

## Antes de cada vuelo

- ☐ Hélices enteras, en el sentido correcto y bien apretadas
- ☐ Batería cargada, bien sujeta y con el cable lejos de las hélices
- ☐ Antenas del receptor y del VTX en su sitio
- ☐ Zona libre de personas y observador al lado
- ☐ Gafas en el canal que os habéis repartido; comprueba que nadie más vuela en él
- ☐ Emisora encendida antes que el dron; armado en el interruptor
- ☐ Primero, un hover corto: si algo hace un ruido extraño, aterrizas

Después: toca los motores. Tibios, bien; calientes, no vuelvas a volar hasta saber por qué.

## Voltajes LiPo

| CELDA | LLENA | ALMACENAMIENTO | ATERRIZA (EN VUELO) | MÍNIMO |
|-------|-------|----------------|---------------------|--------|
| 1S    | 4,20  | 3,80           | 3,50                | 3,00   |
| 2S    | 8,40  | 7,60           | 7,00                | 6,00   |
| 3S    | 12,60 | 11,40          | 10,50               | 9,00   |
| 4S    | 16,80 | 15,20          | 14,00               | 12,00  |
| 6S    | 25,20 | 22,80          | 21,00               | 18,00  |

En LiHV, llena a 4,35 V por celda. Si no vas a volar en unos días, déjalas a voltaje de almacenamiento.

Hinchada, pinchada o caliente después de cargar: no la uses. Cárgala siempre dentro de una bolsa ignífuga y a la vista.

## Canales de vídeo en grupo

| PILOTOS | BANDA LIBRE UE (25 MW) | CON LICENCIA      |
|---------|------------------------|-------------------|
| 2       | F1 • F7                | R1 • R8           |
| 3       | F1 • B6 • A1           | R1 • R4 • R8      |
| 4       | Por tandas             | R1 • R2 • R7 • R8 |

Antes de enchufar la batería, pregunta quién vuela y en qué canal. Enciende el VTX en modo pit si lo tiene.

Para más pilotos o sistemas mezclados: planificador de canales en [fpv.cat/calculadores](http://fpv.cat/calculadores).

## Si algo va mal

|                                 |                                                                                                                        |
|---------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>Pierdes la imagen</b>        | Gas suave y déjalo subir recto; si no vuelve en un par de segundos, desarma sobre una zona segura.                     |
| <b>Failsafe de radio</b>        | Los motores se paran (o vuelve con GPS si lo has configurado). Fíjate en dónde cae.                                    |
| <b>Dron perdido</b>             | Mira el DVR y la última posición GPS del OSD. Si lleva zumbador, actívalo desde la emisora.                            |
| <b>Alguien entra en la zona</b> | Aterriza o aléjate. Ningún vuelo vale un susto.                                                                        |
| <b>Batería que echa humo</b>    | Desconéctala si puedes hacerlo sin peligro, aléjala de todo, sobre tierra o arena, y no la toques hasta que se enfríe. |

# Betaflight de bolsillo

|                    |                                                         |
|--------------------|---------------------------------------------------------|
| diff all           | Copia de todo lo que has cambiado. Guárdala siempre.    |
| status             | Estado, carga del procesador y flags que impiden armar. |
| get nombre         | Muestra un parámetro (o los que contienen el nombre).   |
| set nombre = valor | Cambia un parámetro.                                    |
| save               | Guarda y reinicia. Sin esto no se guarda nada.          |

**Menú OSD con los sticks:** gas en el centro, yaw a la izquierda y pitch arriba.

¿No arma? Mira el mensaje en el OSD o conéctalo al asistente de fpv.cat.

# La ficha de mi dron

NOMBRE

FIRMWARE Y VERSIÓN

RECEPTOR (UART Y VINCULACIÓN)

CANAL Y POTENCIA DEL VTX

RATES

BATERÍAS Y ALARMA DE VOLTAJE

HÉLICES

FECHA DEL ÚLTIMO DIFF