach wysokości wysokość drona musi być ściśle kontrolowana poniżej określonego limitu dla danego obszaru (z wysokością punktu startu jako zerową linią bazową). Dron nie może przekroczyć limitu wysokości podczas wchodzenia do strefy wysokości. Dron może wlecieć do strefy wysokości tak długo, jak pozostaje poniżej maksymalnej dozwolonej wysokości.

- Potensic będzie dynamicznie aktualizować dane GEO Zone w oparciu o lokalne przepisy i regulacje, a także własne oceny ryzyka, aby pomóc użytkownikom w bezpieczniejszym i legalniejszym korzystaniu z drona.
- Należy pamiętać, że Potensic nie może zagwarantować absolutnej ważności, kompletności ani dokładności danych dane strefy GEO; są one podane wyłącznie w celach informacyjnych.
- Funkcja GEO Zone jest automatycznie konfigurowana zgodnie z przepisami kraju lub regionu użytkownika i będzie aktywowana tylko w krajach lub regionach, w których jest to prawnie wymagane. W regionach bez obowiązkowych wymogów funkcja ta jest domyślnie wyłączona. Użytkownicy muszą zapoznać się z lokalnymi przepisami i ściśle ich przestrzegać.

» 8.4 Połączenie

Wykonaj poniższe czynności, aby podłączyć urządzenie mobilne, pilota zdalnego sterowania i drona:

1. Wykonaj procedury opisane w rozdziale 4.2 i włącz zasilanie pilota zdalnego sterowania.
2. Wykonaj procedury opisane w rozdziale 4.1 i włącz drona.
3. Uruchom aplikację Potensic Eve i sprawdź status połączenia. Gdy na ekranie głównym pojawi się



, oznacza to, że urządzenie mobilne, pilot zdalnego sterowania i dron zostały pomyślnie połączone.

4. Stuknij , aby przejść interfejsu lotu.

-
- Zaleca się dotknięcie opcji "Przewodnik" podczas pierwszego użycia, aby wyświetlić animowane instrukcje i postępować zgodnie z nimi.
-

» 8.5 Tryb lotu

ATOM 2 obsługuje następujące tryby lotu, które można przełączać za pomocą aplikacji Potensic Eve.

Tryb wideo

Prędkość wznoszenia: 2 m/s, prędkość opadania: 2 m/s, prędkość lotu: 6 m/s

Dron domyślnie przechodzi w tryb dla początkujących, gdy jest używany po raz pierwszy. Prędkość lotu zostanie ograniczona do takiej samej jak w trybie wideo, aby umożliwić zapoznanie się z elementami sterującymi drona.

Tryb normalny

Prędkość wznoszenia: 4 m/s, prędkość opadania: 3 m/s, prędkość lotu: 10 m/s

Możesz wyjść z trybu dla początkujących po opanowaniu odpowiednich umiejętności lotu, a dron domyślnie przełączy się w tryb normalny.

Spok Mode

Prędkość wznoszenia: 5 m/s, prędkość opadania: 4 m/s, prędkość lotu: 16 m/s

Tryb wideo jest zalecany do robienia zdjęć lotniczych. Tryb Spok jest zalecany, jeśli chcesz uzyskać szybki lot.

Należy zachować ostrożność podczas lotu w trybie Spok Mode, ponieważ szybkość reakcji drona znacznie wzrasta, co oznacza, że niewielki ruch drążka sterującego na pilocie zdalnego sterowania przekłada się na przemieszczenie drona na dużą odległość.

-
- Aby zapewnić bezpieczeństwo lotu, tryb Spok Mode jest dostępny tylko wtedy, gdy poziom naładowania baterii przekracza 30%. Jeśli poziom baterii spadnie poniżej 30% podczas lotu w trybie Spok Mode, dron automatycznie opuści tryb Spok Mode.
 - Bądź czujny i zachowaj odpowiednią przestrzeń manewrową podczas lotu, ponieważ szybkość reakcji drona znacznie wzrasta w trybie Spok.
 - Maksymalna prędkość i droga hamowania drona znacznie wzrastają w trybie Spok. A minimalna droga hamowania wynosząca 30 m (100 stóp) jest wymagana w warunkach bezwietrznych, aby zapewnić bezpieczeństwo.
 - Podczas lotu w trybie Spok Mode lub przy silnym wietrze gimbal może się trząść, co jest normalnym zjawiskiem.
 - Maksymalna prędkość może się różnić w zakresie ± 1 m/s. Należy odnieść się do rzeczywistych doświadczeń.
-

» 8.6 Tryb dla początkujących

Podczas korzystania z drona po raz , zostanie on domyślnie przełączony w dla początkujących. W dla początkujących:

1. Odległość i wysokość lotu są ograniczone do 0 m ~ 30 m.
2. Tryb lotu jest ograniczony do trybu wideo.
3. Zaleca się, aby początkujący korzystali z trybu początkującego w celu nauki i zapoznania się z dronem.

- Po wyjściu z trybu dla początkujących użytkownicy mogą modyfikować parametry, takie jak wysokość RTH, tryb lotu, wysokość lotu i odległość lotu.

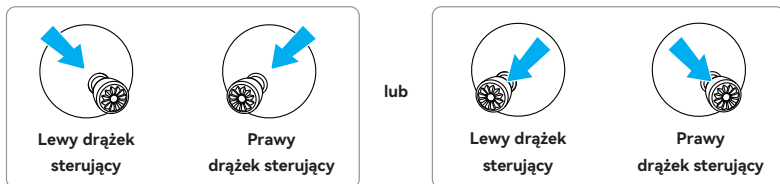
» 8.7 Start/lądowanie/zawieszenie

8.7.1 Ręczny start/lądowanie

Start

Krok 1: Stakowanie silników

Użyj polecenia kombinacji drążków, aby zablokować silniki. Wciśnij oba drążki do dolnego wewnętrznego lub zewnętrznego rogu, w zależności od trybu drążka sterującego, aby zablokować silniki. Zwolnij oba drążki jednocześnie, gdy złączą się obracać.



Krok 2: Naciśnij drążek przepustnicy, aby wystartować

Delikatnie popchnij drążek przepustnicy w górę, jak pokazano na rysunku, zwolnij drążek, gdy dron opuści ziemię i będzie się unosił.



Lądowanie

Pociągnij drążek przepustnicy, aż dron wylądował na ziemi. Zwolnij drążek przepustnicy, gdy silniki przestaną się obracać.

- ⚠️ Aby zapewnić bezpieczeństwo lotu, unikaj lotów w pobliżu lotnisk, autostrad, stacji kolejowych, wież energetycznych lub gęsto zaludnionych obszarów i staraj się latać w zasięgu wzroku.
- Dla początkujących zaleca się, aby zawsze stać lub chodzić przodem do tyłu drona, co pomaga obserwować stan lotu drona i reagować na sytuacje awaryjne, zwiększając bezpieczeństwo podczas ćwiczeń.
- Podczas startu należy zawsze umieszczać drona na stabilnej, nieruchomej powierzchni. Start i lądowanie z ręki lub dłoni nie są dozwolone.
- Unikaj startu przy niskim poziomie naładowania baterii, ponieważ loty z niskim poziomem naładowania baterii mogą skrócić jej żywotność. Jeśli musisz wymusić start, postępuj ostrożnie i zaakceptuj potencjalne ryzyko.
- Gdy dron znajduje się bardzo blisko ziemi, przepływ powietrza może uniemożliwić stabilny zawis. Upewnij się, że wysokość drona przekracza 0,5 m.
- W przypadku lądowania awaryjnego, gdy dron nie zablokuje się automatycznie, należy pociągnąć za przepustnicę przez 3 sekundy, aby wymusić zablokowanie drona.


8.7.2 Automatyczny start/lądowanie

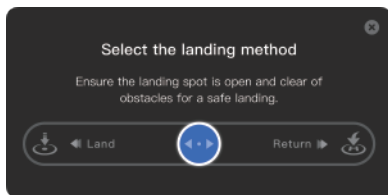
Automatyczny start


Naciśnij i przytrzymaj dowolny pusty obszar w interfejsie lotu aplikacji Potensic Eve, a następnie "Swipe to Take off" się wyskakujące okienko. Po przeciągnięciu  dron automatycznie, unosząc się na wysokości 1.2 m.

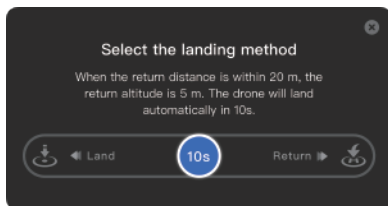


Automatyczne lądowanie

Dotknij  w interfejsie lotu aplikacji Potensic Eve, a pojawi wyskakujące okienko "Wybierz metodę lądowania". Przesuń palcem w lewo, aby zainicjować automatyczne lądowanie i w prawo, aby zainicjować RTH.



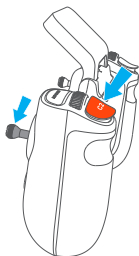
Jeśli dron znajduje się w odległości 20 m od punktu HOME i dotkniesz , pojawi się wyskakujące okienko "Wybierz metodę lądowania". Jeśli przesuniesz palcem w lewo, dron natychmiast wyląduje. Jeśli przesuniesz palcem w prawo, dron zainicjuje RTH, z minimalną wysokością powrotu wynoszącą 5 m. Dron wyląduje automatycznie, jeśli po 10 sekundach odliczania nie zostanie podjęta żadna akcja. Prosimy o zapewnienie bezpieczeństwa podczas tego procesu.



8.7.3 Start jedną ręką

W aplikacji Potensic Eve przejdź do Ustawień > Bezpieczeństwo > Ustawienia ogólne, aby włączyć/wyłączyć funkcję startu jedną. Po jej włączeniu użytkownicy mogą odblokować silniki i wystartować drona jedną ręką.

1. Gdy tryb drążka sterowania to Tryb 1 (przepustnica), naciśnij przycisk C2 i jednocześnie pociągnij w dół prawy drążek sterowania przez 2 s, aby odblokować silniki. Najpierw zwolnij drążek sterowania, aby wystartować; w przeciwnym razie najpierw zwolnij przycisk C2, aby zatrzymać obracanie się śmigieł.



2. Gdy tryb drążka sterowania to Tryb 2 (przepustnica), naciśnij przycisk C1 i jednocześnie pociągnij w dół lewy drążek sterowania przez 2 s, aby odblokować silniki. Najpierw zwolnij drążek sterowania, aby wystartować; w przeciwnym razie najpierw zwolnij przycisk C1, aby zatrzymać obracanie się śmigieł.



