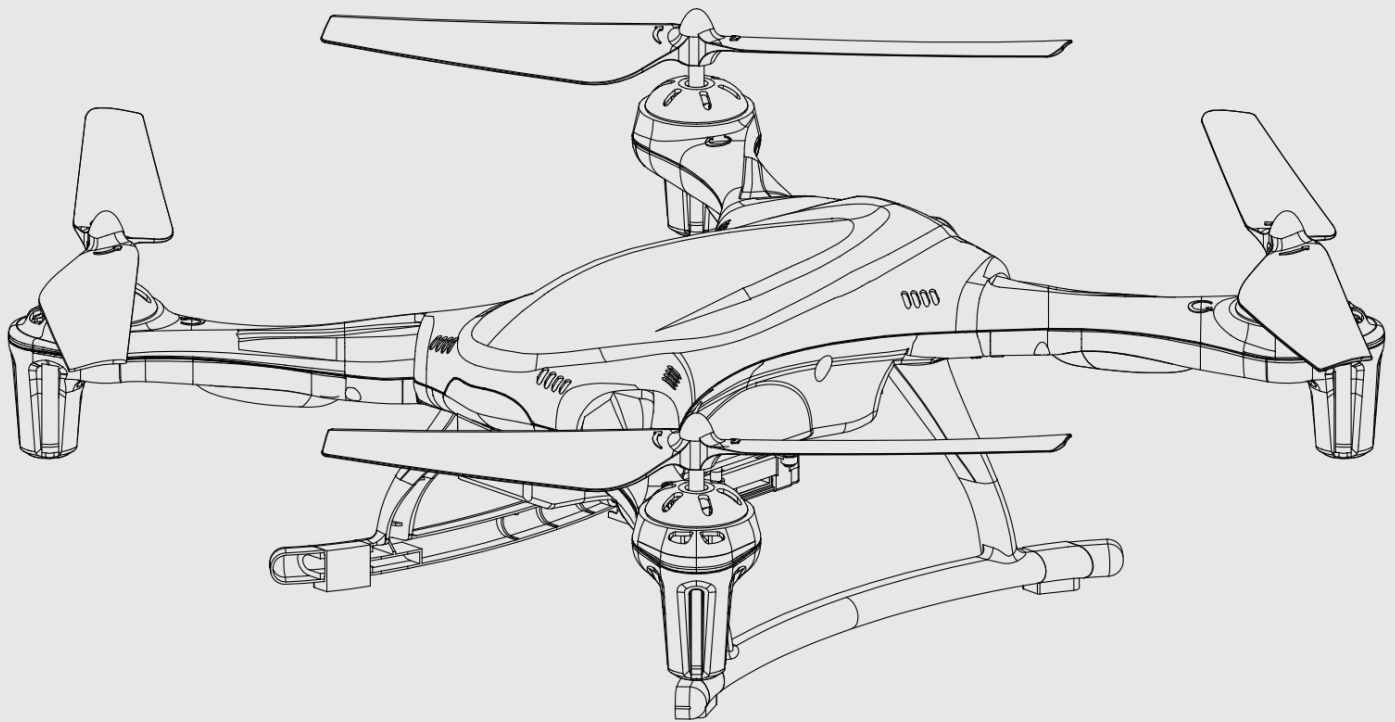




Nine Eagles®

Galaxy visitor 3 사용자 설명서

NE-MASF12 2.4GHz 4CH



GALAXY
VISITOR **3**

Transmitter system adopts SLT protocol



White and Black ----- New Fashion in the Sky

→ **FLYING IS A LIFE STYLE** ■ MASF1220140409

I 、 소개와 정보	
1. 소개	1
2. 비행시 중요포인트	4
3. 비행 전 준비사항	5
II 、 기본비행방법	
1. 비행 기본 지식	7
2. 기본 비행 연습	8
III 、 고급비행방법	
1. 일반 조종 모드와 지능형 조종 모드	10
2. 2개의 컨트롤 모드 스위치	12
3. 감도 스위치	12
4. 스로틀 채널의 세가지 세팅 (기본 세팅 : 레벨 기입 세팅)	13
5. 트리밍	14
6. 자동 복귀 기능	16
7. 자동 복귀 과정 중 기체의 진입 방향	17
8. 자동 복귀 중 기체 조종하기	17
9. 카메라 사용 방법	18
10. 다른 조종기로 사진/비디오 기능 설정	19
IV 、 유지보수	
1. 기체 구조(분해도)	21
2. 부품 리스트	22
3. 프로펠러 회전 방향 확인	23
4. 기체와 조종기간의 바인딩	23
5. 센서값 세팅	24
6. 자동 복귀 속도 조절	24
7. 모터와 메인보드 연결	25
V 、 안전성과 환경 보호	
경고 및 FCC 정보	26

나인이글 제품을 구매해 주셔서 감사합니다.

안전한 비행을 위해 비행 전 반드시 사용 설명서를 읽어주십시오.

지적재산권

제품과 메뉴얼에 대한 지적재산권은 Nine Eagles에 있습니다.

Nine Eagles사의 서면 동의 없이 기관 혹은 개인의 복제 행위는 불법입니다.



제품 기능

- 일반 조종 모드와 지능형 조종 모드 지원
(특허출원번호 : 201310193041.2)
- 스로틀 채널의 세가지 세팅
: 레벨 기입 세팅, 고도 유지 세팅, 일반 세팅
- “전/후면 구분 없는 비행” 인 지능형 조종모드로 인해 쿼드콥터를 처음 접하는 입문자들도 쉽게 비행을 즐길 수 있습니다.
- 자동 복귀 기능 - 비행체 조종이 불가능할 때의 안전 장치
- 정지 기능
- 마이크로 디지털 비디오/카메라 장착 (옵션)
- 컬러 LED 지시등
- 최신 유행의 화이트와 블랙 계열 디자인
- 고도 센서 장착
- 신호 분실 보호 기능

I . 소개와 정보

1. 소개

(1) 소개

갤럭시 비지터 3는 새로운 2.4GHz 4Ch 소형 쿼드콥터(이후로는 기체로 표기합니다.), 최신 9축 자이로 안정화 시스템을 적용하여 탁월한 조종 비행 성능을 보여줍니다. 손쉬운 조작, 안정적인 비행으로 갤럭시 비지터 3는 입문자에게 최고의 선택이 될 것입니다.

본 제품은 기동성 조절이 가능하여 조종자의 비행 실력에 따라 보다 높은 스티어링과 즐거움을 즐길 수 있도록 감도를 높게 설정할 수 있습니다. 바람세기 정도가 3(대략 12~19km/h)에서도 야외 비행이 가능합니다. 나인이글의 독자 기술로 개발된 미니 레저용 쿼드콥터는 실내 및 실외에서도 비행이 가능합니다. 작은 크기, 가벼운 중량, 높은 안정성으로 본 제품은 비행시에 더 큰 즐거움과 재미를 선사합니다.

(2) 보증 및 기술지원

나인이글의 모든 제품은 정밀하고 엄격하게 점검 및 테스트 진행 후 출고 됩니다.

제품 관련 기술 지원과 부품의 구매는 나인이글 한국 총판 엑스캡터에 문의하여 주십시오. (1599-0658)

제품에 사용된 각각의 부품에 대한 정보가 궁금하시다면 사용설명서 21~22 페이지를 참고하십시오.

(3) RTF 키트 구성품

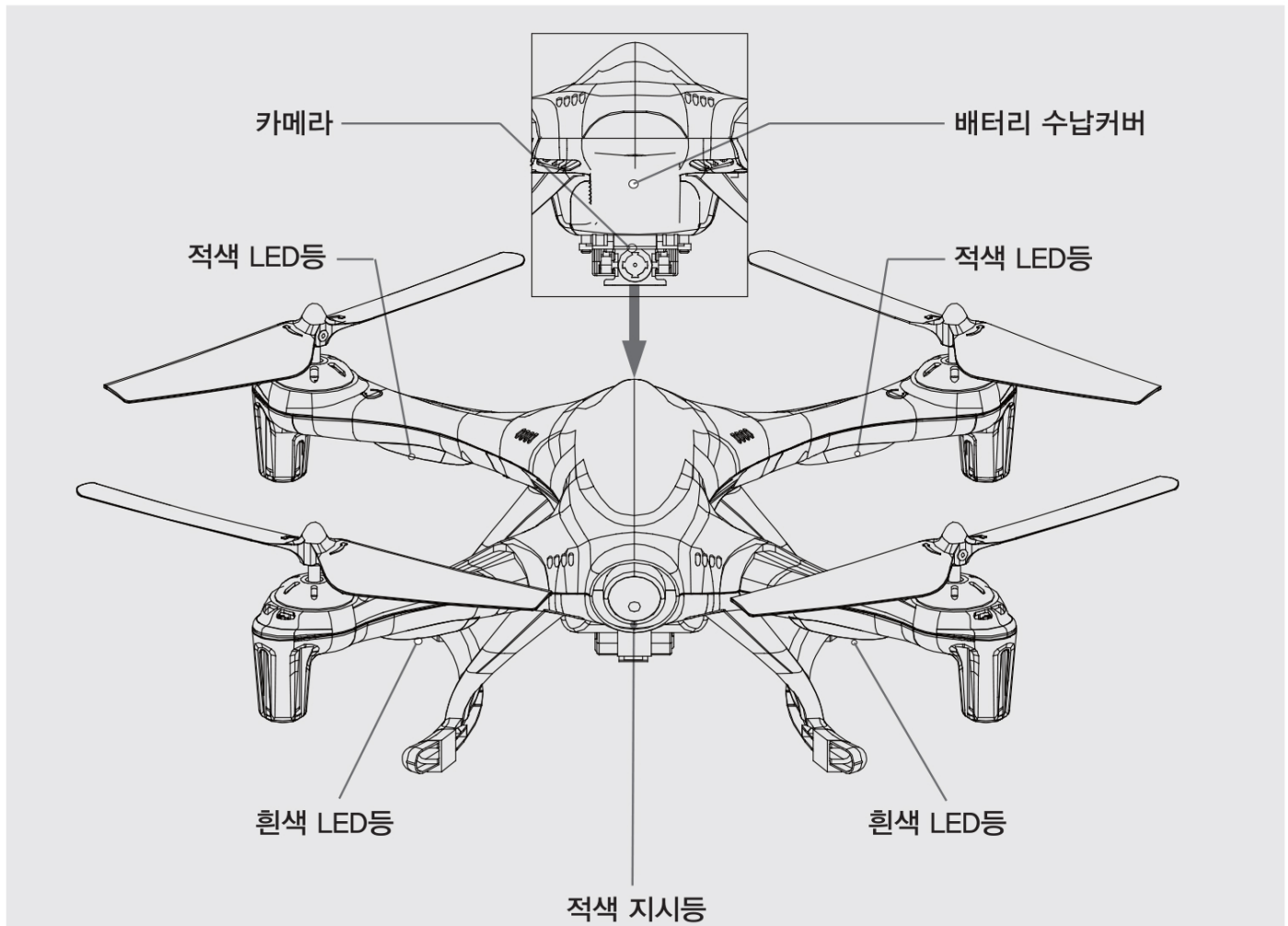


제품구성	수량
①. 갤럭시 비저터 3	1
②. 4채널 조종기	1
③. 카메라 (옵션)	1
④. 2기가 마이크로 SD 카드 (옵션)	1
⑤. 카드 리더기 (옵션)	1
⑥. AA 배터리	4
⑦. 프로펠러	4

제품구성	수량
⑧. 전용 드라이버	1
⑨. 리튬폴리머 배터리	1
⑩. 사용자 메뉴얼	1
⑪. 나사 패키지	1
⑫. 어댑터	1
⑬. 충전기	1

주 의 카메라, SD카드와 카드 리더기 포함 여부는 구매 제품에 따라 다를 수 있습니다.

