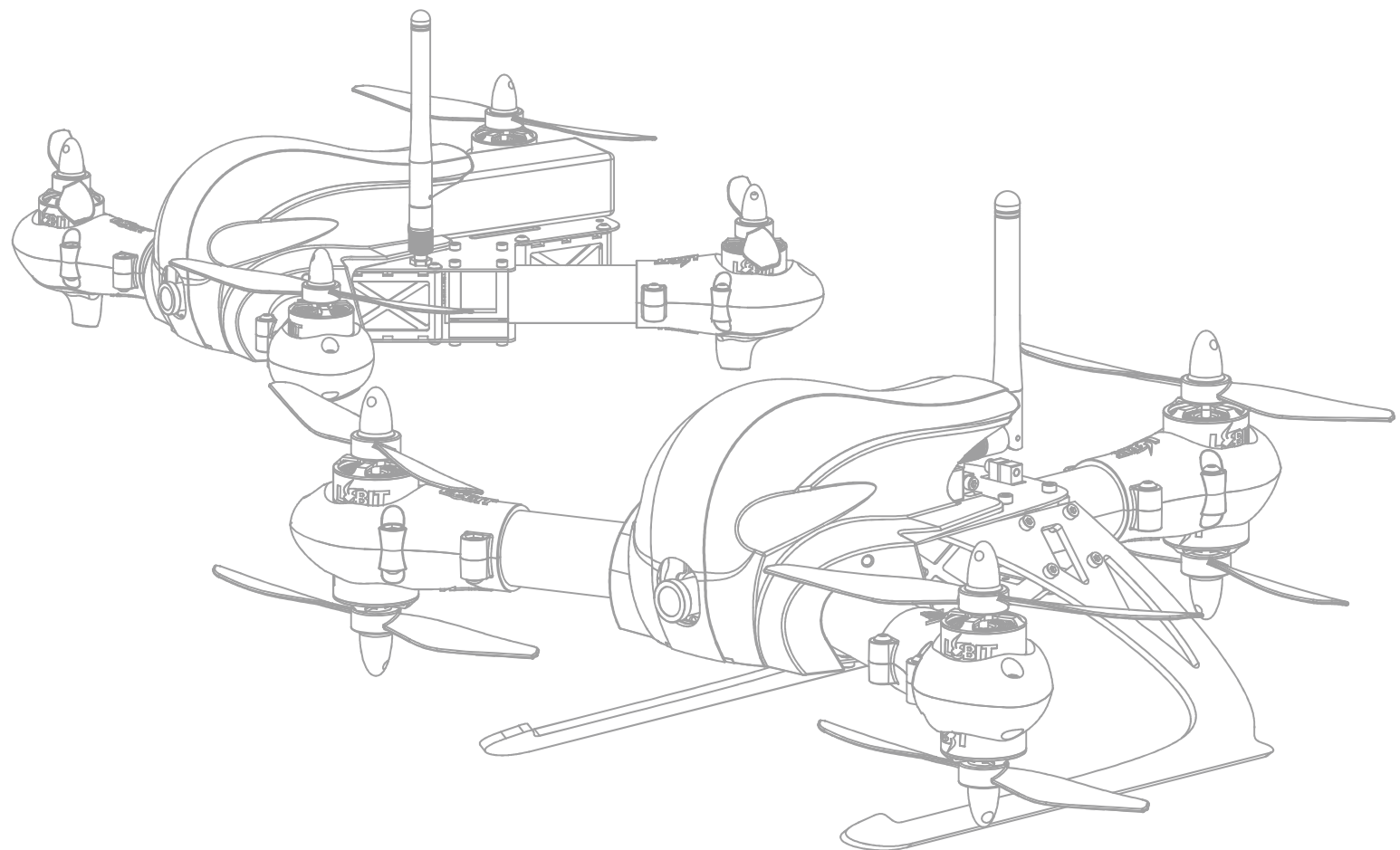


Ages 14+

# LOBIT 300GT & 320R

## 제품 사용 설명서

로빗 300GT 모델과 320R 모델의 사용 설명서입니다.  
제품을 사용하시기 전에 내용을 숙지하시기 바랍니다.

**DROGEN****LOBIT**

## Intro

저희 DROGEN의 LOBIT을 구입해 주셔서 감사드립니다. LOBIT은 FPV 스포츠 드론으로, 사용자가 쉽고 재미있게 조립할 수 있도록 설계되어 있습니다. 본 제품 사용 설명서를 눈에 띄는 곳에 보관하여 주시고 수시로 참고 하여 LOBIT 최적의 상태를 유지하여 주시면 더욱 더 즐겁고 안전한 비행이 될 것입니다. LOBIT과 함께 재밌고 안전한 비행이 되도록 저희 DROGEN이 함께 하겠습니다.

▶ FPV : 1인칭 시점으로 스릴 있는 드론 비행을 경험할 수 있습니다.