3. Gdy tryb drążka sterującego pilota zdalnego sterowania jest ustawiony na Niestandardowy:
Jeśli wybrano "C1 + Lewy drążek": naciśnij przycisk C1 i jednocześnie pociągnij w dół lewy drążek sterujący przez 2 sekundy, aby odblokować silniki. Zwolnij drążek sterowania jako pierwszy, aby wystartować. W przeciwnym razie najpierw zwolnij przycisk C1, aby zatrzymać obracanie się śmigieł.
Jeśli wybrano opcję "C2 + prawy drążek": naciśnij przycisk C2 i jednocześnie pociągnij w dół prawy drążek sterujący przez 2 s, aby odblokować silniki. Zwolnij drążek sterowania jako pierwszy, aby wystartować. W przeciwnym razie najpierw zwolnij przycisk C2, aby zatrzymać obracanie się śmigieł.

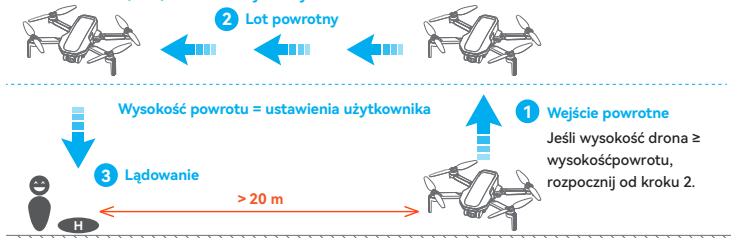
» 8.8 Powrót do domu (RTH)

8.8.1 Regularny zwrot


Regularny zwrot składa się z trzech kroków:

1. Wznoszenie: Dron wznosi się do ustawionej wysokości powrotu (ten krok jest pomijany, jeśli wysokość drona jest już wyższa niż wysokość powrotu).
2. Lot poziomy: Dron utrzymuje lot prostoliniowy na zadanej wysokości w kierunku punktu HOME.
3. Lądowanie: Po osiągnięciu punktu HOME dron automatycznie wylądowuje i zatrzymuje silniki.

Powrót do domu (RTH) Dron musi być w trybie GNSS.



Jak stakować RTH

Jeden przycisk RTH: Naciśnij i przytrzymaj przycisk RTH na pilocie zdalnego sterowania przez 1 s lub dotknij  w aplikacji, aby wyświetlić menu, a następnie przesunąć palcem w prawo, aby rozpocząć powrót.

Auto RTH: Gdy poziom naładowania baterii drona jest niski, sygnał między dronem a zdalnego sterowania zostanie utracony lub dron doświadcza innych nieprawidłowości, uruchomi się funkcja Auto RTH.

-
- Jeśli w otoczeniu znajdują się przeszkody i powrót nie jest możliwy, zaleca się utrzymywanie drona w zawiesz lub lądowanie po utracie sygnału w Ustawieniach, aby uniknąć kolizji z przeszkodami podczas RTH.
-

Jak wyjść z RTH

Metoda 1: Stuknij  po lewej stronie aplikacji, aby wyjść z RTH.

Metoda 2: Naciśnij raz przycisk powrotu na pilocie zdalnego sterowania, aby wyjść z RTH.

Wymagania RTH

Dron musi wystartować w trybie GNSS i pomyślnie zarejestrować punkt HOME.

Jeśli dron wystartuje w trybie OPTI i przełączy się na tryb GNSS w połowie lotu, nie będzie w stanie powrócić do punktu startu.

Zwróć uwagę na lokalizację punktu HOME na mapie i podpowiedzi w aplikacji Potensic Eve.

-
- Aby zapewnić bezpieczeństwo lotu powrotnego, należy ustawić w aplikacji odpowiednią wysokość powrotu w zależności od warunków lotu.
 - Podczas kursu powrotnego użytkownicy mogą nadal regulować wysokość lotu, przelączając drążek przepustnicy.
 - Gdy dron znajdzie się w odległości 20 m od punktu HOME i zainicjowany zostanie RTH, w aplikacji pojawi się wyskakujące okienko, w którym użytkownik będzie mógł wybrać pomiędzy lądowaniem a powrotem. Jeśli powrót, wysokość powrotu wynosi 5 m. Dron wyłącza się automatycznie, jeśli po odliczeniu 10 sekund nie zostanie podjęta żadna akcja. Należy zwrócić uwagę na bezpieczeństwo lotu.
 - Wysokie budynki lub przeszkody mogą blokować sygnał transmisji i powodować jego utratę. Nie lataj za budynkami powyżej wysokości powrotu, w przeciwnym razie dron zderzy się z przeszkodami i rozbije się podczas . Jeśli dron przejdzie w tryb ATTI z powodu awarii GNSS lub zakłóceń sygnału GNSS, nie będzie mógł powrócić. Podczas powrotu może wystąpić silny wiatr czołowy. Odpowiednie obniżenie wysokości lotu może pomóc zmniejszyć zużycie energii. Jeśli moc jest niewystarczająca, dron wykona wymuszone lądowanie w miejscu. Należy zwracać uwagę na podpowiedzi w aplikacji Potensic Eve. Nie inicjuj powrotu, gdy nad głową znajdują się przeszkody, takie jak wysokie drzewa, w przeciwnym razie dron może ulec awarii podczas wznoszenia.
-
- Należy zwrócić uwagę na bezpieczeństwo powrotu, ponieważ ATOM 2 nie obsługuje unikania przeszkód i może zderzenie z przeszkodami podczas kursu powrotnego.
 - Jeśli dron utraci połączenie podczas procesu RTH, a sygnał GNSS zostanie zakłócony z powodu zakłóceń lub innych czynników środowiskowych, dron zakończy zadanie powrotu i automatycznie przejdzie w tryb położenia (ATTI). W tym momencie mogą wystąpić takie problemy, jak utrata pozycji lub dryf. Status lotu "ATTI" zostanie wyświetlony w lewym górnym rogu interfejsu lotu wraz z . Należy natychmiast przejąć sterowanie ręczne. Gdy sygnał transmisji wideo zostanie utracony, dron będzie stale szukał pilota zdalnego sterowania i sygnałów GNSS.
 1. Po przywróceniu sygnału GNSS dron zmieni pozycję i automatycznie powróci do pozycji HOME punkt.


2. Jeśli pilot zdalnego sterowania i sygnały GNSS nie mogą zostać przywrócone, a poziom naładowania baterii jest zbyt niski, dron automatycznie uruchomi funkcję awaryjnego lądowania przy niskim poziomie naładowania baterii.
- Jeśli dron jest ustawiony na powrót po utracie sygnału, a sygnał pilota zostanie utracony podczas lotu, dron automatycznie przejdzie w tryb RTH. Gdy sygnał transmisji wideo zostanie rozłączony, dron i pilot zdalnego sterowania będą stale próbować ponownie nawiązać połączenie. Po przywróceniu pilota zdalnego sterowania i transmisji wideo można odzyskać kontrolę nad dronem.

8.8.2 Zwrot w dół

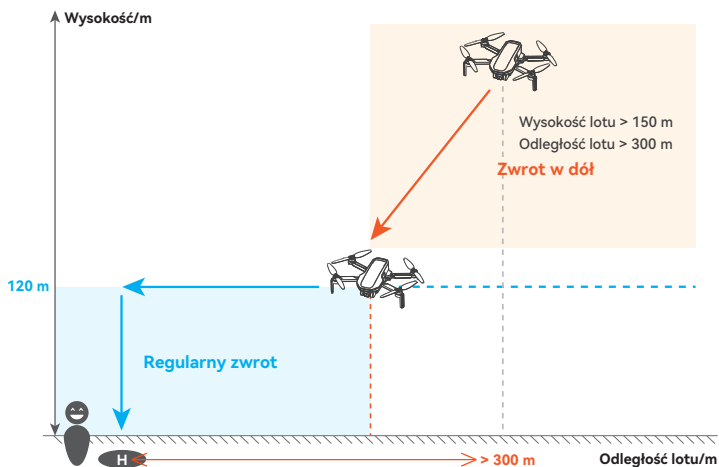
Jak aktywować

Po 10 sekundach kursu RTH, jeśli wysokość lotu jest większa niż 150 m, a odległość lotu większa niż 300 m, aplikacja wyświetli komunikat z prośbą o potwierdzenie, czy zainicjować powrót w dół. Po , dron rozpocznie powrót w dół (dron obniży swoją wysokość podczas zbliżania się do punktu HOME). Gdy jego wysokość spadnie do 120 m, dron przełączy się na zwykły powrót, utrzymując aktualną wysokość, aż osiągnie punkt HOME i automatycznie wylądjuje.

Jak wyjść


































Dotknij przycisku  po lewej stronie interfejsu aplikacji lub przesunij drążek przepustnicy w górę przez 2 sekundy, aby wyjść ze zniżania. Dron przełączy się na zwykły powrót, utrzymując aktualną wysokość.

1. W przypadku napotkania silnego wiatru, powrót w dół może zaoszczędzić zużycie energii i zagwarantować bardziej udany powrót.
 2. Jeśli dron zostanie odłączony od pilota zdalnego sterowania podczas opadania, przełączy się na regularny zwrot.
- ⚠ • Ten produkt nie posiada funkcji unikania przeszkód. Należy zwrócić uwagę na bezpieczeństwo lotu podczas procesu zwrotu.
 - Ta funkcja jest dostępna tylko w krajach lub regionach, nad którymi drony mogą legalnie latać 120 m.