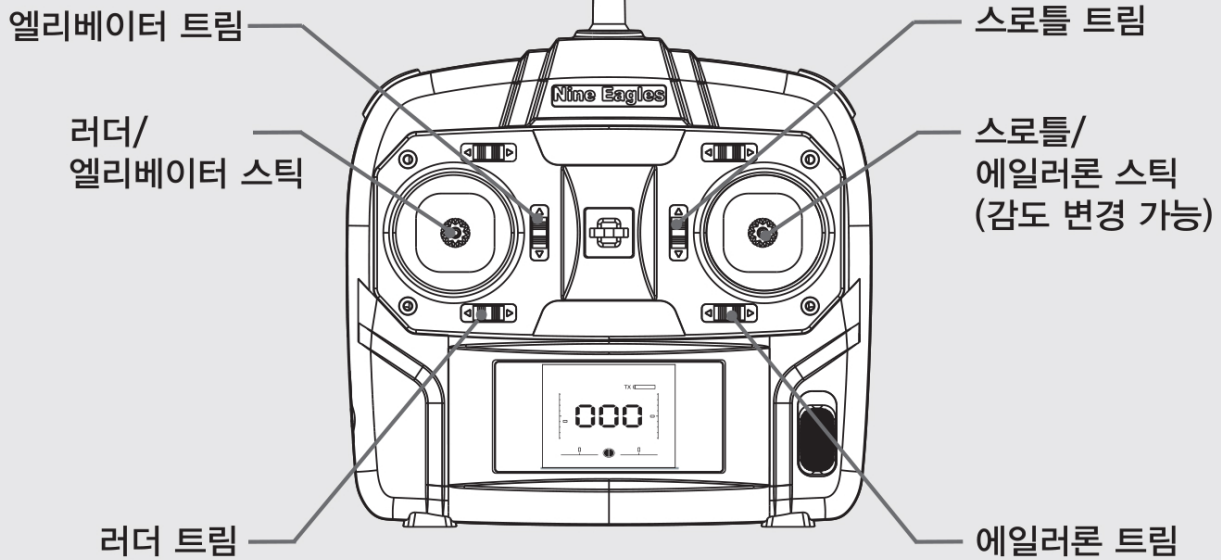
■ 기체 소개



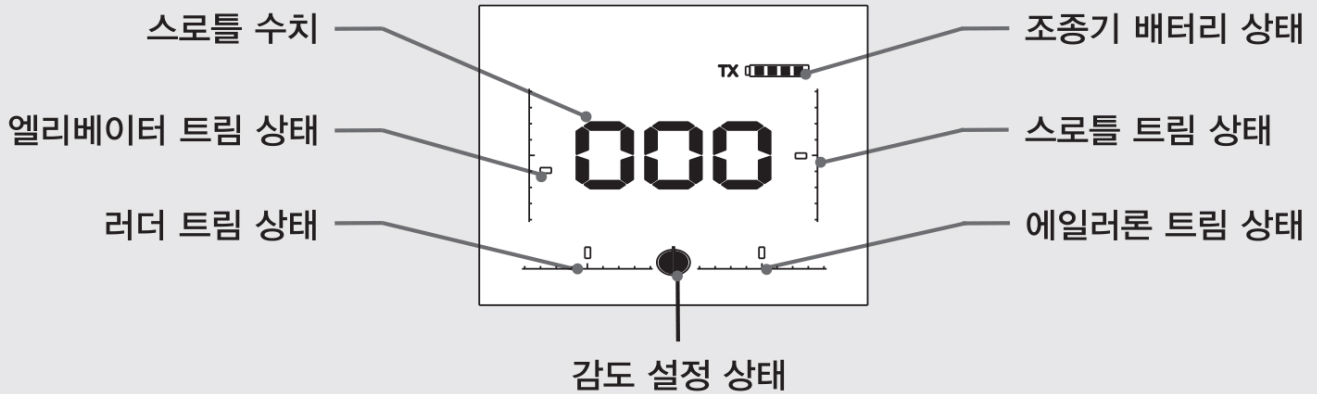
■ 조종기 소개

(참고 : 조종기 모드 전환은 불가능합니다.)

① 전면 (모드1 기준)

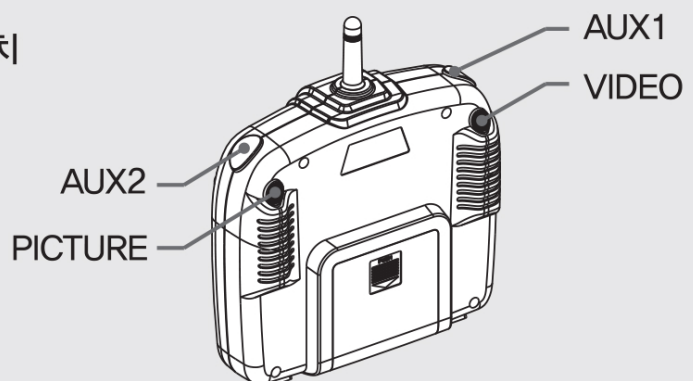


② LCD 화면



③ 후면

- AUX 2 버튼 : 스스로트 모드 세팅 스위치
- AUX 1 버튼 : 헤드리스 비행 모드/ 자동 복귀 스위치
- VIDEO 버튼 : 비디오 촬영 스위치
- PICTURE 버튼 : 사진 촬영 스위치



주의

지자계의 센서가 조종기에 내장되어 있습니다. 조종기를 작동시킬 때, 조종기를 가만히 두고 조종기와 기체가 3초 이상 정지해 있는 것을 확인해 주십시오. 이때 지자계의 센서가 초기화 됩니다. 그렇게 하지 않고 초기화 되는 중에 조종기와 기체를 작동시키면, 비행 성능에 영향을 미치게 됩니다.

(4) 상세 제원

① 쿼드콥터 상세제원

메인 로터 직경 : 5.8" (147mm)
 전체 길이 : 6.4" (163mm)
 전체 폭 : 6.4" (163mm)
 전체 높이 : 6.0" (78mm)
 총 중량 : 약 135g

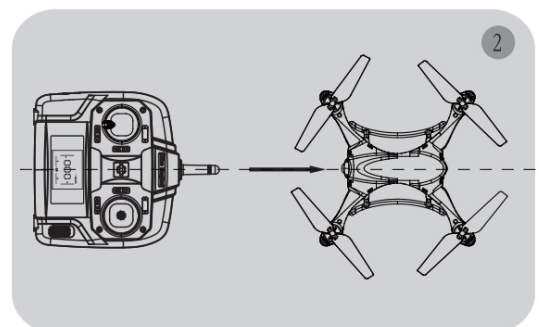
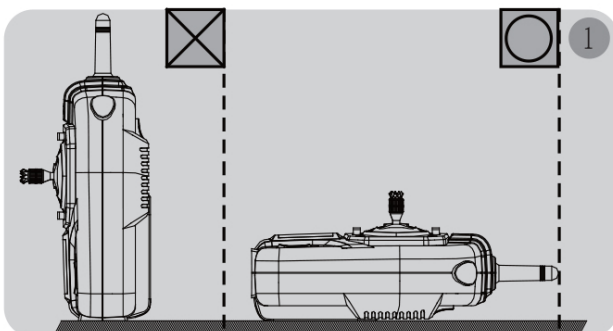
조종기 사양
 모델번호 : NE-TXOS215-BF(4채널 2.4GHz)
 수신기 : NE-MASF12
 모터 시스템 : ϕ 8.5 코어리스 모터 4개
 배터리 : 3.7V 1200mAh 리튬폴리머 배터리

② 카메라 상세제원

메모리 : 32G 마이크로 SD카드까지 사용 가능
 크기 : 길이 40mm x 넓이 20mm x 높이 8mm
 비디오 코덱 : Motion JPEG, 1280 x 720, 30fps, 파일확장자 : avi
 오디오 코덱 : PCM S16 LE, mono
 정지화면 캡처 : 1280 x 720, 96 dpi, 파일확장자 : jpg

2.비행시 중요포인트

1. 조종기를 켤 때 조종기를 가만히 3초 이상 정지 시켜 주세요. (그림 1)
2. 기체에 리튬폴리머 배터리를 장착 후, 기체를 가만히 두고 적색 LED 지시등이 켜질때까지 기다려 주세요. 기체가 자가시험을 통과하기 까지는 다소 시간이 필요합니다.
3. 이륙시에는 조종기 안테나의 방향이 기체의 적색 LED 신호등을 가리키도록 하세요. 기체와 조종기가 2번 그림과 같이 일직선상에 있도록 확인하세요.



- ④. 지능형 비행모드로 비행시에 조종기의 방향이 항상 기체를 바라보도록 해주세요. 즉 기체가 포지션을 변경할 때 조종기도 포지션을 따라가도록 변경 해주어야 합니다.
- ⑤. 기체가 이륙시에 일반 조종모드에서는 적색 LED 지시등이 켜지고, 지능형 조종 모드에서는 적색 LED 지시등이 깜빡거려야 합니다. 적색 LED 지시등이 켜지지 않은 경우 이륙하지 마십시오.

3.비행 전 준비사항

(1)조종기 배터리 장착

- ①.조종기 뒤쪽 배터리 커버를 열어줍니다.
- ②.4개의 AA 배터리를 올바른 방향으로 장착합니다.
- ③.배터리 커버를 닫습니다.

(2)리튬 폴리머 배터리 충전

- ①. 파워서플라이를 알맞는 전원에 연결합니다.
- ②. 파워서플라이를 알맞는 전원에 연결하셨다면, 반대편 어답터에 전용 충전기를 연결하세요.
- ③. “+” 나 “-” 중 해당하는 충전 전류를 선택하고 “START” 버튼을 누르세요.
- ④. 배터리를 충전기 슬롯에 올바르게 연결하세요. (이미지 참조)
- ⑤. “START” 버튼을 눌러 충전을 시작하세요.



일반적인 작동에서 LED 기능

- a. LED가 한 개만 켜졌을 때 - 충전 전류 표시
- b. LED가 한 개만 깜빡거릴 때 - 충전 중
- c. 모든 LED가 깜빡거릴 때 - 충전 완료

참고 : 1셀 리튬 폴리머 배터리를 3C charge rate 이상 충전하는 것을 권장하지 않습니다. 다른 사양의 배터리에 관하여 다음과 같이 세팅하세요.

- 배터리 잔량이 1000mAh 이하일 때 - 1.2Amps 선택
- 배터리 잔량이 1200mAh 정도일 때 - 1.4Amps 선택
- 배터리 잔량이 1500mAh 정도일 때 - 1.8Amps 선택

알람 부저 기능

- ①. 반드시 제공한 전용 파워 서플라이를 사용하십시오. (다른 제품 사용시 보증하지 않습니다.)

- ②. “+” “-” 버튼을 눌렀을 때 “띠” 소리가 나며, 배터리 삽입 시 “띠” 소리가 납니다. 충전이 끝나면, “띠, 띠” 소리가 나며 30초동안 지속됩니다.
- ③. 과충전이나 과방전된 배터리를 충전하려고 하면 “START” 버튼을 누르기 전 “띠, 띠” 소리가 납니다.

