

Режим орієнтації Skydio X2D

Режим орієнтації дає змогу відключити візуальну та GPS-навігацію для польотів на територіях, де доступ до GPS заборонено, або там, де існує ймовірність глушіння. Цей режим призначено для використання досвідченими операторами, і в ньому можливо безпосередньо керувати тягою дрона, його ристанням, кутами крену й тангажу, а не покладатися на автоматичну стабілізацію висоти та положення. Усі автономні функції, як-от автоматичне утримання положення, «Повернення додому» (Return to Home) і «Уникнення перешкод» (Obstacle Avoidance), вимкнено. Потрібна мінімальна версія програмного забезпечення транспортного засобу версії 19.4.18 і версії програмного забезпечення Enterprise Controller версії 20.1.30.

Тяга - контролює підйом, набір висоти й зниження

Ристання - обертає дрон навколо його центру

Тангаж - контролює переміщення вперед і назад

Крен - контролює переміщення вліво та вправо



Чутливість керування польотом заблокована й не може бути налаштована

Крок 1 - Виберіть  **Налаштування пристрою**

Крок 2 - Виберіть вкладку **Дрон**

Крок 3 - Виберіть **Режим апарата**

Крок 4 - Виберіть **Орієнтація**

- дрон буде перезавантажено й відкалібровано

ЗАПУСК

Крок 5 - Виберіть **Почати політ** і Активувати двигуни

- тримайте джойстик тяги вниз у положенні повної тяги вниз
- натисніть і утримуйте кнопку запуску/посадки протягом 1 секунди
- двигуни почнуть обертатися на холостому ході,

Крок 6 - Підтримуйте повну тягу вниз, поки не будете готові до запуску

- рівномірно підвищуйте тягу до нейтрального положення
- швидко підвищить тягу джойстиком, щоб дрон злетів
- рівномірно підвищуйте висоту, продовжуючи підвищувати тягу

- уникайте раптових або різких рухів джойстиком крену й тангажу. Це призведе до того, що дрон сильно накрениється, внаслідок чого промені та пропелери можуть вдаритися об землю
- функцію автоматичного утримання положення вимкнено – стабілізація вашого X2D на вітрі вимагає активного корегування крену і тангажу
- функцію автоматичного утримання висоти вимкнено – ваш дрон X2D буде сам набирати та втрачати висоту в разі відсутності керування ним
- швидкість руху вперед обмежено максимальним кутом тангажу
- функцію автономного повернення вимкнено – вам потрібно вручну повернути й приземлити дрон, коли його акумулятор розряджений
- між вашим контролером і дроном X2D має бути належний радіозв'язок
- втрата радіозв'язку призведе до аварійної посадки на місці
- якщо зв'язок буде відновлено, посадку буде скасовано, і ви відновите повне керування дроном.
- функцію уникнення перешкод (Obstacle avoidance) вимкнено

ПОСАДКА

Крок 7 - Визначте вільну від перешкод, рівну й безпечну зону посадки та повільно знизуйте дрон над нею за допомогою джойстика тяги

- функції автономної посадки або повернення вимкнено

Крок 8 - Одночасно натисніть L2 та R2 для переведення дрону в режим очікування

- дрон X2D не виявить приземлення автоматично



Skydio X2D Attitude Mode

Attitude Mode allows you to disable the visual and GPS navigation, for flight in GPS-denied environments, or where there is the potential for jamming. Designed to be flown by expert pilots, you have direct stick control of the aircraft's throttle, yaw, pitch, and roll angles, rather than relying on automatic altitude and position stabilization. All autonomous functions, such as automatic position hold Return to Home and Obstacle Avoidance, are disabled. Requires minimum vehicle software release version 19.4.18 and Enterprise Controller software release version 20.1.30.

Throttle - controls lift, ascend and descend

Yaw - rotates the drone around its center

Pitch - controls forward and backward

Roll - controls right and left

Step 1 - Select  **Device settings**

Step 2 - Select the **Drone tab**

Step 3 - Select **Vehicle Mode**

Step 4 - Select **Attitude**



Flight control sensitivity is locked and cannot be customized

- the drone will reboot and calibrate

Launch

Step 5 - Select **Begin Flight** and Arm the motors

- hold the throttle joystick down in a full-throttle down position
- press and hold the launch/land button for 1 second
- the motors will start to spin at idle speed

Step 6 - Maintain a full-throttle down until you are ready to launch

- steadily throttle up through a neutral position
- apply a quick upward thrust to the throttle joystick to launch
- steadily increase altitude by continuing to throttle up

- avoid sudden or aggressive pitch or roll inputs. This will put the drone into a hard bank causing the propeller blades to strike the ground
- there is no position hold - stabilizing your X2D in the wind requires actively correcting the roll and pitch
- there is no altitude hold - your X2D will gain and lose altitude if you are not actively correcting
- forward speed is capped by the maximum forward pitch angle
- there is no autonomous return - you will need to manually return and land when the battery is low
- you must have a good RF connection between your controller and X2D
- a lost connection - will result in an emergency land in place
- if a connection is regained, the landing will be canceled and you will regain full control.
- obstacle avoidance is disabled