» 8.9 Inteligentny tryb lotu

8.9.1 Szybkie ujęcia AI

<p>Wprowadzenie</p>	<p>Tryby strzelania AI QuickShots obejmują Pull-Away, Rocket, Circle, Spiral, Boomerang i Dolly Zoom.</p> <p>Dron rejestruje cel zgodnie z wybranym trybem fotografowania i automatycznie generuje nagranie wideo. Użytkownicy mogą wyświetlić podgląd wideo w niskiej rozdzielczości w Albumie i wyświetlić wersję w wysokiej rozdzielczości po pobraniu.</p>																														
<p>Jak Aktywuj</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Uruchom drona i wystartuj. 2. W trybie nagrywania wideo wybierz obiekt w interfejsie lotu aplikacji Potensic Eve, a na dole pojawi się wyskakujące okienko, dotknij AI QuickShots. 3. Wybierz tryb nagrywania i ustaw parametry. Naciśnij , a dron rozpocznie nagrywanie. 																														
<p>Jak wyjść</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Stuknij  po prawej stronie interfejsu lotu, aby wyjść z AI QuickShots. 2. Przelącz dowolny drążek sterujący lub naciśnij raz przycisk RTH na pilocie, aby wyjść z trybu AI QuickShots. 																														
<p>Wyjaśnienie</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Tryb</th> <th>Opis</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td> Pull-Away</td> <td>Dron leci do tyłu i wznosi się z kamerą zablokowaną na obiekcie.</td> </tr> <tr> <td> Rakieta</td> <td>Dron wznosi wektorowo z kamerą skierowaną w dół w temacie.</td> </tr> <tr> <td> Dolly Zoom</td> <td>Dron leci do tyłu w widoku gimbala podczas przybliżania.</td> </tr> <tr> <td> Koło</td> <td>Dron krąży wokół obiektu na podstawie bieżących danych stanowisko.</td> </tr> <tr> <td> Spirala</td> <td>Dron wznosi się i krąży wokół obiektu.</td> </tr> <tr> <td> Bumerang</td> <td>Dron leci wokół obiektu po owalnej ścieżce, wznosząc się, gdy od punktu tyczenia na największą odległość i opadając, gdy leci do tyłu.</td> </tr> </tbody> </table>	Tryb	Opis	 Pull-Away	Dron leci do tyłu i wznosi się z kamerą zablokowaną na obiekcie.	 Rakieta	Dron wznosi wektorowo z kamerą skierowaną w dół w temacie.	 Dolly Zoom	Dron leci do tyłu w widoku gimbala podczas przybliżania.	 Koło	Dron krąży wokół obiektu na podstawie bieżących danych stanowisko.	 Spirala	Dron wznosi się i krąży wokół obiektu.	 Bumerang	Dron leci wokół obiektu po owalnej ścieżce, wznosząc się, gdy od punktu tyczenia na największą odległość i opadając, gdy leci do tyłu.	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Regulowany parametr</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Powrót do punktu początkowego po zakończeniu nagrywania?</td> <td> Tak</td> </tr> <tr> <td></td> <td> Nie</td> </tr> <tr> <td>Kierunek lotu (zgodnie z ruchem wskazówek zegara/ przeciwnie do ruchu wskazówek zegara)</td> <td> Zgodnie z ruchem wskazówek zegara</td> </tr> <tr> <td></td> <td> Przeciwnie do ruchu wskazówek zegara</td> </tr> </tbody> </table>	Regulowany parametr		Powrót do punktu początkowego po zakończeniu nagrywania?	 Tak		 Nie	Kierunek lotu (zgodnie z ruchem wskazówek zegara/ przeciwnie do ruchu wskazówek zegara)	 Zgodnie z ruchem wskazówek zegara		 Przeciwnie do ruchu wskazówek zegara	<table border="1"> <tbody> <tr> <td>Odległość</td> </tr> <tr> <td>Wysokość względna</td> </tr> <tr> <td>Odległość do tyłu</td> </tr> <tr> <td>Liczba okrążeń (wybierz spośród 1-3)</td> </tr> </tbody> </table>	Odległość	Wysokość względna	Odległość do tyłu	Liczba okrążeń (wybierz spośród 1-3)
Tryb	Opis																														
 Pull-Away	Dron leci do tyłu i wznosi się z kamerą zablokowaną na obiekcie.																														
 Rakieta	Dron wznosi wektorowo z kamerą skierowaną w dół w temacie.																														
 Dolly Zoom	Dron leci do tyłu w widoku gimbala podczas przybliżania.																														
 Koło	Dron krąży wokół obiektu na podstawie bieżących danych stanowisko.																														
 Spirala	Dron wznosi się i krąży wokół obiektu.																														
 Bumerang	Dron leci wokół obiektu po owalnej ścieżce, wznosząc się, gdy od punktu tyczenia na największą odległość i opadając, gdy leci do tyłu.																														
Regulowany parametr																															
Powrót do punktu początkowego po zakończeniu nagrywania?	 Tak																														
	 Nie																														
Kierunek lotu (zgodnie z ruchem wskazówek zegara/ przeciwnie do ruchu wskazówek zegara)	 Zgodnie z ruchem wskazówek zegara																														
	 Przeciwnie do ruchu wskazówek zegara																														
Odległość																															
Wysokość względna																															
Odległość do tyłu																															
Liczba okrążeń (wybierz spośród 1-3)																															



• Wymagania dotyczące aktywacji –AI QuickShots:








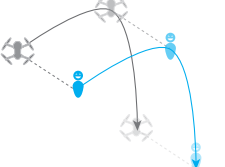





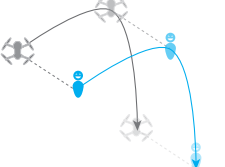





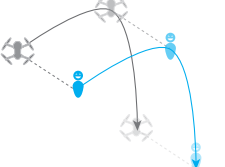

- 1) Dron musi znajdować się w powietrzu i działać w trybie GNSS.
- 2) Karta SD musi być podłączona do dostępnej pamięci.
- 3) Akumulator musi być wystarczająco naładowany.
- 4) Dron nie może znajdować się w automatycznym trybie lotu (np. RTH, lądowanie itp.).



• Używaj AI QuickShots na otwartych, niezakłóconych obszarach i zawsze zwracaj uwagę na ludzi, zwierzęta, budynki lub inne przeszkody na torze lotu.

- Jeśli nie jesteś zaznajomiony z torem lotu AI QuickShots, zacznij od krótszych odległości lotu.
 - Bądź gotowy do przełączenia dowolnego drążka sterującego w sytuacji awaryjnej, aby zatrzymać AI QuickShots, w którym to momencie dron zawiśnie w miejscu.
 - Zwracaj uwagę na obiekty wokół drona i używaj sterowania ręcznego, aby uniknąć kolizji lub sygnału zakłócenia.
 - Unikaj korzystania z AI QuickShots w pobliżu budynków lub w obszarach z zakłóceniami sygnału GNSS, ponieważ może to spowodować niestabilność toru lotu drona.
 - Podczas korzystania z AI QuickShots należy zawsze przestrzegać lokalnych przepisów i regulacji dotyczących prywatności.
 - QuickShots nie jest dostępny w następujących sytuacjach:
 - 1) Dron nie znajduje się w powietrzu.
 - 2) Sygnał GNSS jest słaby.
 - 3) Żadna karta SD nie jest włożona lub karta SD jest pełna.
 - 4) Poziom naładowania baterii jest niski.
 - 5) Wysokość lotu jest niewystarczająca.
 - 6) Dron dotarł do ogrodzenia.
 - NIE używaj AI QuickShots w następujących sytuacjach, w których system Downward Vision może nie działać prawidłowo:
 - 1) Gdy obiekt jest zablokowany przez dłuższy czas lub znajduje się poza linią wzroku drona.
 - 2) Gdy obiekt znajduje się w odległości większej niż 50 m od drona.
 - 3) Gdy obiekt wtapia się w otoczenie kolorem lub wzorem.
 - 4) Gdy obiekt znajduje się w powietrzu.
 - 5) Gdy obiekt porusza się z dużą prędkością.
 - 6) W bardzo ciemnym lub zbyt jasnym otoczeniu.
 - AI QuickShots nie obsługuje filmowania w formacie 1080p@60/50 fps.
 - Kąt nachylenia gimbala nie może być regulowany, gdy obiekt jest zablokowany w AI QuickShots.
-

8.9.2 Śledzenie AI

<p>Wprowadzenie</p>	<p>Funkcja AI Track obejmuje tryby Parallel, Spotlight i Follow. Dron będzie latał automatycznie w oparciu o tryb śledzenia wybrany przez użytkownika i obiekt. Użytkownicy mogą wybrać, czy automatycznie rozpocząć nagrywanie po aktywacji funkcji AI Track.</p> <p>Po włączeniu tej opcji, wideo zostanie automatycznie wygenerowane po zakończeniu AI Track. Możesz wyświetlić podgląd wideo w niskiej rozdzielczości w Albumie i wyświetlić wersję w wysokiej po pobraniu.</p>																				
<p>Jak Aktywuj</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Uruchoń drona i wystartuj. 2. W trybie nagrywania wideo przeciągnij obiekt w interfejsie lotu aplikacji Potensic Eve, a na dole pojawi się wyskakujące okienko, a domyślnym trybem jest AI Track-Spotlight. 3. Wybierz tryb fotografowania i ustaw parametry. Stuknij przycisk  a dron rozpocznie śledzenie. 																				
<p>Jak wyjść</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Stuknij  po lewej stronie interfejsu lotu, aby opuścić AI Track. 2. Naciśnij raz przycisk RTH na pilocie zdalnego sterowania, aby wyjść z funkcji AI Track. 																				
<p>Wyjaśnienie</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th data-bbox="228 751 319 794">Tryb</th> <th data-bbox="319 751 576 794">Opis</th> <th data-bbox="576 751 772 794">Supported Subjects</th> <th data-bbox="772 751 947 794">Regulowany Parametr</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="228 794 319 1027">  Reflektor </td> <td data-bbox="319 794 576 1027"> <p>Dron nie leci automatycznie, ale kamera pozostaje zablokowana na obiekcie. Ręczne poruszanie dronem za pomocą drążków sterujących:</p> <ul style="list-style-type: none"> · Przelącz drążek przepustnicy, aby dostosować wysokość od obiektu. · Przelącz drążek pitch, aby dostosować odległość od obiektu. · Przelącz drążek, aby zakreślić obiekt. · Przelącz drążek odchylenia, aby dostosować ramę. </td> <td data-bbox="576 794 772 1027"> <ul style="list-style-type: none"> · Przedmioty stacjonarne · Poruszające się obiekty (tylko pojazdy, łodzie i ludzie) </td> <td data-bbox="772 794 947 1027"> <p>Wybierz, czy nagrywanie ma być automaty</p> <p> Włącz</p> <p> Wyłącz</p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="228 1027 319 1275">  Równoległy </td> <td data-bbox="319 1027 576 1275"> <p>Dron będzie utrzymywał trajektorię równoległą do obiektu, lecąc obok niego.</p>  </td> <td data-bbox="576 1027 772 1275"> <ul style="list-style-type: none"> · Poruszające się obiekty (tylko pojazdy, łodzie i ludzie) </td> <td data-bbox="772 1027 947 1275"></td> </tr> <tr> <td data-bbox="228 1275 319 1348">  Sledź </td> <td data-bbox="319 1275 576 1348"> <p>Dron automatycznie podąży za celem.</p> </td> <td data-bbox="576 1275 772 1348"></td> <td data-bbox="772 1275 947 1348"></td> </tr> </tbody> </table>	Tryb	Opis	Supported Subjects	Regulowany Parametr	 Reflektor	<p>Dron nie leci automatycznie, ale kamera pozostaje zablokowana na obiekcie. Ręczne poruszanie dronem za pomocą drążków sterujących:</p> <ul style="list-style-type: none"> · Przelącz drążek przepustnicy, aby dostosować wysokość od obiektu. · Przelącz drążek pitch, aby dostosować odległość od obiektu. · Przelącz drążek, aby zakreślić obiekt. · Przelącz drążek odchylenia, aby dostosować ramę. 	<ul style="list-style-type: none"> · Przedmioty stacjonarne · Poruszające się obiekty (tylko pojazdy, łodzie i ludzie) 	<p>Wybierz, czy nagrywanie ma być automaty</p> <p> Włącz</p> <p> Wyłącz</p>	 Równoległy	<p>Dron będzie utrzymywał trajektorię równoległą do obiektu, lecąc obok niego.</p> 	<ul style="list-style-type: none"> · Poruszające się obiekty (tylko pojazdy, łodzie i ludzie) 		 Sledź	<p>Dron automatycznie podąży za celem.</p>						
Tryb	Opis	Supported Subjects	Regulowany Parametr																		
 Reflektor	<p>Dron nie leci automatycznie, ale kamera pozostaje zablokowana na obiekcie. Ręczne poruszanie dronem za pomocą drążków sterujących:</p> <ul style="list-style-type: none"> · Przelącz drążek przepustnicy, aby dostosować wysokość od obiektu. · Przelącz drążek pitch, aby dostosować odległość od obiektu. · Przelącz drążek, aby zakreślić obiekt. · Przelącz drążek odchylenia, aby dostosować ramę. 	<ul style="list-style-type: none"> · Przedmioty stacjonarne · Poruszające się obiekty (tylko pojazdy, łodzie i ludzie) 	<p>Wybierz, czy nagrywanie ma być automaty</p> <p> Włącz</p> <p> Wyłącz</p>																		
 Równoległy	<p>Dron będzie utrzymywał trajektorię równoległą do obiektu, lecąc obok niego.</p> 	<ul style="list-style-type: none"> · Poruszające się obiekty (tylko pojazdy, łodzie i ludzie) 																			
 Sledź	<p>Dron automatycznie podąży za celem.</p>																				