배터리 충전 시, 반드시 해당 제품의 충전기와 어댑터를 사용 하세요.(화재의 원인이 됩니다.)

- ①. 충전기에 전원을 공급할 때 적절하지 않은 AC를 DC 어댑터와 전원 공급장치로 보내지 마십시오.
- ②. 주의 : 전원 공급장치가 전원에 연결되어있지 않은 상태에서 과충전 되거나 과방전된 배터리를 연결하지 마십시오. 배터리에 손상이 갈 수 있습니다.
절대로 어댑터/파워서플라이 주변을 벗어나거나 주변에 사람이 없는 상태에서 충전기를 연결하지 마십시오. 항상 화재에 주의하셔야 합니다.
리튬 폴리머 배터리는 초기불량 외에는 보증하지 않습니다.

(3) 외관 확인

기체의 외관에 손상이 없는지, 결함은 없는지, 프로펠러에 문제가 없는지 확인하십시오.

(4) 조종기와 기체 켜기

주의 : 조종기와 기체를 켜실 때 아래의 항목을 잘 따르십시오. 그렇지 않으면 오작동 될 수 있습니다.

- ①. 스로틀 스틱이 가장 아래에 있는지 확인하세요.(스로틀 값이 0이 되어야 합니다.)
- ②. 조종기의 전원을 켜고 조종기를 3초 이상 움직이지 마십시오.
- ③. 기체의 배터리 커버를 연 후 배터리를 기체의 전원 소켓에 연결하십시오.(플러그 방향에 주의하세요!) 그리고 난 후 기체가 정지해 있는지 확인하세요.
- ④. 자가 시험이 끝나면 적색 LED등이 켜집니다.
- ⑤. 리튬 폴리머 배터리를 배터리 수납 공간에 밀어넣고, 배터리 커버를 닫으세요. (그림 참조)



(5) 전원 검사

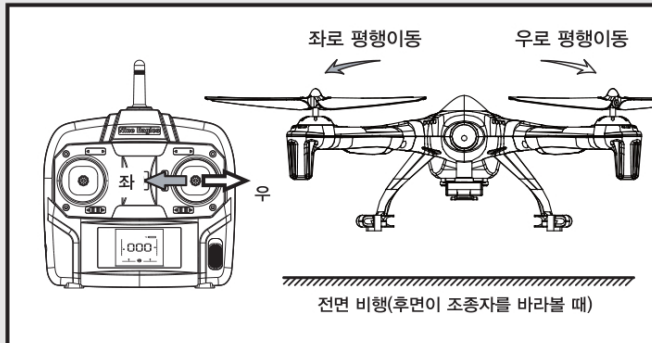
1. 기체의 아랫부분을 손으로 잡고 스로틀 스틱을 천천히 올리세요. 4개의 프로펠러가 돌기 시작하고 점차 속도가 증가하는데, 이때 기체의 진동이 없어야 합니다. 스로틀 스틱이 가운데쯤 위치한 상태에서 다른 스틱을 움직이게 되면, 회전 속도가 변화하는 것을 확인할 수 있습니다.
2. 스로틀 스틱이 중앙에 위치하고 다른 스틱을 움직이지 않은 상태에서 기체를 약간 흔들면, 4개의 프로펠러 회전 속도가 변해야 합니다.
3. 스로틀 스틱을 맨 밑으로 내린 후, 기체의 전원을 끈 후에 조종기의 전원을 끄면 점검이 완료됩니다.

주 의

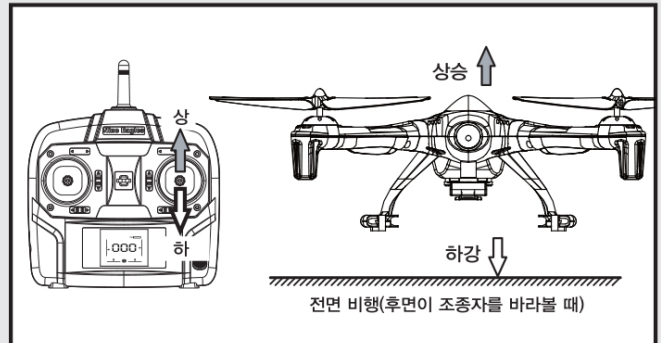
점검하는 동안 기체가 위에 기술된 내용대로 반응하지 않는다면, '유지보수' 항목 내용에 따라 진행하여 주십시오.

II. 기본 비행 방법

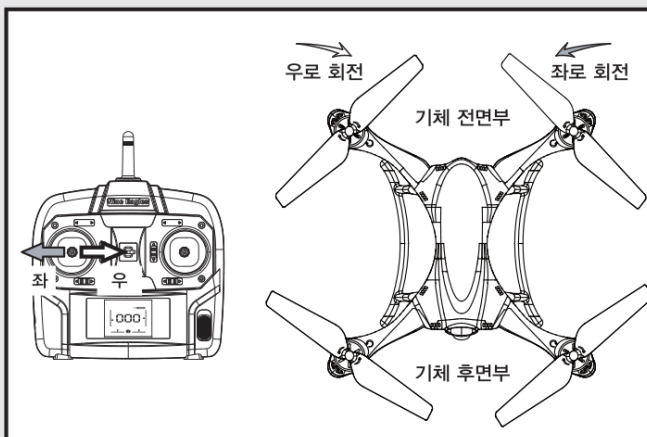
1. 비행 기본 지식



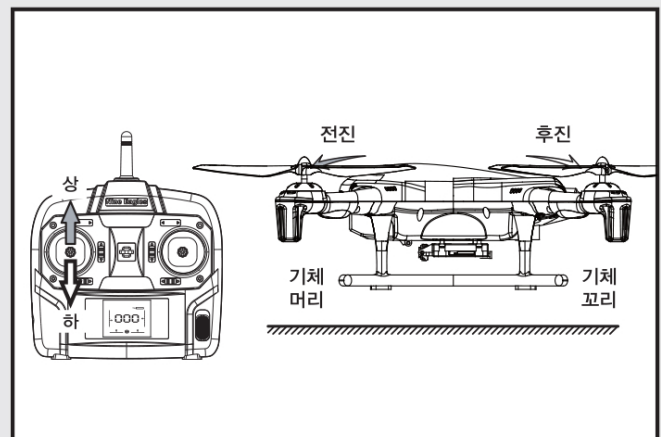
1. 에일러론 스틱을 좌/우로 움직이면, 기체도 좌/우로 평행이동 하게 됩니다.



2. 스로틀 스틱을 상/하로 움직이면, 기체가 상승/하강 하게 됩니다.



3. 러더 스틱을 좌/우로 움직이면, 기체도 좌/우로 기수방향이 바뀝니다.



4. 엘리베이터 스틱을 상/하로 움직이면, 기체가 전진/후진 하게 됩니다.

주 의 상기의 4가지 움직임 중 “그림 4” 에서 기체의 전면이 왼쪽을 향할 경우, 컨트롤러가 전진을 지시하여도 전면이 아닌 왼쪽으로 비행하게 됩니다. 그러므로 기체의 조종은 기체에 탑승했다고 가정하고 비행 조작을 진행하여야 합니다.
초보자 분들은 기체의 전면방향이 항상 앞쪽을 향하도록 비행 연습을 진행하셔야 하며, 그렇지 않을 시에 기체의 이상 현상과 추락의 원인이 됩니다.

주 의 조종기와 기체에 자기 센서가 장착되어 있으므로 자력이 있는 물체와는 떨어져 비행하셔야 하며 고도유지에 신경을 쓰셔야 합니다. 사용자는 시간이 지날수록 비행 기술이 향상 될 것입니다.

2. 기본 비행 연습

(1) 비행 공간

적절한 비행장소를 선택하세요. 예를 들면 장애물이 없는 큰 거실이 좋습니다. 비행 입문자의 경우 실외에서의 비행을 원한다면, 바람이 잔잔하고 나무 혹은 전신주나 기타 장애물이 없는 장소를 선택하여야 합니다.

(2) 비행 연습

- ① 기체와 조종기의 점검을 마친 후, 조종기와 기체의 전원을 연결합니다.
- ② 기체의 후면이 조종자를 바라보도록 하고 2m 전방에 기체를 위치합니다.
- ③ 기체가 이륙할때까지 스로틀 스틱을 천천히 올렸다가 순간 과감하게 올려줍니다. 비행할 수 있는 고도까지 이륙했다면 스로틀 스틱을 고정합니다. 최적의 고도는 지상에서 약 0.5m 입니다.
기체의 상태에 유의하여 주시고 기체가 안정되도록 필요한 기능을 작동하여 주십시오. 만약 기체가 불안정하다면(진동 혹은 조종 불가) 즉시 스로틀을 내려 착륙시켜야 합니다.
- ④ 입문자의 경우 기체의 고도에 유의하여 비행하여야 하는데, 지면에서 약 0.5m (무릎에서 허리 사이의 높이) 정도의 고도가 적합합니다. 0.3m 이하로의 비행은 피하여야 하는데, 이는 날개의 회전시 아래쪽으로 발생하는 와류의 영향으로 기체가 불안정해지기 때문입니다. 또한 고도가 너무 높을 경우 충돌할 수 있는 위험이 있으니 주의하셔야 합니다.
- ⑤ 사용자가 고도 유지 및 안정적인 이륙 및 착륙이 가능하다면, 비행 방향 조종 연습 단계로 넘어가셔도 됩니다. 항상 기체의 후면을 바라보도록 연습하세요.
- ⑥ 비행 스킬 : 비행체의 방향에 유의하여 주십시오. 최초 시점에 대비하여 올바른 방향으로 올바르게 스틱을 움직여 주세요.

주 의

- ① 리튬 폴리머 배터리의 잔량이 없다고 확인되면 즉시 비행을 멈추고 기체를 착륙시키세요.
:일반적으로 배터리의 잔량이 없을 때 스로틀을 올려도 0.5m 이하로 날게 됩니다. 비행 전, 반드시 배터리를 완충시킨 후 비행을 하셔야 합니다.
- ② 비행이 끝나면 즉시 기체에서 배터리를 분리하신 후, 조종기의 전원을 끄셔야 합니다.
- ③ 만약 비행 중 장애물과 충돌하게 되면, 스로틀 스틱을 아래로 당겨서 추가적인 피해를 방지해야 합니다. 충돌 후 기체 부품의 파손 여부를 반드시 확인해주세요.
- ④ 배터리를 기체에서 분리 후, 장시간 배터리를 보관하고자 한다면 배터리의 전압이 3.8V 이하가 되지 않도록 확인하세요. 또한 AA 배터리를 제거한 후 보관하세요.

(3)정지 기능

갤럭시 비지터3은 정지 기능이 있습니다. 일반적인 기체는 한쪽 방향으로 비행을 하고 있을 때, 예를 들면 전면으로 비행 중이고 조종기의 에일러론/엘리베이터 스틱이 가운데에 위치해있다면, 기체가 호버링 상태로 돌아오기까지 관성의 법칙에 의해 계속해서 일정거리를 앞으로 비행하게 됩니다.

그러나 갤럭시 비지터3은 멈춤 기능이 있어 조종기의 에일러론/엘리베이터 스틱을 놓으면

갤럭시 비지터3은 즉시 비행을 멈추고 그자리에서 호버링하게 됩니다.

갤럭시 비지터3의 멈춤 기능은 추락의 가능성을 현저하게 감소시켜 줍니다.

단, 외부 바람의 영향에 의하여 움직임과 오차범위는 있습니다.