Land

Step 7 - Fly to a clear, level, and safe landing area and slowly descend using the throttle joystick

- there are no autonomous landing or return features

Step 8 - Simultaneously press L2 and R2 to disarm

- X2D will not automatically detect touchdown



Домашня точка дрона Skydio X2D

Установлюйте або переміщуйте домашню точку у світлий час доби, якщо вважаєте, що приземлення у вашій точці запуску викриє ваше розташування. Визначте вільну від перешкод, рівну поверхню, куди ви хочете приземлити свій X2D. Skydio X2D збереже поточні налаштування уникнення перешкод (Obstacle Avoidance) під час повернення. Параметри повернення зберігаються між польотами та циклами живлення.

Установіть домашню точку:

Крок 1 - Виберіть меню  **Налаштування пристрою**

Крок 2 - Виберіть вкладку **Дрон**

Крок 3 - Виберіть **Параметри повернення**

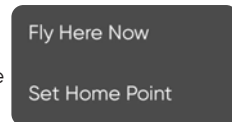
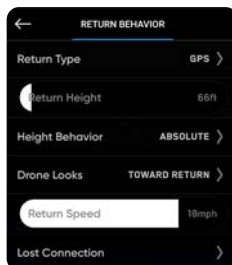
Крок 4 - Виберіть **Тип повернення – GPS**

- повернення до домашньої точки не підтримується в режимі візуальної навігації

Крок 5 - Виберіть піктограму  **Карта**.

Крок 6 - Натисніть на точку на карті та втримуйте її, щоб установити нову або перемістити наявну домашню точку

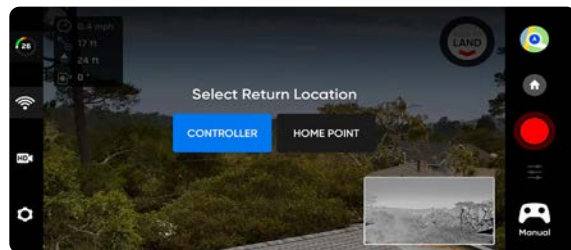
- якщо ви хочете повернути дрон за допомогою візуальної навігації, виберіть точку запуску як місце повернення



Крок 7 - Поверніться на екран «Політ» і виберіть піктограму  **Дім**.

Крок 8 - Виберіть **Домашня точка** як місце повернення

- для повернення в домашню точку або до контролера вам знадобиться GPS
- якщо сигнал GPS буде втрачено, X2D все одно повернеться в домашню точку, однак його політ буде менш точним
- коли ваш дрон досягне місця повернення, зменште висоту приблизно до 5–10 метрів і посадіть дрон вручну в приховане місце, наприклад, за об'єктом або в низину



ПРИМІТКА: домашню точку можна встановити лише вдень, встановлення домашньої точки вночі неможливе.



Skydio X2D Home Point

Set or move a Home Point during daylight hours if you believe that landing at your launch point will give away your position. Identify a clear, level surface where you want your X2D to land. Skydio X2D will retain its current obstacle avoidance setting while returning. Return settings persist across flights and power cycles.

Set a Home Point:


Step 1 - Select the  **Device settings** menu

Step 2 - Select the **Drone** tab

Step 3 - Select **Return Behavior**

Step 4 - Select **Return Type** to **GPS**

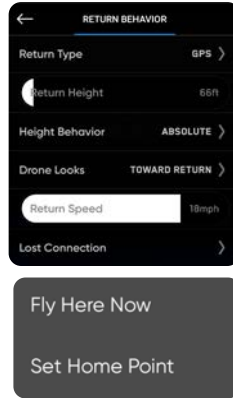
- returning to a Home Point is not supported using vision navigation

Step 5 - Select the  **Map** icon

Step 6 - Long-press a point on the map to set a Home Point or move the existing Home Point

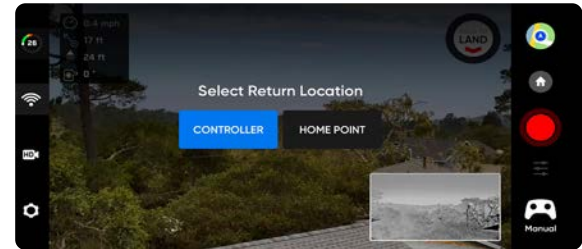
- if you want to return using vision navigation select Launch Point as your return location


Step 7 - Return to the Fly screen and select the  **Home** icon



Step 8 - Select **Home Point** as the return location

- you will need GPS to return to a Home Point or the Controller
- if GPS signal is lost, X2D will still Return Home, however, the flight will be less accurate
- when your drone reaches the return location, decrease altitude to approximately 5-10 meters and manually fly to a masked landing location, such as behind an object or in a valley



 **NOTE:** setting a Home Point is only available during the day, you cannot set a Home Point at night.

Як завантажувати карти в Skydio X2D

Щоб завантажити карти в дрон просто на місці, потрібно спершу завантажити їх на накопичувач USB-C. Карти зберігаються від польоту до польоту та впродовж циклів живлення.