- Funkcja AI Track jest niedostępna, gdy dron nie znajduje się w powietrzu.
- W trybach Parallel i Follow pokręćło gimbala i pokręćło sterowania kamery nie reagują na żadne polecenia wejścia.
- Jeśli obiekt zostanie zgubiony, dron zawiśnie w miejscu.
- Jeśli obiekt zbliży się do drona, ten zawiśnie zamiast lecieć do tyłu.
- Kąt nachylenia gimbala musi wynosić od -75° do -25° , aby funkcja AI Track mogła zablokować cel.
- Wysokość lotu dla AI Track musi przekraczać 4 m.
- Maksymalna dozwolona prędkość dla AI Track wynosi 8 m/s.
- Podczas korzystania z funkcji AI Track zaleca się stopniowe przyspieszanie lub zwalnianie obiektu, średniej prędkości ruchu nieprzekraczającej 4 m/s, aby zapewnić stabilność śledzenia.




- Używaj funkcji AI Track w otwartym, niezakłóconym otoczeniu i zawsze uważaj na przeszkody, takie jak ludzie, zwierzęta lub budynki na trasie lotu.
- Nie używaj AI Track w pobliżu budynków lub w obszarach, w których sygnały GNSS mogą być blokowane, ponieważ może to prowadzić do niestabilnych torów lotu lub nieoczekiwanych sytuacji.
- W trybach Parallel lub Follow każdy ruch drążków sterujących pilota spowoduje, że dron opuści tryb AI Track i zawiśnie w miejscu.
- Podczas korzystania z funkcji AI Track należy zawsze przestrzegać lokalnych przepisów i regulacji dotyczących prywatności.
- Używaj AI Track ostrożnie w następujących scenariuszach:
 1. Gdy obiekt porusza się po nierównych powierzchniach (np. zboczach).
 2. Gdy obiekt ulega znacznym zmianom kształtu podczas ruchu.
 3. Gdy obiekt jest zasłonięty lub niewidoczny przez dłuższy czas.
 4. Gdy obiekt porusza się z dużą prędkością.
 5. Gdy obiekt bardzo przypomina otaczające go środowisko pod względem koloru lub wzoru.
 6. W bardzo ciemnym lub zbyt jasnym otoczeniu.
- Zalecane odległości na torze AI:
 - W przypadku ludzkiego celu zalecana odległość w poziomie wynosi 5 m ~ 10 m, przy wysokości 4 m ~ 10 m.
 - W przypadku pojazdów lub łodzi zalecana odległość pozioma wynosi 20 ~ 50 m, przy wysokości 10 m ~ 50 m.
- Przekroczenie tych zakresów może zmniejszyć skuteczność rozpoznawania celu.

8.9.3 Tempomat

Funkcja tempomatu umożliwiła dronowi zablokowanie bieżącego wejścia drążka sterującego pilota zdalnego sterowania, gdy pozwalają na to warunki, i automatyczny lot z prędkością odpowiadającą bieżącemu wejściu drążka sterującego. Bez konieczności ciągłego poruszania drążkami sterującymi, loty na długich dystansach stają się bardziej efektywne. Funkcja tempomatu umożliwi również włączenie drążków sterujących (drążka skoku i drążka przechyłu), co pozwala na bardziej kreatywne tory lotu.

Korzystanie z tempomatu

Korzystanie z tempomatu	Ustaw przycisk tempomatu: Domyślnie dwukrotne naciśnięcie przycisku C2 na pilocie zdalnego sterowania włącza, wyłącza lub aktualizuje tempomat. Użytkownicy mogą dostosować przycisk tempomatu w aplikacji Potensic Eve, przechodząc do Ustawienia > Sterowanie > Ustawienia pilota > Dostosowanie przycisku.
Wprowadź tempomat	Podczas , poruszając drążkiem pitch lub roll, a następnie naciskając dwukrotnie przycisk C2 na pilocie zdalnego sterowania (lub niestandardowy przycisk Cruise Control, jeśli został on ponownie skonfigurowany), dron aktywuje Cruise Control, lecąc z aktualną prędkością odpowiadającą wprowadzeniu drążka sterującego.
Aktualizacja tempomatu	Podczas Cruise Control, jeśli drążki sterujące zostaną ponownie przełączone, dron włączy nowe wejście drążka do swojego lotu. Jeśli niestandardowy przycisk Cruise Control zostanie ponownie naciśnięty w tym, Cruise Control zostanie zaktualizowany, a dron będzie kontynuował lot z nową prędkością przelotową w oparciu o wprowadzone polecenia drążków sterujących.
Wyjście z tempomatu	<ol style="list-style-type: none">1. Naciśnij przycisk tempomatu bez naciskania drążka sterującego;2. Naciśnij przycisk RTH na pilocie zdalnego sterowania;3. Stuknij  po lewej stronie interfejsu lotu. <p>* Po opuszczeniu tempomatu dron zawisnie w miejscu.</p>











- Podczas Cruise Control drążek przepustnicy i drążek odchylenia mogą być sterowane w czasie rzeczywistym, ale wejścia drążka przepustnicy i drążka odchylenia nie mogą być włączone do tempomatu, co oznacza, że wysokość i kurs nie są obsługiwane przez Cruise Control.

• Cruise Control można aktywować podczas lotu dronem w trybie normalnym, wideo lub głośnomówiącym.

- ⚠ • Tempomatu nie można aktywować bez drążka sterującego.
- Dron nie może włączyć lub wyłączyć tempomatu w następujących sytuacjach:
 1. Brak sygnału GNSS;
 2. Poziom naładowania baterii drona wynosi;
 3. powrót do stanu niskiego naładowania baterii;
 4. Połączenie między dronem a pilotem zdalnego sterowania zostało utracone;
 5. Dron znajduje się w pobliżu ogrodzenia wirtualnego lub granic strefy GEO.

8.9.4 CineRoll

<p>Wstęp</p>	<p>W trybie CineRoll dron leci do przodu z prędkością zdefiniowaną przez użytkownika, obracając kamerę w wybranym kierunku, aby uchwycić dynamiczny materiał wideo. Dron automatycznie generuje wideo. Użytkownicy mogą wyświetlić podgląd wideo w niskiej rozdzielczości w Albumie i zobaczyć wersję w wysokiej rozdzielczości po pobraniu.</p>		
<p>Jak aktywować</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Uruchom drona i wystartuj. 2. w interfejsie lotu aplikacji Potensic Eve wybierz Video > CineRoll, aby przejść do trybu CineRoll. 3. Po ustawieniu parametrów, interfejs wyświetli szacowaną odległość lotu do przodu. Dotknij , aby uruchomić kamerę CineRoll. <p>* Nie używaj drążków sterujących przed aktywacją CineRoll; upewnij się, że dron pozostaje w stabilnym zawieszce.</p> 		
<p>Jak wyjść z</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Stuknij  po prawej stronie interfejsu lotu, aby zatrzymać kamerę CineRoll. 2. Przełącz dowolny drążek sterujący lub naciśnij raz przycisk RTH na pilocie zdalnego sterowania, aby zatrzymać kamerę CineRoll i zawisnąć w miejscu. 		
<p>Regulowany parametr</p>	<p>Powrót do punktu początkowego po zakończeniu nagrywania?</p> <p> Tak</p> <p> Nie</p>	<p>Kierunek obrotu (zgodnie z ruchem wskazówek zegara/przeciwnie do ruchu wskazówek zegara)</p> <p> Zgodnie z ruchem wskazówek zegara</p> <p> Przeciwnie do ruchu wskazówek zegara</p>	<p>Prędkość lotu</p> <p></p> <p>(Regulacja prędkości 1 m/s ~ 5 m/s)</p>



- Wymagania dotyczące aktywacji CineRoll
 - 1) Dron musi znajdować się w powietrzu i działać w trybie GNSS.
 - 2) Wysokość lotu > 4 m.
 - 3) Poziom naładowania baterii > 10%.
 - 4) Włożona karta SD z dostępnym miejscem.
 - 5) Dron nie może być w trybie lotu automatycznego (np. powrót, lądowanie).

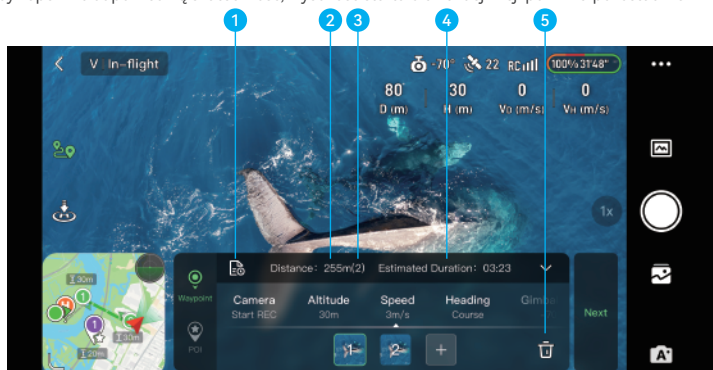


- Używaj CineRoll tylko na otwartych, niezakłóconych obszarach i zawsze zwracaj uwagę na ludzi, zwierzęta, budynki lub inne przeszkody na torze lotu.
- Unikaj używania CineRoll w pobliżu budynków lub w obszarach z przeszkodami sygnału GNSS, ponieważ może to spowodować niestabilność toru lotu drona.
- W sytuacji awaryjnej należy być gotowym do przełączenia dowolnego drążka sterującego w celu zatrzymania CineRoll, po czym dron zawisnie w miejscu.
- Zwracaj uwagę na obiekty wokół drona i używaj sterowania ręcznego, aby uniknąć kolizji lub zakłóceń sygnału.
- Podczas korzystania z CineRoll należy zawsze przestrzegać lokalnych przepisów i regulacji dotyczących prywatności.