(4)신호 끊김 보호 기능

비행 중 신호가 끊겼을 때 (기체가 조종거리를 벗어나거나, 조종기의 전원이 꺼지거나, 신호가 교란되는 등의 상황) 기체는 신호 끊김 보호 모드로 진입합니다. 이 모드에서 기체는 2~3미터의 고도에서 5초가량 호버링 후에 착륙합니다.

Ⅲ. 고급 비행 방법

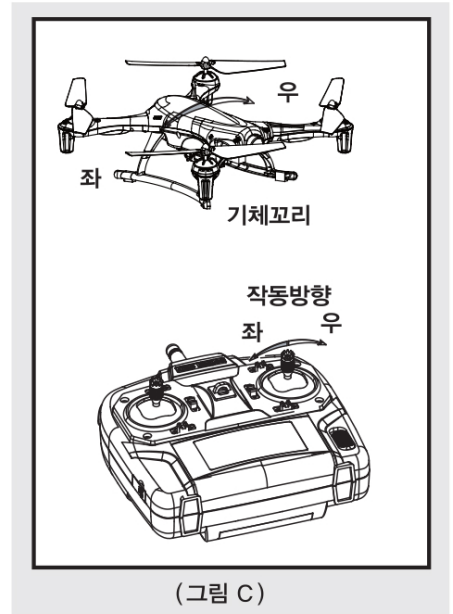
1. 일반 조종 모드와 지능형 조종 모드

전통적으로 기체의 조작은 조종자가 기체에 탑승한 느낌으로 진행 하는데, 조종기의 신호를 수신하여 조종기가 지시한 방향으로 기체가 움직이게 됩니다. 이를 ‘조종자 모드’ 또는 ‘일반 조종모드’ 라고 부릅니다.

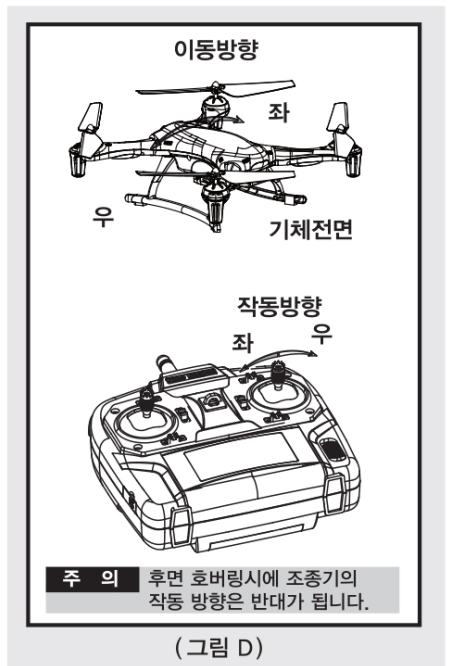
이 조종방법은 기본 비행법 페이지에 상세히 기술되어 있습니다.

조종기의 에일러론 스틱을 조작했을 때, 기체의 동작 방향은 조종기의 스틱 조작에 따라 움직이게 됩니다. (그림 C)

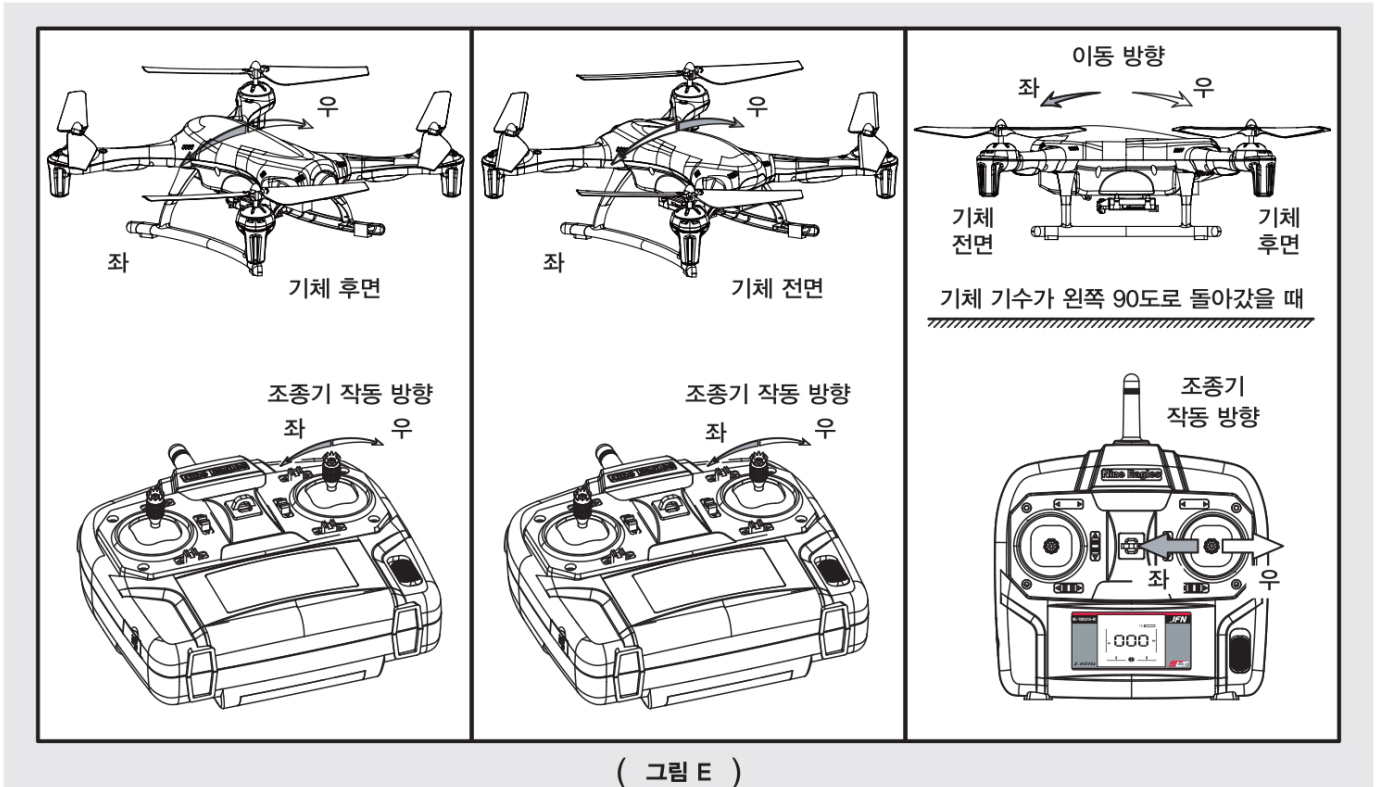
기체가 공중에서 방향을 변경해서 기체의 전면이 조종자를 향할 때 (후면 호버링 기준) 조종기의 에일러론 스틱을 좌우로 움직이면 조종자의 관점에서 바라본 기체의 움직임과 조종기를 작동하는 방향 은 서로 반대입니다.



따라서 후면 호버링 시에 조종을 하면 기체의 방향이 다르게 움직이는 것을 보실 수 있을 것입니다. (그림 D) 엘리베이터 스틱을 밀거나 당기는 것 또한 에일러론 스틱과 비슷합니다. 기체가 공중에서 기수를 변경하면, 기체의 이동 방향은 조종기의 관점으로 움직입니다. 따라서 조종자는 공중에서 기체의 방향을 구별해야 합니다. 조종자는 ‘파일럿 조종모드’ 에 따라 기체를 조종해야 합니다. 이 조종법이 초보자에게 상대적으로 어려운 이유는, 멀티로터 기수의 방향을 인지하기 어렵기 때문입니다. 이런 점을 고려해 ‘지능형 조종 모드’ 를 탑재하였습니다.



지능형 조종 모드 : 이 모드로 기체를 조종할 때, 기수의 방향은 문제가 되지 않습니다. 기체가 어떤 방향으로 서있던지 스틱이 움직이는 방향으로 기체가 움직이게 됩니다. (그림 E 참조)



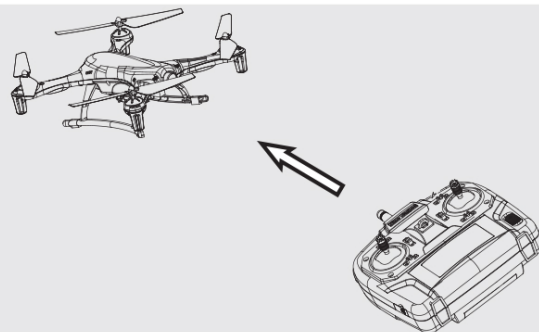
주 의

기체가 90도 왼쪽으로 돌게되었을 때, 기수는 왼쪽을 바라봅니다. 이때 에일러론 스틱을 좌/우로 움직이면 기체 또한 조종자의 관점에서 좌/우로 움직이게 됩니다. 이것이 지능형 조종 모드 입니다.

‘지능형 조종 모드’ 에서 조종자는 기체 머리의 방향을 주의깊게 관찰하지 않아도 어떤 방향이던지 비행하고 싶은 방향으로 스틱을 조종하면 됩니다. 더 이상 ‘기체 전면’ 의 개념이 없기 때문에 ‘헤드리스 비행 모드’ 라고도 불립니다.

주의 :

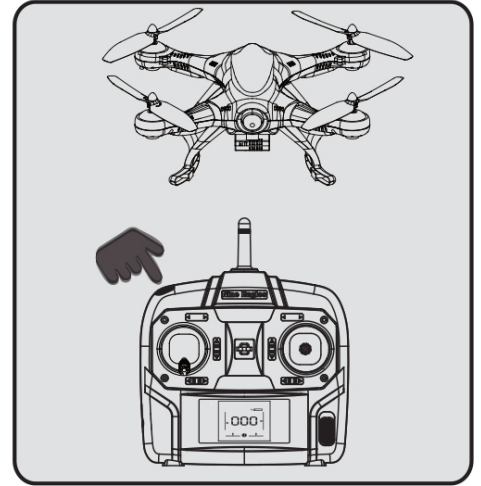
지능형 조종 모드로 비행 중에는 조종기의 방향이 항상 기체를 바라보도록 확인하십시오. 그렇지 않으면 기체의 이동 방향이 정확하지 않을 수 있습니다. (우측 그림 참조)



2. 2개의 컨트롤 모드 스위치

기체에 전원을 연결한 후, AUX 1 버튼을 1초가량 누르면 지시등이 변하는 것을 확인할 수 있습니다. 이 버튼을 사용하여 일반 조종 모드 및 지능형 조종 모드로 전환할 수 있습니다 (우측 그림 참조)

초보자의 경우 비행 중에 모드 변경을 하지 말고, 비행 전에 모드 변경을 하는 것을 권장 드립니다.



(그림)

(1) 일반 조종 모드 상태

일반 조종 모드에서는 적색 LED 지시등이 켜지고, 기체의 전/후/좌/우 방향으로 조종자의 작동 방향에 따라서 움직입니다.

(2) 지능형 조종 모드 상태

지능형 조종 모드에서는 적색 LED 지시등이 빠르게 깜빡거리고, 조종자의 전/후/좌/우 방향을 기준으로 조종기의 작동 방향에 따라 기체가 움직입니다.

주의 지능형 조종모드 중 조종기 안테나의 방향은 기체 후면의 적색 LED 지시등을 향하게 하여야 합니다.

3. 감도 스위치

이 제품은 비행 감도 조절 기능을 내장하고 있습니다.