Щоб завантажити карти в дрон просто на місці:

Крок 1 – Збережіть файли карт на флеш-накопичувач USB-C

Крок 2 – Увімкніть живлення контролера Enterprise Controller

Крок 3 – Під'єднайте флеш-накопичувач USB-C до контролера Enterprise Controller

Крок 4 – Виберіть меню **ІНФО**

Крок 5 – Виберіть **Карти** й **Імпортувати карти**

Крок 6 – Перейдіть до пристрою зберігання

- виберіть карти, які бажаєте імпортувати

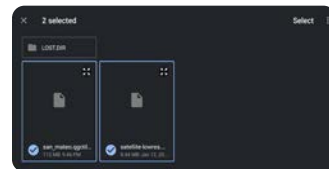
Крок 7 – Торкніться **Вибрати** в правому верхньому куті



- почекайте доки буде виконано імпорт карт

Крок 8 – Виберіть «Переглянути бібліотеку карт», щоб переглянути імпортовані карти

- Якщо ви завантажили карту QGC, ви також побачите опцію «Відкрити Skydio QGC»



Крок 9 – Перетягуйте, зменшуйте та збільшуйте карту

- доки потрібне розташування не буде в центрі екрана



Крок 10 – Виберіть «Завантажити карту»

- завантажені карти будуть мати вигляд квадрата зі стороною довжиною 3,5 милі (5,6 км) із центром у вашій цільовій точці



ПРИМІТКА: у бібліотеці карт можна зберігати до 10 карт одночасно.

Видаліть карти, які вам не потрібні, щоб звільнити місце для нових карт.



Skydio X2D How to Load Maps

To load maps in the field you need to have the maps downloaded onto a USB-C memory drive. Maps persist across flights and power cycles.

To load maps in the field:

Step 1 - Save your map files on a USB-C flash drive

Step 2 - Power **ON** the Enterprise Controller

Step 3 - Insert the USB-C flash drive into the Enterprise Controller

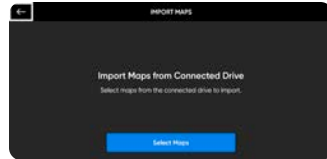
Step 4 - Select the **INFO** menu

Step 5 - Select **Maps** and **Import Maps**

Step 6 - Navigate to your storage device

- select the maps to import

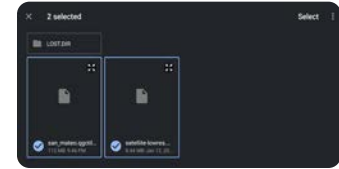
Step 7 - Tap **Select** in the top right corner



- wait as your maps import

Step 8 - select View Map Library to review your imported maps

- if you have uploaded a QGC map, you will also see an option to open Skydio QGC



Step 9 - Drag, pinch, and zoom

- until your desired location is centered on the screen



Step 10 - Select Download Map

- downloaded maps will be 3.5 m (5.6 km) square centered on your target point



NOTE: The map library is able to store 10 maps at a time. Delete unused maps to make room for new maps.



Нічний політ Skydio X2D з використанням GPS

Перехід у режим нічного польоту по GPS пропонується здійснити в умовах слабкого освітлення, поганої видимості та в нічний час. Коли цей режим увімкнено, X2D використовує датчики GPS замість режиму уникнення перешкод (Obstacle Avoidance) і візуальної навігації. Сповіщення запропонує вам увімкнути режим нічного польоту по GPS, коли це буде необхідно. Налаштуйте свої параметри повернення перед запуском; дрон зможе повернутися лише за допомогою GPS.

Увімкнення режиму «Нічний політ по GPS»

Крок 1 – Виберіть  **Налаштування пристрою**

Крок 2 – Виберіть вкладку **Дрон**

Крок 3 – Відрегулюйте висоту повернення в меню «Параметри повернення»

- функцію уникнення перешкод (obstacle avoidance) відключено, відрегулюйте висоту повернення, щоб повернутися над будь-якими потенційними перешкодами

Крок 4 – Виберіть **LED-індикатори**

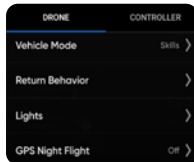
- виберіть Кольорові LED-індикатори **ВИМК**.
- це дозволить не викрити ваше розташування

Крок 5 – Виберіть **Нічний політ по GPS** і виберіть **УВИМК**.