8.9.5 Punkt orientacyjny


Funkcja punktu trasy pozwala użytkownikom na wcześniejsze ustawienie punktów trasy na mapie lub w rzeczywistej scenerii, po czym automatycznie wygeneruje trasę lotu na podstawie tych punktów. Dron może wtedy automatycznie latać i nagrywać wideo wzdłuż ustalonej trajektorii zgodnie z parametrami zdefiniowanymi przez użytkownika. Zarejestrowane pliki można przeglądać w niskiej rozdzielczości w albumie, a po pobraniu można je oglądać w wysokiej rozdzielczości.



Misje punktów trasy można zapisać na liście zadań, co umożliwia łatwe powtarzanie lotów za pomocą jednego przycisku. Dzięki wielokrotnemu wykonywaniu tej samej misji w różnych momentach użytkownicy mogą bez wysiłku dokumentować zmiany czasowe, takie jak zmiany pór roku lub przejścia z dnia na noc (aby zapewnić odpowiednią skuteczność, wysokość startu dla każdej misji powinna pozostać niezmienna).





1. Lista zadań
2. Szacowana odległość lotu
3. Łączna liczba punktów trasy
4. Szacowany czas lotu
5. Usuń punkt trasy/punkt zainteresowania (POI)

Korzystanie z punktu trasy

1. Aktywacja punktu trasy	Kliknij ikonę punktu trasy  po lewej stronie interfejsu lotu, aby przejść do interfejsu punktów trasy.
2. Dodaj punkt trasy/punkt POI	Tworzenie punktów trasy w interfejsie lotu: W panelu operacyjnym punktów trasy naciśnij "+", aby dodać punkt trasy/punkt POI. Pilot zdalnego sterowania: Naciśnij raz przycisk C1 na pilocie zdalnego sterowania, aby dodać punkt trasy, lub naciśnij raz przycisk C2, aby dodać punkt POI. Dodaj punkty orientacyjne do mapy: Przejdź do widoku mapy i dotknij wybranej lokalizacji na mapie, aby dodać punkt orientacyjny/punkt POI.
3. Ustaw parametry punktu orientacyjnego/POI	Ustawienia parametrów punktu orientacyjnego: działanie kamery, wysokość drona względem punktu startu, prędkość, kierunek, kąt nachylenia gimbała, współczynnik powiększenia i czas zawisu. Ustawienia parametrów punktu POI: wysokość i połączenie punktów orientacyjnych.
4. Po zakończeniu ustawiania parametrów punktu trasy/POI dotknij "Dalej", aby skonfigurować parametry trajektorii.	Sekwencja punktów trasy: lot do przodu/lot do tyłu
	Globalne ustawienie prędkości: 0,5 m/s ~ 10 m/s
	Utrata sygnału: powrót/kontynuacja misji
	Koniec lotu: powrót/zawis/ładowanie/powrót do stacji
Wysokość punktu trasy: Ustawienia niestandardowe/globalne	

5. Po zakończeniu ustawiania parametrów trajektorii dotknij "Go", a dron rozpocznie misję punktu trasy.	
6. Wyjście z punktu trasy	<ol style="list-style-type: none"> 1) Aby wyjść z punktu trasy, ponownie dotknij ikony punktu trasy  po lewej stronie interfejsu lotu. Bieżącą trajektorię można również zapisać na listy zadań. 2) Dotknij lewej strony paska postępu misji , aby anulować misję Waypoint, co spowoduje zawisnięcie drona w miejscu. 3) Przesuń drążek sterowania przechylem lub pochylem w dowolnym kierunku, aby anulować misję Waypoint, co spowoduje zawisnięcie drona w miejscu. 4) Naciśnij raz przycisk powrotu do punktu startowego (RTH) na pilocie, aby anulować punkt trasy i spowodować zawisnięcie drona w miejscu.
7. Wyświetlanie historii misji Waypoint	Możesz przeglądać zapisane misje Waypoint na liście zadań. Kliknij na historyczną misję, aby wyświetlić jej trajektorię na mapie. Użytkownicy mogą następnie dostosować ustawienia misji i zapisać je jako nową wersję.

-  • W jednej misji Waypoint można dodać maksymalnie 200 punktów Waypoint/POI.
 - Na widoku mapy naciśnij i przytrzymaj dowolny punkt trasy/punkt POI, aby przeciągnąć i zmodyfikować jego położenie.
 - Przed startem drona dodawanie punktów trasy jest możliwe tylko w widoku mapy.
 - Wysokość punktu POI to wysokość celu, do którego dron zmierza podczas misji z punktami orientacyjnymi.
 - Podczas wykonywania misji Waypoint tryb lotu automatycznie przełącza się na Normalny (N).
 - Jeśli kamera jest ustawiona na "Brak", dron będzie latał tylko automatycznie; obsługa kamery musi być sterowana ręcznie podczas misji.
 - Jeśli kierunek lotu drona i nachylenie gimbala są ustawione w kierunku punktu POI, punkt ten zostanie automatycznie połączony z odpowiednim punktem trasy.
-
-  • Funkcji Waypoint należy używać w otwartym środowisku, wolnym od przeszkód, i zawsze zwracać uwagę na potencjalne przeszkody, takie jak ludzie, zwierzęta lub budynki znajdujące się na trasie lotu.
 - Podczas korzystania z funkcji Waypoint należy stale monitorować otoczenie i w razie potrzeby ręcznie wyjść z funkcji Waypoint, aby uniknąć wypadków (np. kolizji).
 - Korzystając z funkcji Waypoint, użytkownicy muszą przestrzegać wszystkich lokalnych przepisów i regulacji dotyczących prawa do prywatności.
 - Podczas korzystania z funkcji Waypoint w Unii Europejskiej nie można ustawić opcji "Kontynuuj misję" w przypadku utraty sygnału podczas wykonywania misji.

9. Dodatek

» 9.1 Specyfikacja i parametry

Dron	
Model	DSDR23A
Masa startowa ^[1]	245 g
Wymiary	Po złożeniu: 88×143×58 mm Rozłożony (ze śmigłami): 300×252×58 mm Rozłożony (bez śmigieł): 210×152×58 mm
Wymiar przekątne	219 mm
Maksymalna prędkość lotu (tryb Spok)	Wznoszenie: 5 m/s Opadanie: 4 m/s Poziomo: 16 m/s
Maksymalna odporność na prędkość wiatru	10,7 m/s (poziom 5)
Maksymalna wysokość lotu	120 m (zgodnie z lokalnymi przepisami)
Maksymalna wysokość startu	4000 m
Maksymalny czas zawisu ^[2]	29 minuty
Maksymalny czas lotu ^[3]	32 minuty
Temperatura pracy	0°C do 40°C
GNSS	GPS+GLONASS+Galileo+BeiDou
Zakres dokładności zawisu (bezwietrznie lub wietrznie)	Vekical: ±0,1 m (z pozycjonowaniem wizyjnym) ±0,5 m (z pozycjonowaniem GNSS) Poziomo: ±0,3 m (z pozycjonowaniem wizyjnym) ±1,5 m (z pozycjonowaniem GNSS)
Ładunek [4]	Nieuzasadnione

Transmisja wideo / Wi-Fi / Bluetooth	
Częstotliwość pracy	2.400 ~ 2.4835 GHz
Moc nadajnika (EIRP)	FCC: <24 dBm CE: <20 dBm
Jakość podglądu na żywo	1080p@30 fps
Opóźnienie ^[5]	120 ms
Maksymalna szybkość transmisji ^[6]	6 Mbps
Maksymalna odległość transmisji ^[7]	10 km
Anteny	Podwójne anteny
Protokół Wi-Fi	802.11 a/b/g/n/ac
Częstotliwość pracy Wi-Fi i moc nadajnika (EIRP)	2,4 GHz: <17 dBm (FCC/CE/SRRC) 5 GHz: <13 dBm (FCC/CE/SRRC)
Maksymalna prędkość pobierania Wi-Fi	Wi-Fi 5 & 5 GHz: 25 MB/s
Protokół Bluetooth	Bluetooth 4.0/4.2
Częstotliwość pracy Bluetooth	2.400 ~ 2.4835 GHz
Moc nadajnika Bluetooth (EIRP)	<8 dBm
Antena Wi-Fi i Bluetooth	Pojedyncza antena

Kamera	
Czujnik obrazu	1/2-calowa matryca CMOS, efektywna liczba pikseli: 48 MP
Obiektyw	FOV: 79,4° Ekwiwalent: ≈26 mm Ostrość: f/1,8 Ostrość: 4 m ~
Zakres ISO	Normalny tryb wideo: 100 ~ 6400 AI Noc: 100 ~ 25600
Czas otwarcia migawki	1/6400 s ~ 8 s
Maksymalny rozmiar obrazu	8000×6000 (4:3)
Maksymalny rozmiar obrazu wirtualnego	1696×3000 (9:16)
Tryby robienia zdjęć	Pojedyncze zdjęcie JPG: 12 MP i 48 MP Pojedyncze zdjęcie JPG+RAW: 12 MP BRK: 3/5 klatek (12 MP+JPG) Zdjęcia seryjne: do 7 klatek (12 MP + JPG) Fotografowanie z interwałometrem: 2/3/4/5/6/7/8/9/10/15/20/25/30 s (12 MP+JPG) Panorama: 180°, Pionowy, Szerokokątny i Kula.
Format obrazu	JPG/JPG+RAW(DNG)
Rozdzielczość wideo	4K: 3840×2160 (16:9)@24/25/30 fps 2.7K: 2704×2028 (4:3)/2704×1520 (16:9)/1696×3000(9:16)@24/25/30 fps FHD: 1920×1440 (4:3)/1920×1080 (16:9)/1080×1920(9:16)@24/25/30/50/60 fps Zwolnione tempo: 1920×1080 (16:9)@2/3/4/5 x
Format wideo	MP4 (H.264/H.265)
Maksymalna szybkość transmisji wideo	80 Mbps
Przechowywanie	Karta microSD (klasy U3 lub V30 lub wyższej)
Zastrzeżony system plików	FAT32 (≤ 32 GB) exFAT (> 32 GB)
Tryb koloru	HDR, P-Log
Tryb odmgławiania	Tak
Zoom cyfrowy	4K: 1-2x, 2.7K: 1-3x, FHD: 1-4x
Szybkie ujęcia AI	Pull-Away, Spiral, Rocket, Circle, Boomerang i Dolly Zoom
AI Track	Tak


System wizyjny skierowany w dół	
Precyzyjny zasięg zawisu ^[8]	0.3 m ~ 5 m
Niedostępne sytuacje	<ol style="list-style-type: none"> 1. Powierzchnie monochromatyczne, takie jak czysta czerń lub czysta biel. 2. Powierzchnie z silnymi odbiciami, takie jak gładkie powierzchnie metalowe. 3. Przezroczyste powierzchnie obiektów, takie jak woda lub szkło. 4. Powierzchnie poruszających się obiektów, takich jak biegnące zwierzęta, trawa poruszana silnym wiatrem lub nad tłumem ludzi. 5. Sceny z dramatycznymi zmianami oświetlenia, takie jak nagłe przejście z pomieszczenia do jasnego światła zewnętrznego. 6. Środowiska, które są bardzo ciemne lub bardzo jasne. 7. Powierzchnie o bardzo powtarzalnych teksturach lub wzorach, takie jak małe płytki o tym samym wzorze. 8. Powierzchnie z bardzo jednolitymi paskami.