고감도



저감도

- ① 조종기의 전원을 켭니다.
- ② 조종기 LED 화면에 보이는 현재 감도를 확인하게 되면 고감도(원)와 저감도(반원)를 확인하실 수 있습니다.
- ③ 에일러론 스틱을 한번 누르면, 비프음과 함께 감도 변경이 가능합니다.
 사용자가 입문자라면 저감도(반원) 설정을 선택하시고, 사용자가 중급자 이상이라면 고감도(원)를 선택하시는 것을 권장합니다.
 감도조절에 대한 상세한 정보는 엑스콥터 웹사이트의 정보자료실을 참조 하십시오.
<http://www.xcopter.com>

4. 스로틀 채널의 3가지 세팅

- (1) **레벨 기입 세팅** : 이 모드에서는 최대 스로틀 값을 특정 값으로 정할 수 있습니다. 조종자가 가장 높은 위치까지 스로틀 스틱을 올려도, 갤럭시 비저터 3은 단지 몇 미터 높이로밖에 상승하지 않습니다. (2~3미터 가량) 만약 스로틀 스틱을 아래로 내리면, 기체는 그에 따라 위치를 낮출 것입니다. 이 모드에서는 초보자가 기체를 조종할 때 기체 손상 및 충돌을 방지해줍니다.
- (2) **고도 유지 세팅** : 이 모드에서 만약 조종자가 스로틀 스틱을 특정 위치로 눌렀다가 빠르게 가운데로 이동하면, 기체는 일정 고도를 유지하며 호버링하고 스로틀은 특정 값을 유지합니다.
- (3) **일반 세팅** : 이 모드에서는, 다른 쿼드콥터와 동일하게 작동합니다.

고도 유지 세팅 방법 : 레벨 기입 상태에서, AUX 2 버튼을 한번 누르시면 꼬리쪽 적색 LED 불빛이 빠르게 깜빡이다 꺼진 후 2번 반짝 거립니다. 그 후에 LED 불빛이 켜지면 고도 유지 세팅이 된 것입니다.

일반 세팅 방법 : 고도 유지 세팅에서, AUX 2 버튼을 한번 누르시면 꼬리쪽 적색 LED 불빛이 빠르게 깜빡이다 꺼진 후 3번 반짝 거립니다. 그 후에 LED 불빛이 켜지면 일반 세팅이 된 것입니다.

레벨 기입 세팅 방법 : 일반 세팅에서, AUX 2 버튼을 한번 누르시면 꼬리쪽 적색 LED 불빛이 빠르게 깜빡이다 꺼진 후 1번 반짝 거립니다. 그 후에 LED 불빛이 켜지면 레벨 기입 세팅이 된 것입니다.

주 의

세 가지 스로틀 설정을 전환할 때, 기체가 바닥에 정지 상태 (프로펠러 회전이 멈춘 상태)로 있어야 합니다. 기체가 비행 중일 때 스로틀 설정을 변경하지 말아 주십시오.

또한 되도록 일반 조종 모드에서 스로틀 설정을 변경하는 것을 권장합니다. 만약 지능형 조종 모드에서 스로틀 세팅을 전환하면, 지속적으로 깜빡이는 꼬리쪽 적색 LED 빛 때문에 깜빡이는 횟수를 계산하기가 어렵습니다.

5. 트리밍

비행 중, 기체가 한쪽으로 쓸림 현상이 있을 경우 조종기상의 트림 버튼을 이용하여 이를 조절할 수 있습니다. (스로틀 트림 제외)

트리밍에 대한 상세한 정보는 엑스콥터 웹사이트의 정보자료실을 참조 하십시오.

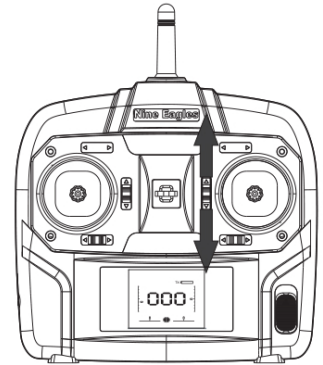
<http://www.xcopter.com>

처음 비행을 하기전에, 스로틀 트림을 제외한 나머지 트림 레버들이 중앙(0점)에 위치해야 합니다. 스로틀 트림은 항상 아래에 있거나 기체의 프로펠러가 회전하지 않도록 당겨줘야 합니다.

참고 : 기체에 스로틀 페일 세이프가 내장되어 있습니다. 트림 탭이 가운데 위치하고 스로틀 스틱을 당겨 초기 작동이 될 때 까지 기체의 프로펠러는 회전하지 않아야 합니다.

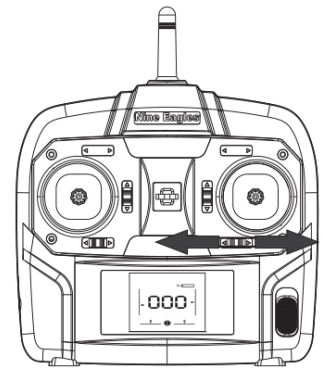
스로틀 트림 조정

만일 스로틀 스틱을 올리지 않았는데도 프로펠러가 회전하거나, 혹은 스로틀을 올렸는데도 회전하지 않는다면 스로틀 트림 조절이 필요합니다. 만일 스로틀 스틱을 올리지 않았는데 프로펠러가 회전한다면, 돌아가지 않을때까지 스로틀 트림을 내려줍니다. 또한 스로틀 스틱을 올렸는데도 회전하지 않는다면, 스로틀 트림을 프로펠러가 회전할 때까지 올려줍니다.



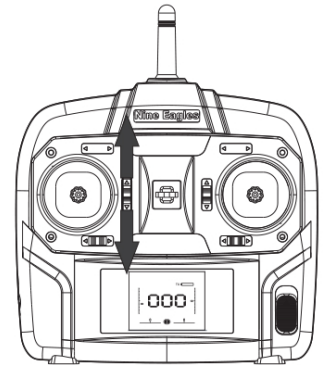
에일러론 트림 조정

만약 기체가 에일러론 조종을 하지 않았는데도 좌측 혹은 우측으로 이동한다면, 에일러론 트림을 조절하세요. 만약 좌측으로 움직인다면, 에일러론 트림을 기체가 멈출때까지 우측으로 밀어주세요. 또한 우측으로 움직인다면 에일러론 트림을 기체가 멈출때까지 좌측으로 밀어주세요.



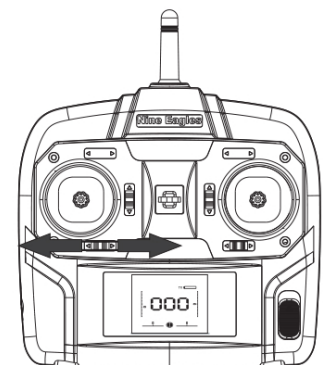
엘리베이터 트림 조정

만일 호버링 중에 엘리베이터 조종을 하지 않았는데도 기체가 전진/후진 하려고 한다면 전/후진 엘리베이터 트림을 조절하세요. 만약 전진하려고 한다면, 엘리베이터 트림을 기체가 멈출때까지 아래로 밀어주세요. 또한 후진하려고 한다면 엘리베이터 트림을 기체가 멈출때까지 위로 밀어주세요.



러더 트림 조정

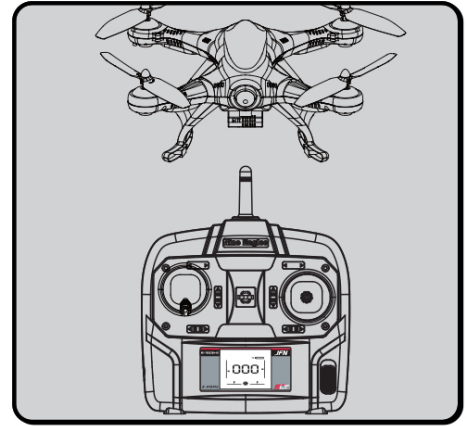
만약 호버링 중에 러더 조종을 하지 않았는데도 기체의 기수가 돌아간다면, 러더 트림값을 조절하세요. 기체의 전면부분이 왼쪽에 있으면, 기체가 멈출때까지 러더 트림을 우측으로 밀어주세요. 또한 기체의 전면부분이 오른쪽에 있으면 기체가 멈출때까지 러더 트림을 좌측으로 밀어주세요.



6. 자동 복귀 기능

(1) 자동 복귀 기능이란?

자동 복귀 기능은 비행중 어떤 고도나 방향, 어떤 모드에 있더라도(일반 조종 모드/지능형 조종 모드) AUX 1 버튼을 빠르게 누르면 즉시 사용자에게 되돌아 오는 기능을 의미합니다.



(사진)

(2) 자동 복귀 기능은 언제 사용하나요?

기체가 사용자로부터 매우 멀리 떨어져있어 사용자가 비행 고도를 잘 확인할 수 없을 때, 사용자는 AUX 1 버튼을 즉시 눌러서 기체가 스스로 돌아오기까지 기다려야 합니다. 자동 복귀 기능 모드로 바뀌면, 꼬리쪽 적색 신호등이 천천히 깜빡입니다.
(우측 그림 참조)

(3) 자동 복귀 기능 사용시 주의사항

- ①. 일반적인 사람의 평균 신장보다 현저하게 높이 날려야 합니다.
- ②. 조종기가 기체를 정확히 바라보도록 놓고, 둘 사이에 장애물이 없어야 합니다.
- ③. 기체가 조종자의 머리 위로 지나갈 때, 조종자는 즉시 돌아서야 합니다. 조종기가 기체를 정확히 바라보도록 하지 않으면 기체는 조종자의 머리를 지나 멀리 날아가버릴 것입니다.
- ④. 자동 복귀 기능은 10 평방미터 이상의 넓은 공간에서 사용하셔야 합니다.