Крок 6 – Увімкніть режим **Рух Hand Wave**(за замовчуванням)

Крок 7 – Поверніться до екрану «ПОЛІТ» і виберіть **Почати політ**

- вам буде запропоновано відкалібрувати магнітометр перед запуском



Крок 8 – Тримайте дрон X2D камерою від себе

Крок 9 – Швидко переміщуйте X2D зі сторони і сторону

Крок 10 – Встановіть X2D на землю і запустіть його

- X2D запуститься і обернеться на 360°, щоб встановити курс



Крок 11 – Проконтролюйте силу та рівень прийому сигналу GPS

- виберіть піктограму «Стан підключення», щоб відобразити стан, потужність сигналу, якість GPS і кількість супутників.
- для оптимальної роботи GPS потрібно 7–10 супутників



Посадка:

- якщо зв'язок X2D із GPS під час польоту в режимі нічного польоту по GPS втрачено, буде ініційована аварійна посадка – дрон буде швидко знижуватися за допомогою тільки барометра, і слід очікувати його бічного знесення.
- Якщо з'єднання з GPS під час аварійної посадки з'явиться знов, ви відновите контроль над X2D.



ПОПЕРЕДЖЕННЯ: ніколи не запускайте або приземлюйте Skydio X2D вручну, коли увімкнено режим нічного польоту по GPS



Skydio X2D GPS Night Flight

GPS Night Flight mode is initiated in low-light conditions, at night, and with poor visibility. When this mode is engaged, X2D uses GPS sensors in place of obstacle avoidance and visual navigation. An alert will prompt you to engage the GPS Night Flight mode when required. Set your return behaviors before launch; you will only be able to return using GPS.

Enable GPS Night Flight

Step 1 - Select  **Device settings**

Step 2 - Select the **Drone** tab

Step 3 - Adjust return height in the Return Behavior menu

- obstacle avoidance is disabled adjust return height to return above any potential obstacles

Step 4 - Select **Lights**

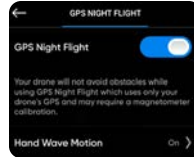
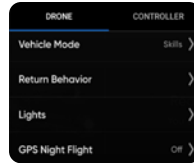
- toggle RGB lights **OFF**
- to avoid giving away your position

Step 5 - Select **GPS Night Flight** and toggle **ON**

Step 6 - Toggle **Hand Wave Motion** **ON** (default)

Step 7 - Navigate back to the FLY screen and select **Begin Flight**

- you will be prompted to calibrate the magnetometer prior to launch




Step 8 - Hold X2D with the camera facing away

Step 9 - Rapidly wave X2D side to side

Step 10 - Set X2D down and launch

- X2D will launch and rotate 360° to establish a heading



Step 11 - Monitor the GPS signal strength and the signal connection 

- select the Connection Status icon to display the status, signal strength, GPS quality, and satellite count.
- 7-10 satellites are required for optimal GPS performance

Landing:

- if X2D loses GPS while flying in GPS Night Flight mode, it will initiate an emergency landing and descend quickly using only the barometer; you should expect lateral drift.
- If the GPS reconnects during the emergency landing, you will regain control of X2D.




WARNING: Never hand launch or land Skydio X2D when in GPS Night Flight



Параметри повернення Skydio X2D

Для досягнення максимальної ефективності користування налаштуйте параметри повернення перед польотом. Визначте вільну від перешкод, рівну поверхню, куди ви хочете приземлити свій X2D. Skydio X2D збереже поточні налаштування уникнення перешкод (Obstacle Avoidance) під час повернення.

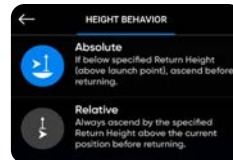
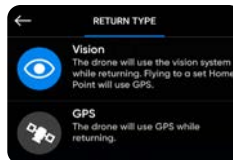
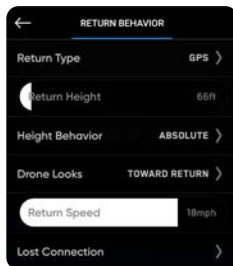
Налаштуйте параметри повернення:

Крок 1 - Виберіть меню  **Налаштування пристрою**

Крок 2 - Виберіть вкладку **Дрон**

Крок 3 - Виберіть **Параметри повернення**

Крок 4 - Виберіть **Тип повернення**, щоб налаштувати навігацію:



- встановіть опцію **ВІЗУАЛЬНА** для польотів у світлий час доби в оточеннях із глушінням сигналів GPS або РЧ-сигналів

Крок 5 - Виберіть **Висота повернення**

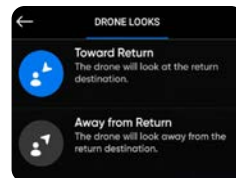
- встановіть **30 метрів**
- для забезпечення надійної візуальної навігації X2D повинен бути досить близько до землі