Gimbal	
Zakres mechaniczny	Pochylenie: -125° do +45° Obrót: ±45° Obrót: ±30°
Zakres kontrolowany	Pochylenie: -90° do +20° Obrót: +35°
Maksymalna prędkość sterowania (pochylenie)	100°/s
Zakres wibracji kątowych ^[9]	±0.01°

Pilot zdalnego sterowania	
Model	DSRC23A
Typ akumulatora	Akumulator litowo-jonowy
Pojemność akumulatora	18.72 Wh (5200 mAh)
Ładowanie Pok	USB-C, obsługujący szybkie ładowanie PD do 18 W
Temperatura pracy	0°C do 40°C
Suppoked Mobile Device Pok Type	Lightning, USB-C, Micro-USB * Korzystanie z urządzenia mobilnego ze złączem Micro-USB wymaga standardowego złącza Micro USB, które jest sprzedawane oddzielnie.
Maksymalny czas pracy ^[10]	4 hours
System transmisji wideo	PixSync 4.0
Max Suppoked Mobile Rozmiar urządzenia	Długość: 170 mm Szerokość: 100 mm Wysokość: 12,5 mm * W przypadku urządzeń mobilnych z wystającymi tylnymi kamerami, maksymalna dopuszczalna grubość wynosi 18 mm
Najkrótszy czas ładowania	2 godziny (przy użyciu szybkiej ładowarki PD 18 W)

Bateria Smak	
Mode	DSBT02B
Pojemność	2230 mAh
Energia	17.18 Wh
Waga	84 g
Napięcie nominalne	7.7 V
Typ	Li-Po 2S
Temperatura pracy	0°C do 40°C
Metoda ładowania	1. USB-C (maks. 5 V/3 A) 2. Koncentrator ładowania równoległego (umożliwia jednoczesne ładowanie dla 3 baterie o mocy 18 W każda)
Temperatura ładowania	0°C do 40°C
Najkrótszy czas ładowania	1,3 godziny (przy użyciu koncentratora ładowania równoległego)

- [1] Standardowa waga drona (w tym akumulator, śmigła i karta microSD). Rzeczywista waga produktu może się różnić ze względu na różnice w materiałach partii i czynnikach zewnętrznych. Rejestracja nie jest wymagana w niektórych krajach i regionach. Przed rozpoczęciem należy zawsze sprawdzić i ściśle przestrzegać lokalnych przepisów i regulacji.
- [2] Maksymalny czas zawisu jest mierzony w temperaturze otoczenia około 25°C w środowisku laboratoryjnym, przy wysokości zawisu 1,5 m, przełączeniu na tryb nagrywania wideo 1080p/24 fps (bez nagrywania wideo podczas lotu) i zawisie od 100% naładowania baterii do 0%. Konkretnie wyniki mogą się różnić w zależności od środowiska zewnętrznego, metod działania i wersji oprogramowania układowego. Aby uzyskać dokładne wyniki, należy zapoznać się z rzeczywistymi doświadczeniami.
- [3] Maksymalny czas lotu jest mierzony w temperaturze otoczenia około 25 °C w bezwietrznym otoczeniu, lecąc do przodu ze stałą prędkością 5 m/s, przełączony na tryb nagrywania wideo 1080p/24 fps (bez nagrywania wideo podczas lotu) od 100% naładowania baterii do 0%. Konkretnie wyniki mogą się różnić w zależności od środowiska zewnętrznego, metod działania i wersji oprogramowania układowego. Aby uzyskać dokładne wyniki, należy zapoznać się z rzeczywistymi doświadczeniami.
- [4] Zwiększenie masy drona może wpłynąć na jego napęd. Nie należy montować dodatkowych ładunków lub akcesoriów ze źródeł zewnętrznych, aby uniknąć niewystarczającego napędu.
- [5] Dane te pochodzą z pomiarów laboratoryjnych, a konkretne wyniki mogą się różnić w zależności od rzeczywistego scenariusza użytkowania i urządzenia mobilnego.
- [6] Średnia szybkość transmisji wideo wynosi 5 Mb/s, przy szczytowych wartościach dochodzących do 6 Mb/s. Konkretnie wyniki mogą się różnić w zależności od rzeczywistych warunków środowiskowych, takich jak zakłócenia i odległość.
- [7] Zmierzono w niezakłóconym środowisku zewnętrznym wolnym od zakłóceń na wysokości 120 m z anteną pilota zdalnego sterowania skierowaną w stronę drona. Powyższe dane pokazują największy zasięg komunikacji dla lotów w jedną stronę bez powrotu w trybie normalnym. Podczas lotu należy zawsze zwracać uwagę na monity RTH w aplikacji Potensic Eve.
- [8] Idealne warunki do osiągnięcia tego zakresu wysokości obejmują wystarczającą ilość światła, powierzchnię gruntu wykonaną z rozproszonego materiału odbłaskowego o bogatej teksturze i współczynniku odbicia większym niż 20% (np. nawierzchnia cementowa itp.).
- [9] Pomiar w standardowej temperaturze otoczenia (0°C ~ 40°C) w bezwietrznym otoczeniu, z dronem ustawionym na tryb normalny.
- [10] Pomiar wykonano w pomieszczeniu bez widocznych zakłóceń, gdy dron znajdował się w odległości do 10 m od pilota zdalnego sterowania i od 100% naładowania baterii do 0%.

 • Jeśli ATOM 2 pozostaje bezczynny w trybie gotowości zbyt długo, jego temperatura może stale rosnąć. Po przekroczeniu temperatury 55°C dron przejdzie w tryb niskiego zużycia energii, ograniczając nagrywanie do 24 klatek na sekundę w rozdzielczości 1080p i wyłączając inne funkcje. Jeśli temperatura będzie nadal rosnąć, dron wyłączy się w celu schłodzenia. Aby tego uniknąć, należy szybko uruchomić drona, aby pomóc mu. Po zakończeniu lotu dron opuści tryb niskiego zużycia energii, umożliwiając normalną ustawień nagrywania.

» 9.2 Lista kontrolna po locie

- Się, że dron, pilot zdalnego sterowania, kamera z gimbalem, baterie i śmigła są w dobrym stanie. Skontaktuj się z obsługą klienta, jeśli zauważysz jakiegokolwiek uszkodzenia.
- Upewnij się, że obiektyw kamery i czujniki systemu wizyjnego są czyste.
- Upewnij się, że dron prawidłowo przechowywany przed transportem.

» 9.3 Instrukcje konserwacji

Aby uniknąć poważnych obrażeń u dzieci i zwierząt, należy przestrzegać poniższej zasady:

1. Małe opakowania, takie jak kable i paski, są niebezpieczne w przypadku połknięcia. Wszystkie opakowania należy przechowywać poza zasięgiem dzieci i zwierząt.
2. Baterię Smak Battery i pilota zdalnego sterowania należy przechowywać w chłodnym, suchym miejscu, z dala od bezpośredniego światła słonecznego, aby zapewnić, że wbudowana bateria LiPo NIE ulegnie przegrzaniu. Zalecana temperatura przechowywania: od 22°C do 28°C (71°F do 82°F) dla okresów przechowywania dłuższych niż trzy miesiące. Nigdy nie przechowywać w środowisku poza zakresem temperatur od -10°C do 45°C (od 14°F do 113°F).
3. NIE WOLNO dopuścić do kontaktu lub zanurzenia kamery w wodzie lub innych płynach. W przypadku zamoczenia kamery należy wytrzeć ją do sucha miękką, chłonną ściereczką. Włączenie drona, który wpadł do wody, może spowodować trwałe uszkodzenie podzespołów. NIE używaj substancji zawierających alkohol, benzen, rozcieńczalniki lub inne łatwopalne substancje do czyszczenia lub konserwacji kamery. NIE NALEŻY przechowywać kamery w wilgotnych lub zakurzonych miejscach.
4. Sprawdź każdy dron po każdym wypadku lub poważnym uderzeniu. W razie jakichkolwiek problemów lub pytań skontaktuj się z obsługą techniczną Potensic.
5. Regularnie sprawdzaj wskaźniki poziomu naładowania baterii, aby sprawdzić aktualny poziom naładowania i ogólny czas pracy baterii. Bateria jest przystosowana do 250 cykli. Po tym czasie nie zaleca się dalszego korzystania z urządzenia.
6. Po wyłączeniu zasilania należy transportować drona ze złożonymi ramionami.
7. Po wyłączeniu zasilania należy odłożyć pilota zdalnego sterowania ze złożonymi antenami.
8. Bateria przejdzie w tryb uśpienia po długotrwałym przechowywaniu. Aby wyjść z trybu uśpienia, należy naładować akumulator.
9. Przechowuj drona, pilota, akumulator i ładowarkę w suchym miejscu.
10. Przed przystąpieniem do serwisowania drona (np. czyszczenia lub zakładania i zdejmowania śmigieł) należy wyjąć baterię. Upewnij się, że dron i śmigła są czyste, usuwając wszelkie zabrudzenia lub kurz miękką szmatką. Nie czyść drona mokrą szmatką ani nie używaj środków czyszczących zawierających alkohol. Płyny mogą przedostać się do obudowy drona, co może spowodować zwarcie obwodu i zniszczenie elektroniki.
11. Należy pamiętać o wyłączeniu akumulatora w celu wymiany lub sprawdzenia śmigieł.