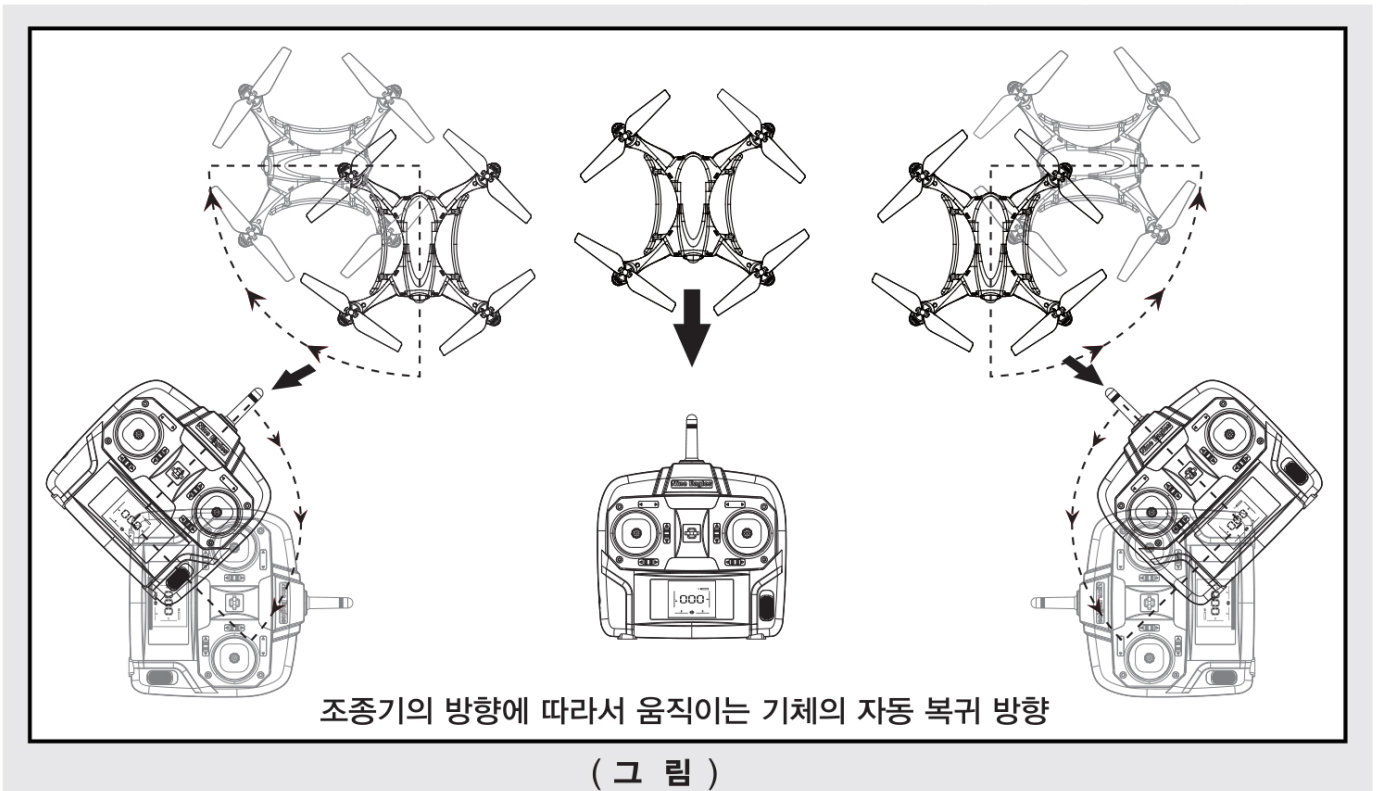
(4) 자동 복귀 기능 종료

방법 1. 자동 복귀 기능 사용 중 엘리베이터나 에일러론 스틱을 움직여주면, 자동 복귀 기능은 종료됩니다. 예를들어, 기체가 돌아올 때 엘리베이터 스틱을 빠르게 밀면 기체는 즉시 이전의 비행 상태로 되돌아가게 됩니다.

방법 2. AUX 1 버튼을 빠르게 누르세요.

7. 자동 복귀 과정 중 기체의 진입 방향

자동 복귀 기능 사용 중에는 기체의 비행방향이 조종기 안테나 방향을 따릅니다. (하단 그림 참조)
 자동 복귀 기능에 대한 상세한 정보는 엑스캡터 웹사이트의 정보자료실을 참조 하십시오.
<http://www.xcopter.com>



8. 자동 복귀 기능 중 기체 조종하기

자동 복귀 기능 중에 에일러론 조종 없이 방향을 전환하거나 심지어는 원을 그릴 수 있습니다. 조종기를 상기의 그림과 같이 돌리거나 조종기의 안테나를 기체 방향이 아닌 곳으로 돌려버리면, 기체가 돌아 갑니다.

자동 복귀 기능중에 조종자는 기체의 진입 방향 또한 수정할 수 있습니다. 예를 들어 조종기가 수평인 상태에서 왼쪽으로 돌리게 되면 기체는 오른쪽으로 진입하게 되고, 반대로 오른쪽으로 돌리게 되면 기체는 왼쪽으로 진입하게 됩니다.

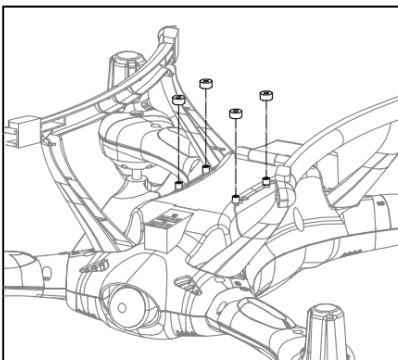
기체가 지정된 구역으로 진입하였을 때 AUX 1 버튼을 빠르게 누르거나 에일러론이나 엘리베이터 바를 흔들면, 기체는 즉시 자동 복귀 모드에서 빠져나와 이전의 비행모드로 전환됩니다.

주 의 자동 복귀 기능은 일반 조종 모드와 지능형 조종모드 둘 다 사용 가능 합니다.

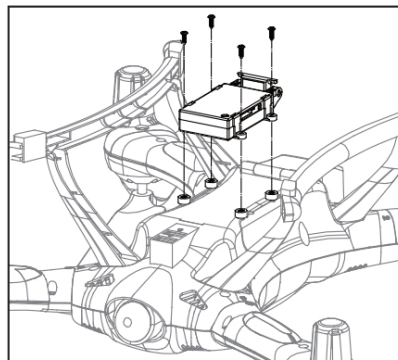
9. 카메라 사용 방법

(1) 카메라 설치 방법

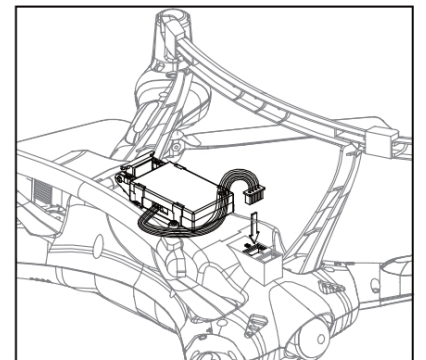
- ①. 기체 뒷면의 나사 홈에 맞게 고무 플러그를 끼워 넣습니다. (그림 I 참조)
- ②. 고무 플러그가 끼워진 나사 홈에 카메라를 장착 합니다. (그림 J 참조)
- ③. 카메라 연결 선을 기체 하단부의 커넥터에 연결 합니다. (그림 K 참조)



(그림 I)



(그림 J)



(그림 K)

(2) 사진과 비디오 촬영 방법

- ①. SD카드가 카메라에 연결 되었는지 확인하세요.
- ②. 조종기의 전원을 켜고, 기체의 전원을 켜세요.
- ③. 조종기의 'PICTURE' 버튼을 누르시면 사진 촬영이 가능합니다.
- ④. 조종기의 'VIDEO' 버튼을 누르시면 비디오 녹화 상태가 되며, 카메라의 표시등이 깜빡이게 됩니다. 다시 한번 버튼을 누르시면 표시등이 켜진 채로 유지되며, 이는 비디오 녹화 기능이 꺼졌다는 뜻입니다. (사진 L 참조)
- ⑤. SD카드를 빼기 전에, 카메라 모드가 꺼져있는지 확인하십시오.



(그림 L)

주 의

- ①. 위의 내용대로 작동하세요. 그렇지 않으면 일부 기능이 오작동 할 수 있습니다.
- ②. 사진을 저장하시려면, 두 사진의 간격을 적어도 2초 이상 두세요.
- ③. SD카드에 데이터가 저장되지 않는 경우, 다시 사용하기 전에 컴퓨터에 연결하여 포맷 해주세요.

더욱 자세한 설명은 엑스캡터 웹사이트의 정보자료실을 참조 하십시오.
<http://www.xcopter.com>

10. 다른 조종기로 사진/비디오 기능 설정

주 의

전용 조종기가 아닌 다른 조종기를 사용 하실 때에는 “지능형 조종 모드” 와 “자동 복귀 기능” 이 지원되지 않습니다.

주 의

다른 조종기를 사용할 때, 기체 타입은 반드시 “ACRO” 로 선택되어야 합니다. Mix-control 모드에서 절대 사용하지 않습니다.

조종기의 사진/비디오 촬영 버튼 지정을 할 때, 채널 할당은 5,6,7,8 CH로 할당 되어야 합니다.
 사진/비디오 촬영 버튼 지정 순서 : 비디오 버튼을 지정하신 후 사진 버튼을 지정하십시오.

주 의

갤럭시 비지터 3은 하기에 명기된 조종기를 지원합니다.

- ①. 갤럭시 비지터 3와 동일한 프로토콜을 사용하는 나인이글의 제너럴 링크가 장착된 나인이글 NE J5,J6
- ②. 갤럭시 비지터 3와 동일한 프로토콜을 사용하는 나인이글의 제너럴 링크가 장착된 6CH 이상의 타사 조종기

주 의

제너럴 링크를 사용하실 때, 다른 타입 및 다른 브랜드의 조종기가 적용되기 때문에 해당 조종기의 모델 데이터를 삭제 하여야 합니다.

작동 과정

(1)모드 설정 단계

- ①. 갤럭시 비지터 3의 전원을 켜고, 배터리를 수신기에 꽂습니다.
- ②. J5, J6 조종기를 켜후, 일반적인 방법으로 제너럴 링크를 연결한 후에 기본 작동을 확인하십시오.
- ③. 스로틀 바를 “0” (하단)으로 내립니다.
- ④. 좌측의 바를 우측으로 최대한 밀니다.

- ⑤. 갤럭시 비저터 3을 조종기와 기체가 확실하게 바인딩 되었는지 확인합니다. (바인딩 되는 동안 후면의 적색 지시등이 깜빡 거립니다. 이후 바인딩이 성공하면, 적색 지시등이 계속 점등되어 있습니다.)
- ⑥. 약 2초 후, 좌측의 바를 중앙에 놓으면 갤럭시 비저터 3은 자가 할당 모드로 전환됩니다.

(2) 작동 단계

- ①. 카메라 버튼 세팅 : 원하시는 버튼을 3번 이상 누르시면 됩니다. (버튼은 two-position 토글 스위치나 three-position 사이에 있는 two-position 스위치여야 합니다.) 만약 원하는 버튼이 손잡이 형태면, 최소에서 최대로 3번 이상 움직여 주시면 됩니다.
- ②. 사진 버튼 세팅 : 원하시는 버튼을 3번 이상 누르시면 됩니다. (버튼은 two-position 토글 스위치나 three-position 사이에 있는 two-position 스위치여야 합니다.) 만약 원하는 버튼이 손잡이 형태면, 최소에서 최대로 3번 이상 움직여 주시면 됩니다.

위의 작동에서 마지막으로 지정된 스위치나 손잡이 버튼은 초기 상태 입니다.

(3) 세팅 모드의 종료

설정이 끝난 후에 디렉션바를 왼쪽으로 최대한 밀면, 자가 할당 모드가 종료되며 사진 및 동영상 촬영이 가능합니다.