Крок 6 - Виберіть **Параметри повернення**

- встановіть **ВІДНОСНА** для місцевості зі змінним профілем рельєфу

Крок 7 - Виберіть **Напрямок спостереження дрона** під час польоту до точки повернення

- встановіть **ПРОТИЛЕЖНО ТОЧЦІ ПОВЕРНЕННЯ** для відстеження поведінки ворога під час повернення

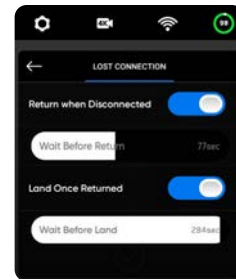


Крок 8 - Установіть швидкість повернення

- установіть швидкість повернення **10 м/с**

Крок 9 - Виберіть розділ «Втрата зв'язку» для визначення того, як буде поводитися X2D у разі втрати сигналу з вашим контролером:

- увімкніть **опцію** «Повернення в разі втрати зв'язку»
- установіть параметр «Чекати перед поверненням» **5 секунд**; малий час очікування означає, що X2D рухатиметься так, що він не стане легкою ціллю
- увімкніть **опцію** «Приземлення відразу після повернення»
- установіть параметр «Чекати перед приземленням» **135 секунд**



Важливо налаштувати параметри повернення й параметри в разі втрати зв'язку перед запуском у разі, якщо дрон зіткнеться з будь-якими радіочастотними перешкодами.



Skydio X2D Return Behaviors

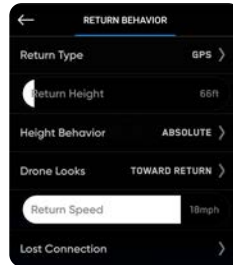
For best results set return behaviors pre-flight. Identify a clear, level surface where you want your X2D to land. Skydio X2D will retain its current obstacle avoidance setting while returning.

Set the Return Behaviors:

Step 1 - Select the  Device settings menu

Step 2 - Select the Drone tab

Step 3 - Select Return Behavior

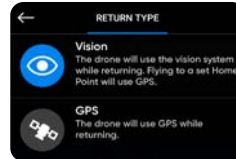



Step 4 - Select Return Type to set navigation:

- set to **VISION** for GPS/RF jammed environments for flights during daylight hours

Step 5 - Select Return Height

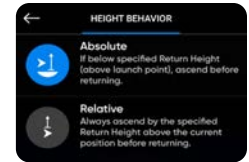
- set to **30 meters**
- X2D needs to be close enough to the ground for good visual navigation



 It is important that you set the return behaviors and lost connection behavior before launch, in the event that you encounter any RF interference.

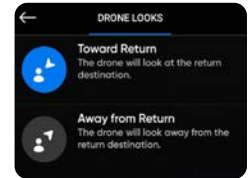
Step 6 - Select Return Behavior

- set to **RELATIVE** for alternating terrain



Step 7 - Select Drone Looks while flying to the return destination

- set to **AWAY** from Return to track enemy behavior on the return trip

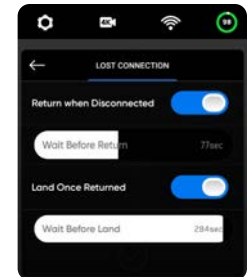


Step 8 - set the return speed

- set return speed to **10 m/s**

Step 9 - Select Lost Connection to choose how you want X2D to behave if the signal to your controlling device is lost:

- toggle **ON** Return when Disconnected
- set Wait Before Return to **5 seconds** - a low loiter time means X2D is moving so that it is not an easy target
- toggle **ON** Land Once Returned
- set Wait Before Land to **135 seconds**



Теплові налаштування дрону Skydio X2D

Ви можете задати теплові налаштування для ефективного аналізу навколишнього оточення. Зміна термопалітри й автоматичного регулювання підсилення (AGC Tuning) можуть допомогти визначити людей, об'єкти та місця інтересу для кращого усвідомлювання ситуації та прийняття рішень. Вибір параметрів термопалітри зберігається від польоту до польоту та впродовж циклів живлення. Потрібна мінімальна версія програмного забезпечення транспортного засобу версії 19.4.18 і версії програмного забезпечення Enterprise Controller версії 20.1.30.