» 9.4 Rozwiązywanie problemów

1. Dlaczego bateria nie może być używana przed pierwszym lotem?
Przed pierwszym użyciem bateria musi zostać aktywowana przez naładowanie.
2. Brak funkcji
Sprawdź, czy bateria i pilot zdalnego sterowania zostały aktywowane przez ładowanie. Jeśli problem nie ustąpi, skontaktuj się z działem obsługi klienta.
3. Problemy z włączaniem i uruchamianiem
Sprawdź, czy bateria jest zasilana. Jeśli tak, skontaktuj się z obsługą klienta, jeśli nie można jej normalnie podłączyć.
4. Problemy z aktualizacją oprogramowania
Postępuj zgodnie z instrukcjami zawartymi w podręczniku użytkownika, aby zaktualizować oprogramowanie sprzętowe. Jeśli aktualizacja oprogramowania sprzętowego nie powiedzie się, zresetuj wszystkie urządzenia i spróbuj ponownie. Jeśli problem nie ustąpi, skontaktuj się z działem obsługi klienta.
5. Problemy z wyłączeniem i odłączaniem zasilania
Skontaktuj się z działem obsługi klienta.
6. Jak wykryć nieostrożne obchodzenie się lub przechowywanie w niebezpiecznych warunkach
Skontaktuj się z działem obsługi klienta.

» 9.5 Ryzyko i ostrzeżenia

Gdy dron wykryje zagrożenie po , na Potensic pojawi się ostrzeżenie. Zwróć uwagę na poniższą listę sytuacji.

1. Jeśli status drona nie jest odpowiedni do startu.
2. Jeśli kompas doświadcza zakłóceń i wymaga kalibracji.
3. Postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie.

» 9.6 Utylizacja



Podczas utylizacji drona i pilota zdalnego sterowania należy przestrzegać lokalnych przepisów dotyczących urządzeń elektronicznych.

Utylizacja baterii

Baterie należy wyrzucać do specjalnych pojemników na surowce wtórne dopiero po ich całkowitym . NIE WOLNO wyrzucać baterii do zwykłych pojemników na śmieci. Należy ściśle przestrzegać lokalnych przepisów dotyczących utylizacji i recyklingu akumulatorów.

Jeśli po nadmiernym rozładowaniu akumulatora nie można go włączyć, należy go natychmiast zutylizować.

Jeśli baterii Smak nie można całkowicie rozładować, należy skontaktować się z profesjonalną firmą zajmującą się utylizacją/recyklingiem baterii w celu uzyskania dalszej pomocy.

» 9.7 C0 Certification

ATOM 2 (DSDR23A) jest zgodny z wymaganiami certyfikacji C0.

Model:	DSDR23A
Klasa UAS:	C0
Maksymalna masa startowa (MTOM):	245 g
Maksymalna prędkość śmigła:	16800 OBR

Oświadczenie MTOM

MTOM ATOM 2 (model DSDR23A), w tym bateria Smak, śmigła i karta microSD, wynosi 245 g, aby spełnić wymagania C0. Użytkownicy muszą postępować zgodnie z poniższymi instrukcjami, aby spełnić wymagania MTOM dla każdego modelu:

1. NIE WOLNO dodawać do drona żadnego ładunku poza elementami wymienionymi w sekcji Lista elementów, w tym kwalifikowanych akcesoriów.
2. NIE używaj żadnych niekwalifikowanych zestawów zamiennych, takich jak akumulatory lub śmigła itp.
3. NIE należy modernizować drona

Lista elementów, w tym kwalifikowanych akcesoriów

Dla C0

Item	Trybl Number	Wymiary	Waga
Śmigła	DSDR23A-PPS	119,4×63,8 mm (średnica × skok gwintu)	0,65 g (każda sztuka)
Bateria Smak	DSBT02B	83,6×42,5×34,6 mm	Okolo 84 g
Karta microSD*	NIEDOTYCZY	15×11×1,0 mm	Okolo 0,3 g

* Brak w oryginalnym opakowaniu.

Lista pakietów zapasowych i zamiennych

Dla C0

1. Śmigła ATOM 2
2. Bateria ATOM 2 Smak

ostrzeżenia dotyczące pilota zdalnego sterowania

Model: DSRC23A

Jeśli pilot zdalnego sterowania zostanie odłączony od drona, aplikacja Potensic Eve wyświetli komunikat na ekranie, a dron wykona zaprogramowane zachowanie po utracie sygnału z pilota. Pilot zdalnego wyłączy się automatycznie po 20 minutach bezczynności.

- Należy unikać zakłóceń między pilotem zdalnego sterowania a innymi urządzeniami bezprzewodowymi. Upewnij się, że wyłączyłeś Wi-Fi na pobliskich urządzeniach mobilnych. W przypadku wystąpienia zakłóceń należy jak najszybciej wyłączyć dronem.
- NIE używaj drona, jeśli warunki oświetleniowe są zbyt jasne lub ciemne podczas korzystania z telefonu komórkowego do monitorowania lotu. Użytkownicy są odpowiedzialni za prawidłowe dostosowanie jasności wyświetlacza podczas korzystania z monitora w bezpośrednim świetle słonecznym podczas lotu.
- Zwolnij dźwigi sterujące lub naciśnij przycisk powrotu do pozycji wyjściowej (RTH), jeśli wystąpi nieoczekiwana operacja.

Lista środków ostrożności

Poniżej znajduje się lista mechanicznych i operacyjnych środków ostrożności dla ATOM 2:

1. W sytuacjach awaryjnych śmigła można zatrzymać, wykonując kombinację poleceń dźwika. Szczegółowe informacje można znaleźć w sekcji 6.3.4 Awaryjne zatrzymanie śmigła w trakcie lotu.
2. Funkcja powrotu do domu (RTH). Szczegółowe informacje można znaleźć w sekcji 8.8 Powrót do domu (RTH).
3. System Downward Vision. Szczegółowe informacje można znaleźć w sekcji 5.2 System Downward Vision.
4. Funkcja GEO Zone ogranicza lub zakazuje operacji lotniczych w określonych obszarach, takich jak strefy ograniczone, strefy wysokościowe itp. Szczegółowe informacje znaleźć w sekcji 8.3 Strefa GEO.

Zawiadomienie EASA

Przed użyciem należy zapoznać się z dokumentem Drone Information Notices dołączonym do opakowania. Odwiedź poniższy link, aby uzyskać więcej informacji na temat identyfikowalności EASA.

<https://www.easa.europa.eu/en/document-library/general-publications/drones-information-notices>

Oryginalne instrukcje

Niniejsza instrukcja została opracowana przez firmę Shenzhen Potensic Intelligent Co., Ltd., a jej treść może ulec zmianie. Adres: 7/F, Building A5, Nanshan Intelligent Park, Nanshan District, Shenzhen, CN

» 9.8 Kategorie i ocena ryzyka

1. Do startu należy wybrać otwarte, niezakłócone środowisko, z dala od tłumów, przeszkód i powierzchni wody. Podczas lotu należy utrzymywać widoczność i unikać lądowania nad tłumem.
2. Maksymalna wysokość lotu drona wynosi 120 m. Należy ściśle przestrzegać lokalnych przepisów i regulacji.
3. Dron nie obsługuje instalacji akcesoriów innych firm ani dodatkowych ładunków, aby uniknąć wpływu na wydajność drona.
4. Przed lotem upewnij się, że bateria jest prawidłowo włożona do drona, a klamra baterii jest dobrze zamocowana.
5. Przed lotem należy wprowadzić odpowiednie informacje w aplikacji Potensic Eve > Ustawienia > Bezpieczeństwo > Remote ID, zgodnie z lokalnymi przepisami, i upewnij się, że funkcja Remote ID jest włączona.
6. Przed startem upewnij się, że dane bezpieczeństwa lotu zostały zaktualizowane do najnowszej wersji.
7. Oprogramowanie w systemie drona przeszło rygorystyczną certyfikację bezpieczeństwa i wykorzystuje zaawansowane mechanizmy szyfrowania i ochrony przed sabotażem. Zapewnia to wysoki poziom bezpieczeństwa podczas pobierania filmów, zdjęć i aktualizacji oprogramowania układowego.
8. Nie używaj tego produktu w silnych polach magnetycznych lub w pobliżu dużych metalowych obiektów, takich jak kopalnie metalu, parkingi, duże budynki z betonu zbrojonego stalą, kable wysokiego napięcia itp.
9. Nie należy demontować ani modyfikować tego produktu. Należy zawsze używać oficjalnie zalecanych oryginalnych akcesoriów. Korzystanie z nieoryginalnych akcesoriów może stanowić zagrożenie dla bezpieczeństwa użytkownika drona.

Kategorie i ocena ryzyka

(Punkcja 1-5, poziom= Prawdopodobieństwo x dotkliwość, 1-4 niskie ryzyko, 5-10 średnie ryzyko, 12-25 wysokie ryzyko)

Ryzyko	Prawdopodobieństwo	Istotność	Poziom	Łagodzenie	Solidność
Przekroczenie maksymalnej masy startowej	1	2	2	Deklaracja MTOM	Med
Zachowanie bezpiecznej odległości od tłumów związanych z misją	2	2	4	Dodanie ostrzeżeń w podręczniku; Minimalizacja czasu przelotu nad tłumami	Med
Latanie nad tłumami ludzi	1	4	4	Dodanie ostrzeżeń w podręczniku; lista kontrolna przed lotem musi być potwierdzony	Med
BVLOS podczas lotu	2	2	4	Dodaj ostrzeżenia w instrukcji; przed lotem upewnij się, że obszar lotu jest wolny od przeszkód.	Med
Przekroczenie limitu wysokości 120 m podczas lotu	1	3	3	Dodanie instrukcji w podręczniku; włączenie limitu wysokości przed lotem lub wbudowanego limitu wysokości	Wysoki
Przewożenie niebezpiecznych przedmiotów podczas lotu	1	4	4	Dodanie opisu zakazu przewozu niebezpiecznych; dodać ostrzeżenia w instrukcji	Med
Przedmioty spadające z dron w trakcie lotu	1	3	3	Dodanie opisu sprawdzania, czy wszystkie opakowania są zapięte przed startem; dodanie ostrzeżenia w instrukcji, aby zabronić przenoszenia przedmiotów podatnych na upadek w trakcie lotu.	Med
Pilot ma mniej niż 16 lat	1	2	2	Dodanie ostrzeżenia na etykiecie opakowania produktu	Med
Pilot nie jest zaznajomiony z instrukcją	2	2	4	Dodanie ostrzeżenia na etykiecie opakowania produktu	Niski
Zdalny identyfikator nie jest włączony	2	2	4	Dodanie instrukcji włączenia transmisji RID przed startem lub włączenia jej domyślnie	Med
Niezaktualizowanie danych bezpieczeństwa lotu, co skutkuje lotem w obszarze objętym ograniczeniami Strefy	1	3	3	Dodanie instrukcji aktualizacji danych bezpieczeństwa lotu przed startem	Med
Ryzyko podczas wymiany danych (pobieranie filmów, zdjęć, aktualizacja oprogramowania) pomiędzy UAS i urządzenia zewnętrzne	1	2	2	Dodanie w instrukcji opisu protokołów przesyłania danych o wysokim poziomie bezpieczeństwa	Wysoki
Ryzyko podczas aktualizacji oprogramowania dla UAS	1	1	1	Dodanie opisu protokołów aktualizacji oprogramowania z ograniczonym dostępem lub zdalnych aktualizacji o wysokim poziomie bezpieczeństwa w podręczniku.	Wysoki
Ryzyko związane z używaniem drona w Lokalizacji silnego pola magnetycznego	2	2	4	Dodanie ostrzeżenia przed używaniem w silnych polach magnetycznych.	Wysoki
Nielegalna modyfikacja dronów prowadzące do ryzyka nieprawidłowego działania	2	2	4	Dodanie ostrzeżenia przed demontażem lub modyfikowaniem produktu, z wyjątkiem oficjalnie zalecanych czynności akcesoria w instrukcji obsługi.	Wysoki

Istotność	Prawdopodobieństwo				
	1	2	3	4	5
1	1	2	3	4	5
2	2	4	6	8	10
3	3	6	9	12	15
4	4	8	12	16	20
5	5	10	15	20	25

» 9.9 Informacja o zgodności z przepisami UE

Oświadczenie o zgodności z przepisami UE: Shenzhen Potensic Intelligent Co., Ltd. oświadcza, że urządzenie ATOM 2 jest zgodne z zasadniczymi wymaganiami i innymi odpowiednimi przepisami dyrektywy 2014/53/UE i rozporządzenia (UE) 2019/945.