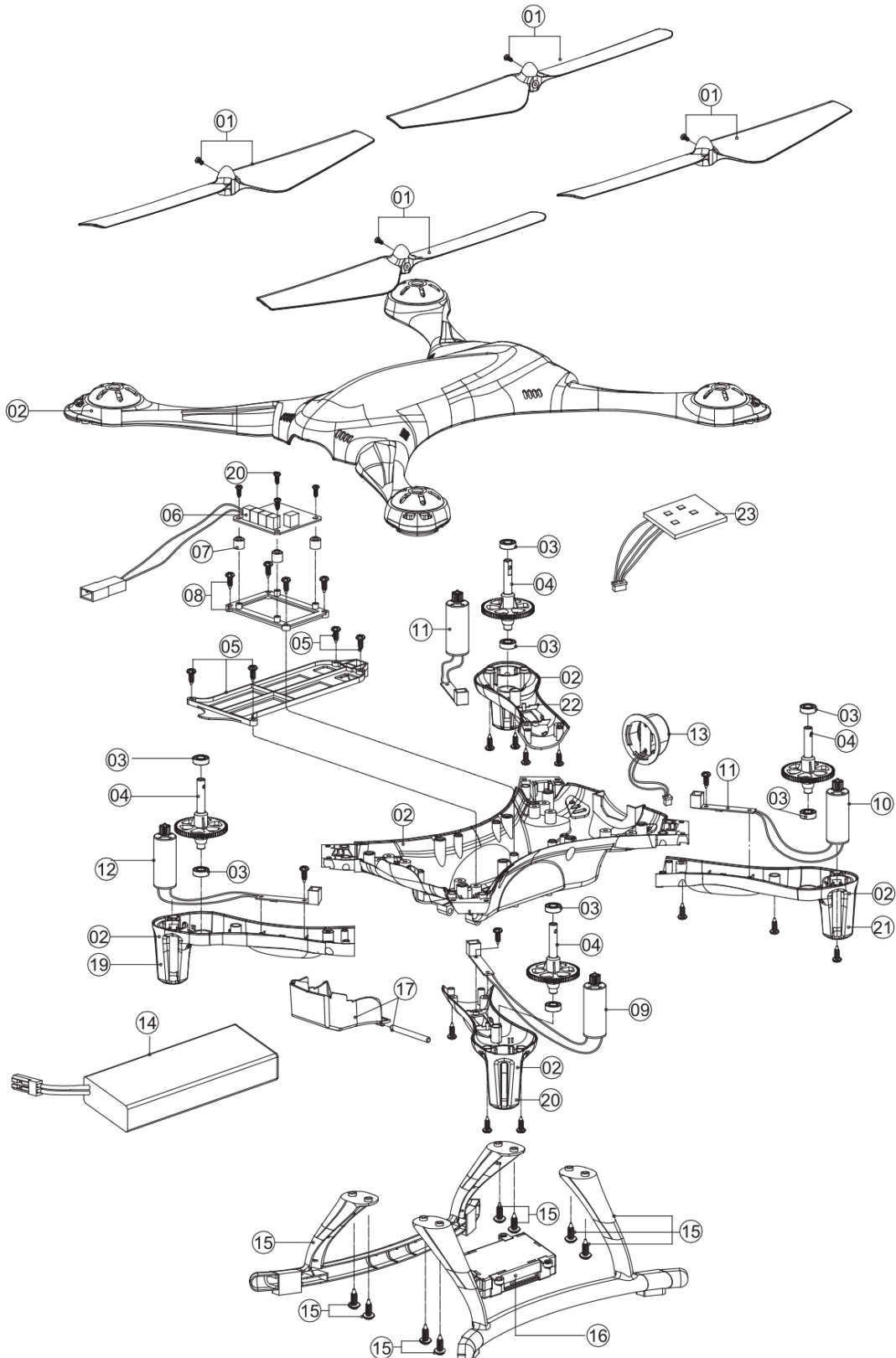
(4) 세팅 해제

- ①. 갤럭시 비저터 3에 리튬폴리머 배터리를 연결하여 전원을 켭니다.
- ②. J5 혹은 J6 조종기를 켜고, 조종기에 제너럴 링크를 연결하여 작동시킨 후 정상 작동 되는지 확인합니다.
- ③. 조종기의 스로틀바를 최하단으로 내립니다.
- ④. 좌측의 바를 최대한 우측으로 밀니다.
- ⑤. 갤럭시 비저터 3이 조종기와 성공적으로 바인딩 되었는지 확인합니다.
(바인딩이 되는 동안 기체 후면의 적색 지시등이 깜빡거립니다. 이후 바인딩이 성공하면 적색 지시등이 계속 점등 되어 있습니다.)
- ⑥. 약 2초 후 좌측의 바를 중앙에 위치시키면 갤럭시 비저터 3은 자가 할당 모드로 전환됩니다.
- ⑦. 조종기의 디렉션바를 왼쪽으로 최대한 밀어주시면 버튼 기능이 해제됩니다.

IV. 유지보수

※ 구매자는 반드시 구매처가 기술 지원이 가능한 업체인지를 확인 후 피해를 최소화 하시기 바랍니다.

1. 기체 구조(분해도)

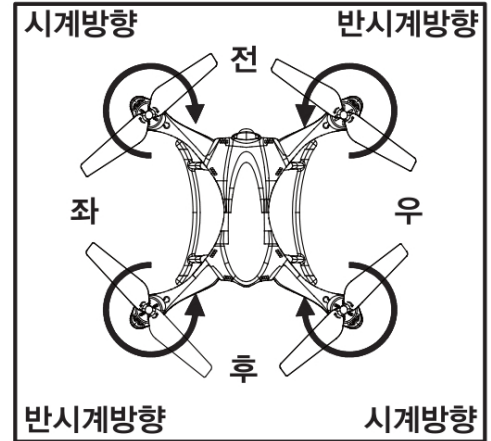


2. 부품 리스트

NO	아이템번호	부품 이름
01	NE400857	Main blade set
02	NE400858	Frame set
03	NE400859	Bearing set
04	NE400860	Drive gear set
05	NE400861	Battery frame set
06	NE480328	Receiver set
07	NE400388	Rubber plug set
08	NE400862	Receiver frame set
09	NE400863	Red light reverse motor set
10	NE400864	White light corotation motor set
11	NE400865	White light reverse motor set
12	NE400866	Red light corotation motor set
13	NE400869	Tail lamp set
14	NE480318	Battery set
15	NE400870	Landing skids set
16	NE400465	Camera set
17	NE400871	Battery cover set
18	NE400872	Screw set
19	NE400932	Motor permanent seat 01 set
20	NE400933	Motor permanent seat 02 set
21	NE400934	Motor permanent seat 03 set
22	NE400935	Motor permanent seat 04 set
23	NE400973	Altimeter set

3. 프로펠러 회전 방향 확인

기체 수리 후 우측의 그림을 보시고 날개 회전 방향을 체크하시면 됩니다.



4. 기체와 조종기 간의 바인딩

조종기와 기체 간의 바인딩 방법은 다음과 같습니다.



- ①. 조종기의 전원을 켜 후, 스로틀 스틱을 맨 하단으로 당긴 뒤에 조종기와 기체를 30cm 거리에 놓습니다.
- ②. 리튬 폴리머 배터리를 수신기에 연결하여 기체의 전원을 켜고 기체를 가만히 놔둡니다. 이 때 기체가 바인딩 되는 동안 기체 후면의 적색 신호등이 깜빡거립니다. 이후 바인딩이 성공하면 적색 지시등이 계속 점등되어 있습니다.

주 의

이륙할 때 조종기 안테나는 기체 후면의 신호 지시등의 방향에 맞춰야 합니다. 그렇지 않으면 일반 조종 모드 및 자동 복귀 기능을 실행할 때 기체가 크게 요동칠 수 있습니다. 더 자세한 설명은 엑스캡터 웹사이트의 정보자료실을 참조 하십시오.

<http://www.xcopter.com>

조종기의 교정 : 조종기는 공장에서 출고될 때 이미 교정이 되어 있습니다. 만약 조종기가 비정상적인 반응을 보인다면, 교정을 통해 수정이 가능합니다.

더욱 자세한 설명은 엑스캡터 웹사이트의 정보자료실을 참조 하십시오.

<http://www.xcopter.com>

5. 센서값 세팅

본 제품은 조종사의 조종 기술을 최대한 발휘하고, 비행 욕구를 만족시켜줄 수 있도록 조종사가 원하는 만큼 센서값을 세팅할 수 있습니다. 자세한 세팅 방법은 엑스캡터 웹사이트의 정보자료실을 참조 하십시오.

<http://www.xcopter.com>

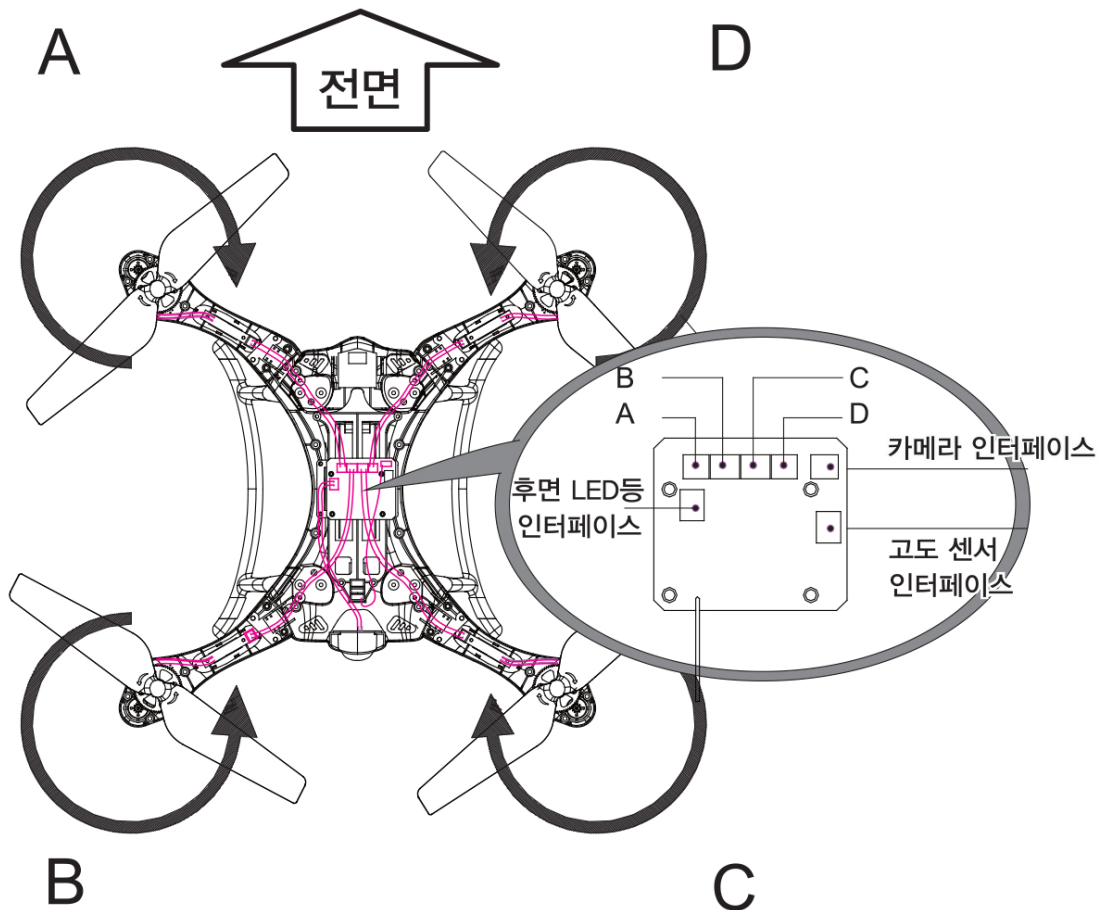
6. 자동 복귀 속도 조절

이 제품은 사용자가 원하는 대로 자동 복귀 속도를 조절할 수 있습니다. 실외에서 비행할 때 바람이 강한 조건 하에서는 높은 속도로 복귀해야만 하고, 반대로 실내에서 비행할 때는 낮은 속도로 설정해야 합니다. 자세한 설정 방법은 엑스캡터 웹사이트의 정보자료실을 참조 하십시오.

<http://www.xcopter.com>

7. 모터와 메인보드 연결

- A 모터를 PCB의 A 소켓에 연결합니다.
- B 모터를 PCB의 B 소켓에 연결합니다.
- C 모터를 PCB의 C 소켓에 연결합니다.
- D 모터를 PCB의 D 소켓에 연결합니다.



주 의 수리 후 반드시 정확하게 모터와 보드를 연결하여야 합니다.