Для доступу до теплових налаштувань:

Крок 1 - Виберіть меню  **Налаштування пристрою**

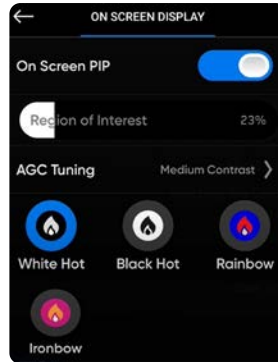
Крок 2 - Виберіть вкладку **Контролер**

Крок 3 - Виберіть **Дисплей**

Крок 4 - Виберіть **Теплобачення**

Крок 5 - Визначте **зону інтересу (ROI)**

- для проведення розвідувальних польотів встановлюйте зону інтересу на 100%
- звужуйте зону інтересу в разі активного відстежування суб'єкта, щоб вивести навколишнє середовище з розрахунків теплової сигнатури

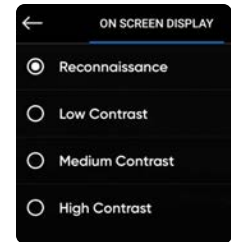


Крок 6 - Застосуйте автоматичне регулювання підсилення до зони інтересу

- виберіть «Розвідка»
- для збільшення різкості об'єкта змініть налаштування на «Висока контрастність»

Крок 7 - Виберіть **Термопалітра**

- **Чорний гарячий:** відображає тепло тіла в чіткому, реалістичному зображенні, коли об'єкт спостереження знаходиться у вільній від перешкод ділянці
- **Білий гарячий (за замовчуванням):** відображає тепло тіла в чіткому, реалістичному зображенні, коли об'єкт спостереження знаходиться у локаціях із різномірним ландшафтом
- **Райдужний і Гарячий метал:** для виявлення важко розрізняваних варіацій теплових сигнатур





Skydio X2D Thermal Settings

You can select thermal settings for efficient analysis of your environment. Changing the thermal palette and AGC Tuning can help identify people, objects, and points of interest for better situational awareness and decision-making. Thermal Palette setting selections persist across flights and power cycles. Requires minimum vehicle software release version 19.4.18 and Enterprise Controller software release version 20.1.30.

To access thermal settings:

Step 1 - Select the  **Device settings** menu

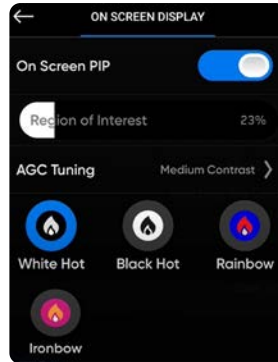
Step 2 - Select the **Controller** tab

Step 3 - Select **On Screen Display**

Step 4 - Select **Thermal**

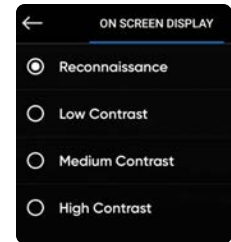
Step 5 - Define the **Region of Interest (ROI)**

- set ROI to 100% while conducting surveillance flights
- narrow the ROI when you are actively tracking a subject to take the surrounding environment out of the heat signature calculations



Step 6 - Apply AGC Tuning to the ROI

- select Reconnaissance
- to sharpen a subject set to High Contrast



Step 7 - Select **Thermal Palette**

- **Black Hot:** displays body heat in a clear, lifelike image when the subject is located in a clear area
- **White Hot (default):** displays body heat in a clear, lifelike image in shifting landscapes
- **Rainbow and Ironbow:** to detect subtle variations in heat signatures



Вибір каналу Skydio X2D

Якщо встановлено режим автоматичного налаштування, ваш Skydio X2D автоматично відстежуватиме перешкоди сигналу та переходитиме на більш чіткий канал, щоб покращити якість сигналу бездротової передачі під час польоту. Вручну виберіть свій радіочастотний канал, щоб уникнути його перенавантаження іншими сигналами. Вибір каналу буде зберігатися від польоту до польоту та впродовж циклів живлення. Потрібна мінімальна версія програмного забезпечення транспортного засобу версії 19.4.18 і версії програмного забезпечення Enterprise Controller версії 20.1.30.

Перед польотом:

Крок 1 - Виберіть меню ІНФО

Крок 2 - Виберіть свій дрон у розділі Пристрої

Крок 3 - Виберіть **Вибір каналу**
Стандартні канали Wi-Fi на 5 ГГц, які відповідають таким частотам:

Авто

36: 5180 МГц

40: 5200 МГц

44: 5220 МГц

48: 5240 МГц

149: 5745 МГц

153: 5765 МГц

157: 5785 МГц

161: 5805 МГц

165: 5825 МГц



У польоті:

Крок 1 - Виберіть меню  **Налаштування пристрою**

Крок 2 - Виберіть вкладку **Дрон**

Крок 3 - Виберіть **Радіоканал**

- компанія Skydio рекомендує залишити налаштування «Вибір каналу» в режимі «Авто» для досягнення найкращих результатів.
- якщо встановлення режиму «Авто» не призводить до вибору чіткого каналу, виберіть 161 або 165
- не випускайте дрон із поля зору під час польоту
- для максимального покращення якості з'єднання тримайте контролер так, щоб його кришка була направлена в бік дрона
- Періодично перевіряйте індикатор сили радіосигналу під час польоту
- якщо ви не можете отримати радіочастотний сигнал після вибору каналів вручну, ймовірно, ваш сигнал глушать
- у разі втрати радіочастотного сигналу ваш дрон за замовчуванням перейде до аварійних налаштувань, які ви встановили
- у разі польоту в режимі орієнтації дрон виконає аварійну посадку на місці



ПРИМІТКА: антена контролера розташована в кришці й має бути орієнтована в напрямку дрона для досягнення максимальної якості радіочастотного сигналу.