## Call us 'DRONE GENERATION'

드로젠의 제품은 그 동안 볼 수 없었던 스포츠 드론이라는 새로운 분야로 여러분을 인도할 것입니다. 드로젠만의 혁신적인 기술로 세계 각국에 있는 모든 이들과 하나가 되어 스포츠를 즐길 수 있습니다. 드로젠은 세계적 경쟁력을 갖춘 R&D 회사로 나아가고 있으며, 메인보드, 펌웨어, 모터, 프로펠러, 프레임 그리고 캐노피까지 모두 자체개발에 성공했고, 현재 새로운 프레임(100~600mm), PCB, F/C, 2207&2204&1806 BLDC 모터 및 ROS 기술들을 개발 중에 있습니다.

## For the FAST , For the FUN , For the SAFE

안전을 바탕으로 스릴넘치고, 재미있는 드론 개발을 위해 저희 드로젠은 도전과 창조를 계속해 나갈 것입니다.

## 안전 주의사항

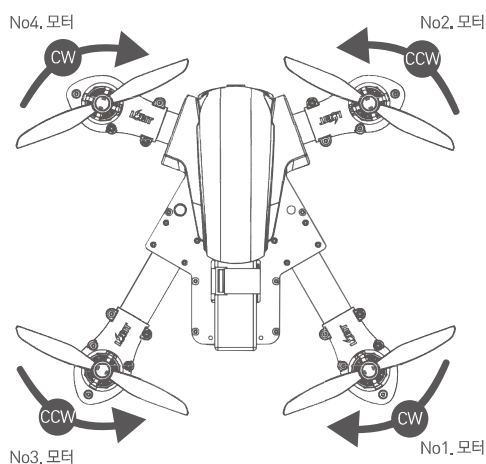
1. 비행 전 기체의 이상 유무를 확인하고 손상된 부품은 수리 및 교체 후 사용하십시오.
2. 사람, 건축물이 없는 넓은 장소에서만 비행하십시오.
3. 송전선과 같이 방해 전파가 많은 곳에서는 조종 불능 사고가 발생 할 수 있으니 피하여 주십시오.
4. 우천, 강풍 등의 이상 기후가 있는 날이나 야간에는 절대 비행하지 마십시오.
5. 14세 이하의 어린이는 사용하지 마십시오.
6. 초보자는 숙련자의 지도 하에 사용법을 익히고 비행하시기 바랍니다.
7. 사용자의 조작 실수에 의한 사고는 제조사 및 판매사의 책임이 없습니다.
8. 기능 설정 시, 모터 동력을 정지하거나 배터리를 분리하고, 프로펠러는 기체에서 떼어낸 후 설정 하십시오.
9. 송신기의 전원을 먼저 켜 후 기체 전원을 켜는 순서를 지켜주십시오.
10. 기체전원을 끄고 송신기의 전원을 끄는 순서를 지켜 주십시오.
11. 배터리 사용 설명서를 숙지하시고, 주의 사항을 필히 지켜주십시오.
12. 기체 배터리 및 송신기 배터리는 항상 충전을 충분히 하시고 사용하십시오.
13. 기체 동작 중에는 멀리 떨어져 작동하고, 잡거나 건드리는 등의 행위를 금합니다.

## 제품특징

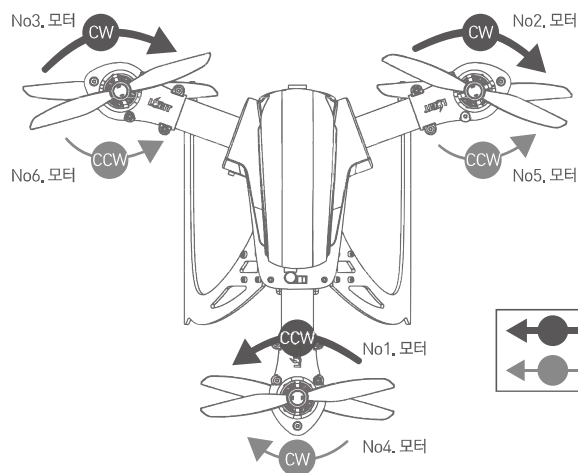
공기역학의 디자인 : 비행의 안정성  
기계공학적 설계 : 정확한 무게중심  
뛰어난 기동성 : 최고속도 100~130km  
기체파손 최소화 : 가볍고 강한 카본 프레임, 충격 완화 캐노피 및 모터 마운트  
유지보수의 편리성 : 어셈블리 및 푸쉬 앤 락 방식  
커스터마이징 가능 : 캐노피 및 기타 구조물 변경가능  
하드웨어 개발탐재 : 스포츠 드론의 최적화 된 모터, 변속기, 카메라, FC, Main PCB Board, 프롭 등

## 프로펠러 장착

:: 로бит은 6인치 프로펠러를 사용합니다.



LOBIT 300 GT



LOBIT 320R

## 구성품

:: 사용하기 전 구매한 모델의 구성을 모두 확인하시기 바랍니다.

:: 구성품은 제조사의 사정으로 인하여 임의의 변경 될수 있습니다.