Deklaracja zgodności UE (DoC) jest dostępna do pobrania na naszej oficjalnej stronie internetowej:

<https://www.potensic.com/downloads.html> (Przejdź do Centrum pobierania, wybierz "ATOM 2" i pobierz Deklarację zgodności UE z listy plików ATOM 2 DoC).

Adres przedstawiciela UE: Ocean Trading GmbH, Anhalter Str.10, 10963, Berlin, Niemcy

E-mail: ear@oceantrading.de

Tel/Mobile: 0049-30/25758899

Changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

This device complies with Part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions:

(1) This device may not cause harmful interference, and (2) This device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

Note: This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device, pursuant to Part 15 of the FCC Rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation. This equipment generates, uses, and can radiate radio frequency energy, and if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this equipment does cause harmful interference to radio or television reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one or more of the following measures:

- Reorient or relocate the receiving antenna.
- Increase the separation between the equipment and receiver.
- Connect the equipment into an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- Consult the dealer or an experienced radio/TV technician for help.

This equipment complies with FCC radiation exposure limits set forth for an uncontrolled environment. This equipment should be installed and operated with a minimum distance of 20 cm between the radiator & your body. This transmitter must not be co-located or operating in conjunction with any other antenna or transmitter.

IC Statement:

This device contains licence-exempt transmitter(s)/receiver(s) that comply with Innovation, Science and Economic Development Canada's licence-exempt RSS(s). Operation is subject to the following two conditions:

(1) This device may not cause interference.

(2) This device must accept any interference, including interference that may cause undesired operation of the device.

L'émetteur/récepteur exempt de licence contenu dans le présent appareil est conforme aux CNR d'Innovation, Sciences et Développement économique Canada applicables aux appareils radio exempts de licence. L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes:

(1) L'appareil ne doit pas produire de brouillage;

(2) L'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

ISED Radio Frequency Exposure Statement:

The device has been evaluated to meet general RF exposure requirements. The device can be used in mobile exposure conditions. The min separation distance is 20 cm.

ISED Déclaration d'exposition aux radiofréquences:

L'appareil a été évalué pour répondre aux exigences générales en matière d'exposition aux RF. L'appareil peut être utilisé dans des conditions d'exposition mobiles. La distance de séparation minimale est de 20 cm.

Operation of this device is restricted to indoor use only. (5150-5250MHz)

Le fonctionnement de cet appareil est limité à une utilisation en intérieur uniquement. (5150-5250MHz)

For Canada: The frequency stability of all transmission frequencies of U-NII-1, U-NII-3 meets the requirements of RSS-Gen Issue 5, Section 6.11, and the manufacturer states that their transmissions remain within the U-NII-1, U-NII-3 bands.

Pour le Canada: La stabilité de fréquence de toutes les fréquences de transmission U-NII-1, U-NII-3 répond aux exigences de la norme CNR-Gen, édition 5, section 6.11, et le fabricant déclare que leurs transmissions restent dans les bandes U-NII-1, U-NII-3.

EU Conformity Statement:



This product and - if applicable - the supplied accessories too are marked with "CE" and comply therefore with the applicable harmonized European standards listed under the RED Directive 2014/53/EU, the RoHS Directive 2011/65/EU and Amendment (EU)2015/863.



2012/19/EU (WEEE directive): Products marked with this symbol cannot be disposed of as unsorted municipal waste in the European Union. For proper recycling, return this product to your local supplier upon the purchase of equivalent new equipment, or dispose of it at designated collection points. For more information see: www.recyclethis.info



2023/1542/EU (battery directive): This product contains a battery that cannot be disposed of as unsorted municipal waste in the European Union. See the product documentation for specific battery information. The battery is marked with this symbol, which may include lettering to indicate cadmium (Cd), lead (Pb), or mercury (Hg). For proper recycling, return the battery to your supplier or to a designated collection point. For more information see: www.recyclethis.info

Potensic ATOM 2 Drone/飞行器

Model/型号: DSDR23A

FCC ID: 2BK8B-DSDR23A

IC ID: 32661-DSDR23A

CMIIT ID: 25Z449G85170

Nominal Voltage/标称电压: 7.7 V

Max Charge Voltage/充电限制电压: 8.8 V

Rated Capacity/额定容量: 2230 mAh

Rated Energy/额定能量: 17.18 Wh

Input/输入: 5 V \equiv 3 A



Potensic PT 1 Remote Controller/遥控器

Model/型号: DSRC23A

FCC ID: 2BK8B-DSRC23A

IC ID: 32661-DSRC23A

CMIIT ID: 25Z449G8U867

Nominal Voltage/标称电压: 3.6 V

Max Charge Voltage/充电限制电压: 4.2 V

Rated Capacity/额定容量: 5200 mAh

Rated Energy/额定能量: 18.72 Wh

Input/输入: 9 V \equiv 2 A



This device complies with Part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions: (1) This device may not cause harmful interference, and (2) This device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

EC REP Ocean Trading GmbH Anhalter Str.10, 10963, Berlin, Germany
E-mail: ear@oceantesting.de
Tel/Mobile: 0049-30/25758899

UK REP OCEAN SUPPORT LTD Amber, Office 119, Luminous House 300 South Row, Milton Keynes, MK9 2FR
E-mail: info@topoxun.com



Importer: Potensic SAS

EU contact address: 7 Place de l'Hôtel de Ville, 93600, Aulnay-sous-Bois Email: eu@potensic.com

Manufacturer/制造商: Shenzhen Potensic Intelligent Co., Ltd./深圳市博坦智能科技有限公司

Address/地址: 7/F, Building A5, Nanshan Intelligent Park, Nanshan District, Shenzhen, China/深圳市南山区南山智园 A5 栋 7 层

Web: <https://www.potensic.com>

Email: support@potensic.com

MADE IN CHINA



DANGER! Only suitable for ages 16+

GEFAHR! Nur für Personen ab 16 Jahren geeignet

PERICOLO! Adatto solo a persone di età superiore ai 16 anni

DANGER! Convient uniquement aux personnes âgées de plus de 16 ans

PERIGRO! Solo apto para mayores de 16 años

GEVAAR! Alleen geschikt voor personen van 16 jaar en ouder

FARA! Endast lämpligt för personer på 16 år eller äldre

PERIGRO! Adequado apenas para maiores de 16 anos

警告! 本产品仅供 16 岁及以上人士使用

警告! 本产品仅供 16 歲及以上人士使用

警告! この製品の対象年齢は 16 歳以上です

警告! 본 제품은 16세 미만 사용 금지



Warning! High-speed spinning propellers can cause serious injury!

Warnung! Schnell drehende Propeller können schwere Verletzungen verursachen!

ATTENZIONE! Le eliche che girano ad alta velocità possono causare gravi lesioni!

ATTENTION! Les hélices tournant à grande vitesse peuvent provoquer des blessures graves!

¡ADVERTENCIA! ¡Las hélices girando a alta velocidad pueden causar lesiones graves!

WAARSCHUWING! Snel ronddraaiende propellers kunnen ernstig letsel veroorzaken!

VARNING! Högfrevkventa snurrande propeller kan orsaka allvarliga skador!

ATENÇÃO! Hélices girando em alta velocidade podem causar ferimentos graves!

警告! 高速運轉的螺旋槳可能造成嚴重傷害!

警告! 高速運轉的螺旋槳可能造成嚴重傷害!

警告! 高速で回転しているプロペラを触ると重大な傷害を引き起こすリスクがあります!

경고! 고속으로 회전하는 프로펠러는 심각한 부상을 초래할 수 있습니다!



CAUTION! Please read the User Manual and relevant flight safety guidelines carefully before using the drone.

ACHTUNG! Bitte lesen Sie vor der Verwendung der Drohne sorgfältig das Benutzerhandbuch sowie die entsprechenden Flugsicherheitsrichtlinien.

ATTENZIONE! Prima di utilizzare il drone, leggere attentamente il Manuale d'uso e le linee guida sulla sicurezza del volo.

ATTENTION! Veuillez lire attentivement le manuel de l'utilisateur et les consignes de sécurité relatives au vol avant d'utiliser le drone.

¡PRECAUCIÓN! Lea atentamente el Manual de Usuario y las pautas de seguridad de vuelo antes de usar el drone.

LET OP! Lees de Gebruikershandleiding en de relevante veiligheidsrichtlijnen voor vuchten grondig door voordat u de drone gebruikt.

VARNING! Läs användarhandboken och relevanta flygsäkerhetsriktlinjer noggrann innan du använder drönaren.

CUIDADO! Leia atentamente o Manual do Usuário e as diretrizes de segurança de voo relevantes antes de usar o drone.

注意! 使用飞行器之前, 请熟读用户手册及相关飞行安全指南。

注意! 使用飞行器之前, 请熟读使用者手册及相關飛行安全指南。

注意! ドローンを使用する前に、取扱説明書および関連する飛行安全ガイドをよくお読みください。

주의! 드론을 사용하기 전에 사용자 설명서와 관련된 비행 안전 지침을 숙독하시기 바랍니다.

W przypadku jakichkolwiek pytań lub sugestii dotyczących niniejszego dokumentu prosimy o kontakt z Potensic poprzez wysłanie wiadomości na adres **support@potensic.com**

Potensic jest znakiem towarowym firmy Shenzhen Potensic Intelligent Co., Ltd.

Copyright © 2025 Potensic