Skydio X2D Channel Selection

When set to auto, your Skydio X2D will automatically monitor signal interference and move to a clearer channel to improve wireless transmission signal quality during flight. Manually select your radio frequency channel to avoid congestion from other signals. Channel Selection will persist across flights and power cycles. Requires minimum vehicle software release version 19.4.18 and Enterprise Controller software release version 20.1.30.

Pre-Flight:

Step 1 - Select the **INFO** menu

Step 2 - Select your drone under **Devices**

Step 3 - Select **Channel Selection**

Standard 5 GHz WiFi channels that correspond to the following frequencies:

Auto

36: 5180 MHz

40: 5200 MHz

44: 5220 MHz

48: 5240 MHz

149: 5745 MHz

153: 5765 MHz

157: 5785 MHz

161: 5805 MHz

165: 5825 MHz



NOTE: the controller antenna is located in the cover and should be oriented in the drone's direction to maximize RF signal quality.

In flight:

Step 1 - Select the  **Device Settings** menu

Step 2 - Select the **Drone** tab

Step 3 - Select **Radio Channel**

- Skydio recommends leaving the Channel Selection set to Auto for best results.
- if Auto does not result in a clear channel, select either 161 or 165
- maintain visual line of sight on the drone
- point the controller cover in the direction of the drone to maximize the connection
- Check radio signal strength indicator periodically during flight
- if you are unable to acquire an RF signal after manually selecting your channels, it is likely your RF signal is being jammed
- in the event of an RF signal loss, your drone will default to the emergency behaviors you set
- if flying in Attitude Mode, the drone will perform an emergency landing in place

Стан підключення Skydio X2D

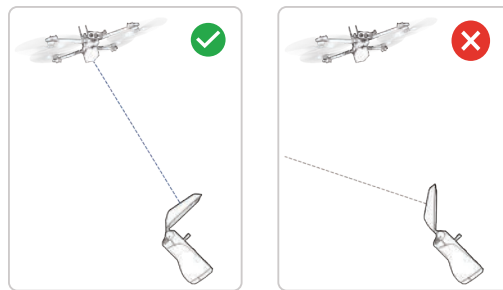
Під час польоту на максимальній дальності поверніть контролер так, щоб його кришка була спрямована на X2D та тримайте контролер якомога далі від себе. Якщо тримати контролер занадто близько до тіла, це вплине на якість бездротового зв'язку. У разі польотів у районах з електромагнітними перешкодами потужність сигналу й максимальна дальність керування можуть знижуватися.



Індикатор стану підключення відображає поточну силу сигналу з'єднання між вашим пристроєм для керування й X2D, а також кількість супутників, до яких ви підключені. Виберіть піктограму стану підключення для перегляду.



- що більше смужок в індикаторі стану підключення, то сильнішим є радіочастотний сигнал
- для встановлення положення вашого X2D потрібно не менш ніж чотири супутники
- для міцного стабільного з'єднання вам потрібно 7–12 супутників
- для пошуку сильнішого сигналу GPS перенесіть вручну або спрямуйте дрон в інше місце
- перевіряйте під час польоту якість GPS у різних зонах, щоб побачити, де ви зможете використовувати політ за GPS у майбутньому



- для максимального покращення якості з'єднання тримайте контролер так, щоб його кришка була спрямована в бік дрона
- якщо ви не можете отримати сигнал після вибору каналів вручну, імовірно, ваш сигнал глушать
- у разі втрати радіочастотного сигналу ваш дрон за замовчуванням перейде до аварійних налаштувань, які ви встановили
- під час польоту в режимі орієнтації важлива наявність радіочастотного з'єднання між контролером і X2D
- у разі польоту в режимі орієнтації дрон виконає аварійну посадку на місці



Skydio X2D Connection Status

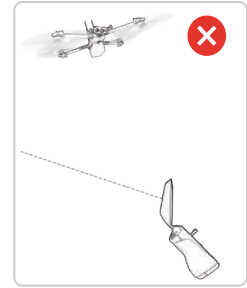
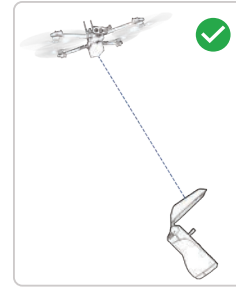
When flying at max range, point the controller cover toward X2D and hold the controller as far away from your body as possible. Bringing the controller too close to your body will impact wireless performance. Signal strength and maximum control range may be affected when flying in areas with electromagnetic interference.