V. 안전 및 환경보호

1. 경고 및 FCC 정보

나인이글사의 갤럭시 비지터 3는 장난감이 아닙니다. 14세 이하 어린이의 기체 사용 및 비행을 금지합니다.

기체 비행은 반드시 안전하게 해주십시오.

비행시나 비행 준비시에 반드시 메뉴얼상의 지침을 준수하여 주십시오. 조종자나 타인의 신체에 기체의 로터부가 닿으면 위험하므로, 주의하여 운용하셔야 합니다.

조종기 전원을 끄기 전에 항상 기체와 배터리를 먼저 분리하여야 합니다.

기체는 리튬 폴리머 배터리를 사용합니다. 리튬 폴리머 보관 방법을 숙지하시고, 배터리의 폭발이나 연소에 주의하여 사용하셔야 합니다.

반드시 이 제품에 맞추어 제작된 정품 나인이글 충전기 및 어댑터를 사용하셔야 합니다.

배터리가 완충된 후 항상 충전기와 배터리의 플러그를 빼놓으셔야 합니다.

절대 과충전 하지 마시고, 직사광선이나 화기 근처에 두지 마십시오. 배터리는 항상 건조한곳에 보관하여 주십시오.

금속 재질의 물체와 함께 운반 또는 보관하지 마십시오.

절대 배터리를 분해하시면 안됩니다.

배터리가 충전중일 때 배터리, 충전기, 어댑터를 젖은 손으로 만지지 마십시오.

비행시에는 주변의 전기 설비, 자기 물체 및 무선 장치 등과 떨어져서 비행하셔야 합니다. 이는 사고 및 기체 내부장치의 오류 발생 원인이 될 수 있습니다.

FCC 규약

1. 이 장치는 FCC 규정 15조를 준수합니다. 이 제품은 하기의 2가지 조건에 따라 작동하여야 합니다.

- ①. 이 장치는 유해한 간섭을 일으키지 말아야 합니다.
- ②. 이 장치는 원치 않는 작동을 야기할 수 있는 간섭을 비롯하여 수신된 모든 간섭을 수용해야 합니다.

참고 : 이 장치는 FCC규정 15조에 따라 테스트를 통해 Class B 디지털 장치 제한에 부합함이 확인되었습니다. 이 제한 사항은 주거지역에 설치시 유해한 간섭에 대한 적절한 보호를 제공하기 위해 마련되었습니다. 이 장치는 무선 주파수 에너지를 생성, 사용 및 방출할 수 있으며 지침에 따라 설치 및 사용하지 않을 경우 무선 통신에 유해한 간섭을 일으킬 수 있습니다.

그러나 특정 방법으로 설치할 경우 간섭이 발생하지 않는다는 것을 보장할 수 없습니다.
만일 이 장비가 라디오나 TV 수신에 방해 간섭을 유발한 경우 장비를 끄고 켜서 이를 확인할 수 있습니다.
이 경우 다음 방법 중 하나 이상을 사용하여 간섭을 해결할 수 있습니다.

1. 수신 안테나의 방향이나 위치를 바꾸십시오.
2. 장비와 수신기를 더 멀리 두십시오.
3. 수신기에 연결된 것과 다른 회선의 콘센트에 장비를 연결하십시오.
4. 대리점 또는 경험히 풍부한 전문 라디오/TV 기술자에게 도움을 요청하십시오.

CE 2200

유럽연합 WEEE의 전기 전자 제품 폐기물 처리에 관한 규정



이 제품은 다른 제품들과는 별도로 폐기 처리되어야 합니다. 사용자는 전기 혹은 전자 장치의 폐기 및 재활용에 대해 지정된 곳에 지정된 법으로 폐기처리 해야 할 책임이 있습니다. 분리수거 및 재활용은 천연 자원의 보존 및 환경과 인간의 건강에 도움이 됩니다. 재활용에 관한 더 많은 정보를 얻으려면, 거주 지역의 관할 관공서 혹은 구매처에 문의 하시면 더 많은 정보를 얻으실 수 있습니다.

리튬 폴리머 배터리 가이드 라인



리튬 폴리머 배터리는 RC 제품에 쓰이는 NiCd / NiMH / alkaline 배터리보다 훨씬 더 가연성이 높습니다. 모든 제조사 및 사용자는 이러한 위험성 및 경고를 숙지해야 합니다. 리튬 폴리머 배터리의 잘못된 사용은 바로 화재로 이어질 수 있습니다. 항상 제조사의 메뉴얼에 따라 보관 및 사용을 하십시오.

만일 제품 내에 배터리 충전법에 관한 설명이 충분하지 않으실 경우, 주변 RC샵에 조언을 구하십시오.



WARNING

이 메뉴얼은 제품에 관련된 중요한 정보를 담고 있습니다. 절대 버리지 마십시오.

경고

배터리의 성분에는 발암 물질 및 기타 유해한 물질을 포함하고 있지 않으나, 배터리의 충전 및 방전으로 인한 화재의 위험성이 있으며, 사람 혹은 재산상의 큰 피해로 이어질 수 있습니다.

이 배터리의 사용자는 모든 위험의 책임을 지셔야 합니다. 나인이글사 및 제휴사, 총판, 그리고 소매점은 구매자가 이 제품의 잘못된 사용으로 인한 사고나 대인에 관한 상해, 혹은 재산상 손해에 대해 보상 및 책임지지 않습니다.

안전 가이드 라인 및 충전방법, 보관 및 폐기 방법을 숙지하셔야 합니다. 어린이와 애완동물 주변에 배터리를 보관하지 마십시오. 18세 이하의 청소년은 성인의 감독 하에 사용하여야 하고, 14세 이하의 어린이의 경우 사용이 허가되지 않습니다.

리튬 폴리머 배터리 보증

리튬 폴리머 배터리는 초기불량 외에는 보증하지 않습니다.

세부 안전 가이드 라인

- ①. 방화 재질의 용기에 보관하시고 화재 발생이 쉬운 곳에서는 충전하지 마십시오.
- ②. 화재로부터 안전한 장소에서 충전하시기 바랍니다. 충전이 다 끝날때까지 자리를 떠나지 마십시오.
- ③. 만일 배터리에 충격이 가해진 경우 빨리 기체에서 배터리를 분리한 후 안전한 곳에서 30분가량 지켜보셔야 합니다. 충격은 받은 배터리는 폭탄과 같습니다. 절대로 충격 받은 배터리를 충전하지 마십시오. 충격을 받은 배터리는 폐기 방법에 따라 폐기 하십시오.
- ④. 나인이글사에서 제조한 전용 충전기만을 사용하십시오. 절대로 Ni-CD 배터리를 사용하지 마십시오. 만일 배터리가 부풀어 오르기 시작하면, 배터리를 충전기와 분리한 뒤 화재로부터 안전한 곳에 버리십시오.
- ⑤. 매우 중요! 절대로 배터리를 장시간 충전하지 마십시오. 이 경우 심각한 화재를 야기할 수 있습니다.
- ⑥. 배터리를 임의 분해 하지 마십시오.

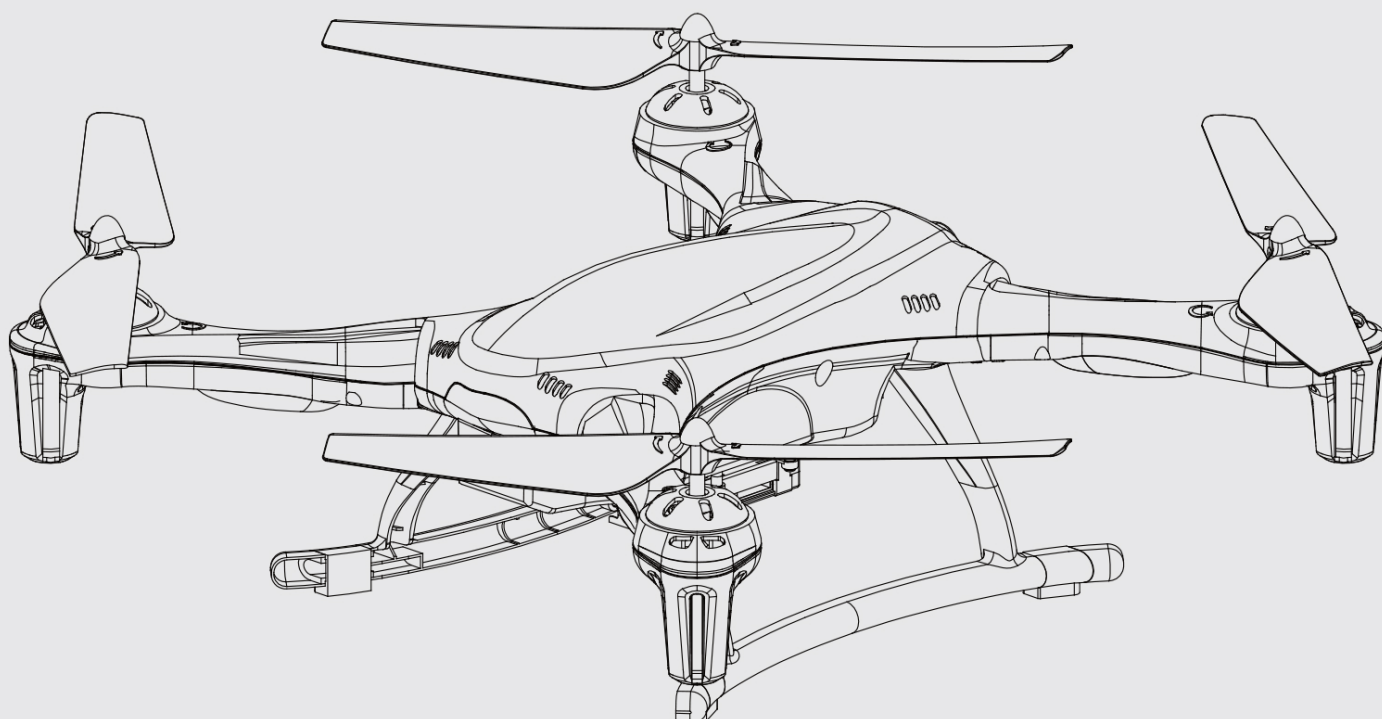
충돌 혹은 다른 대미지에 의해 배터리 팩이 손상된 경우

- ①. 팩을 모델로부터 제거하십시오.
- ②. 배선 연결 부분의 손상된 팩을 점검하십시오.
- ③. 필요한 경우, 팩을 분해하고 손상된 셀을 폐기하십시오.

리튬폴리머 배터리의 폐기

- ①. 완전히 배터리가 방전된 것을 확인한 후 안전하게 개방된 곳에서 팩에 포장하십시오.
주의 : 배터리 팩은 방전되는 동안 과열될 수 있습니다.
- ②. 플라스틱 봉투에 넣어 소금물에 몇시간 담가 놓으십시오.
- ③. 규격 쓰레기통에 버리십시오.

White and Black ----- New Fashion in the Sky



2.4GHz 4CH

Nine Eagles — Technology Flying is a life style!

SHANGHAI NINE EAGLES ELECTRONIC TECHNOLOGY CO.,LTD
ADD:No.818,Fengrao Road,Malu, Jiading District,Shanghai,p.r.c.

본 메뉴얼은 Nine Eagles사에서 제작한 메뉴얼의 한글 번역본입니다.
번역본에 대한 저작권은 엑스캡터에 있습니다.

무단 복제 및 재배포는 허용하지 않으며, 본 게시물은 저작권법의 보호를 받습니다.