The connection status indicator displays the current strength of the signal connection between your controlling device and your X2D and the number of satellites you are connected to. Select the connection status icon to view.



- the more bars in the Connection Status indicator the stronger the RF signal
- you need a minimum of four satellites to establish the position of your X2D
- you need 7-12 satellites for a solid stable connection
- hand carry or fly your drone to a different location to search for a stronger GPS signal
- during flight check GPS quality in different areas to see where you may be able to utilize GPS flight in the future



- point the controller cover in the direction of the drone to maximize the connection
- if you are unable to acquire a signal after manually selecting your channels, it is likely your signal is being jammed
- in the event of an RF signal loss, your drone will default to the emergency behaviors you set
- when flying in attitude mode, it is important that you have an RF connection between your controller and X2D
- if flying in Attitude Mode, the drone will perform an emergency landing in place

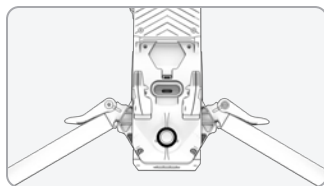


Як завантажувати оновлення для дрона Skydio X2D

Оновлення програмного забезпечення від компанії Skydio містять нові функції, важливі вдосконалення й виправлення, призначені для підвищення характеристик і оптимізації польоту вашого дрона Skydio X2D та контролера Enterprise Controller.

Завантажте оновлене програмне забезпечення до X2D

Крок 1 - Вставте флеш-накопичувач у порт USB-C на X2D



Крок 2 - Увімкніть живлення X2D

- оновлення почнеться автоматично
- LED-індикатори дрона пульсуюватимуть синім
- стабілізатор камери вимкнеться та перестане виконувати свою функцію
- цей процес може зайняти декілька хвилин
- після завершення оновлення стабілізатор камери знову ввімкнеться

Крок 3 - Від'єднайте флеш-накопичувач USB-C

Переконайтеся в тому, що оновлення встановлено правильно

Крок 4 - Увімкніть живлення X2D і контролера та підключіть його

Крок 5 - Виберіть меню ІНФО

Крок 6 - Виберіть Під'єднаний дрон

Крок 7 - Переконайтеся, що вказана версія програмного забезпечення відповідає версії, наданій Skydio



Завантаження оновлення контролера Enterprise Controller

Крок 1 - Увімкніть живлення контролера

Крок 2 - Виберіть меню ІНФО .

Крок 3 - Виберіть **Оновлення контролера**

Крок 4 - Вставте флеш-накопичувач у порт USB-C на вашому контролері

Крок 5 - Виберіть **Оновлення**

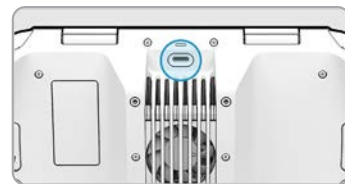
Крок 6 - Перейдіть до кореневої папки флеш-накопичувача або карти пам'яті

Крок 7 - Виберіть файл оновлення з розширенням .tar

Крок 8 - Виберіть **Готово**

- оновлення почнеться автоматично
- дочекайтеся завершення оновлення, яке може тривати приблизно п'ять хвилин
- під час цього процесу ваш контролер може кілька разів перезавантажитися

Крок 9 - Переконайтеся, що вказана версія програмного забезпечення відповідає версії, наданій Skydio





Skydio X2D How to Load Updates

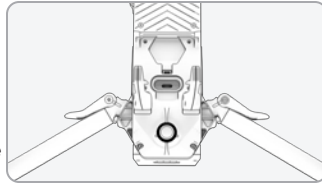
Software updates from Skydio contain new features, important enhancements, and fixes designed to improve performance and optimize flight for your Skydio X2D and Enterprise Controller.

Load software updated to X2D

Step 1 - Insert the flash drive into the USB-C port on X2D

Step 2 - Power on X2D

- update will begin automatically
- the lights on your drone will pulse blue
- the camera gimbal will disengage and go slack
- the process may take several minutes
- when the update is complete, the camera gimbal will re-engage



Step 3 - Remove the USB-C flash drive

Verify you have correctly installed the update

Step 4 - power on your X2D and controller and connect

Step 5 - Select the **INFO** menu

Step 6 - Select **Paired Drone**

Step 7 - Verify that the software version listed matches the version provided by Skydio



Load update to Enterprise Controller

Step 1 - Power on your controller

Step 2 - Select the **INFO** menu

Step 3 - Select **Controller Update**

Step 4 - Insert the flash drive into the USB-C port on your controller

Step 5 - Select **Update**

Step 6 - Navigate to the flash drive or memory card root folder

Step 7 - Select the update .tar file

Step 8 - Select **Done**

- the update will begin automatically
- allow up to five minutes for the update to complete
- during this process, your controller may restart multiple times

Step 9 - Verify that the software version listed matches the version provided by Skydio