모델명	구성품
LOBIT 300GT+ LOBIT 320R+	드론 ----- 1 set Frame kit FC Main PCB Board CMOS Camera Motor - 300GT+ : 4ea - 320R+ : 6ea ESC - 300GT+ : 4ea - 320R+ : 6ea Canopy  조종기 ----- 1 set 프로펠러 6045 -- 1 set - 300 : 8pc - 320 : 12pc  사용자 매뉴얼 --- 1 ea 스티커 ----- 1 ea 육각렌치 ----- 1 ea

모델명	구성품
LOBIT 300GT LOBIT 320R	드론 ----- 1 set Frame kit FC Main PCB Board CMOS Camera Motor - 300GT : 4ea - 320R : 6ea ESC - 300GT : 4ea - 320R : 6ea Canopy  프로펠러 6045 -- 1 set - 300 : 8pc - 320 : 12pc  사용자 매뉴얼 --- 1 ea 스티커 ----- 1 ea 육각렌치 ----- 1 ea

# Technical Information

Model Name	LOBIT 300GT	
Wheel Base	300mm	
FC	Lobit FC Accelerometer + Gyroscope 3-axis magnetometer Barometric Pressure sensor	
Motors	LOBIT 2207 Shaft M5, Kv: 2200 Max continuous current/power: 18A/350W Max lipo cell: 2~4Cell	
ESC	20A opto HW Voltage: 2 - 4Cell LiPo Output Current: 20A(Max 25)	
Propeller Size	6045 (6x4.5)	
OSD	LOBIT Optimized	
GPS	LOBIT Optimized (Optional)	
Camera	1/3" CMOS 700TVL	
Battery	4Cell 2200mah , 30C, Charger: 2-4Cell	
Voltage Regulator	5V, 12V Out Port	
Frame Material	Full Carbon	
Full Weight	670g	
Dimensions (LxWxH)	268 x 260 x 100 mm	

Model Name	LOBIT 320R	
Wheel Base	320mm	
FC	Lobit FC Accelerometer + Gyroscope 3-axis magnetometer Barometric Pressure sensor	
Motors	LOBIT 2207 Shaft M5, Kv: 2200 Max continuous current/power: 18A/350W Max lipo cell: 2~4Cell	
ESC	20A opto HW Voltage: 2 - 4Cell LiPo Output Current: 20A (Max 25)	
Propeller Size	6045 (6x4.5)	
OSD	LOBIT Optimized	
GPS	LOBIT Optimized (Optional)	
Camera	1/3" CMOS 700TVL	
Battery	4Cell 2200mah , 30C, Charger: 2-4Cell	
Voltage Regulator	5V, 12V Out Port	
Frame Material	Full Carbon	
Full Weight	730g	
Dimensions (LxWxH)	333 x 291 x 136 mm	

## Lipo 배터리 안전관리

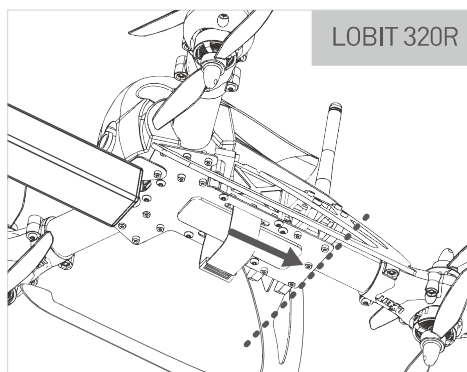
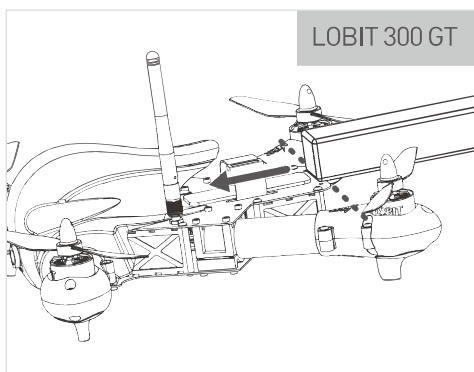
리튬 폴리머 배터리는 기존 배터리보다 가볍고 기체의 무게를 감소 시키는 장점을 가지고 있습니다.  
본 배터리는 쉽게 손상될 수 있으며 화재나 폭발의 위험이 있으므로 관리 사항을 숙지하여 주시기 바랍니다.

- 3.7v 이하 방전, 4.2v 이상 충전하지 마십시오.
- 외부적인 충격 및 파손이 있을 시 사용을 금하시기 바랍니다.
- 폐기 시 완전히 방전시킨 후 수거함에 폐기하시기 바랍니다.
- 과열로 인한 화재 및 폭발이 있을 수 있으니 주의하시기 바랍니다.
- 저온시 저전압 현상이 있을 수 있습니다.

## Lipo 배터리 장착

로봇의 배터리 칸에 배터리를 장착 후, 플러그를 연결 합니다.

:: 과충전, 과방전은 배터리 수명에 치명적입니다.



〈 점선까지 배터리를 밀어 넣어 프레임의 무게 중심을 맞춥니다. 〉

권장 사용배터리 (300 & 320 공통)  
Capacity: 2200mAh  
Voltage: 3S~4S (4Cell 30C~14.8v 권장)  
Dimensions: 약 109x35x34mm  
Discharge plug : XT60

## Lipo 배터리 충전

12v 아답터를 배터리 밸런스 커넥터에 연결하면 자동으로 충전이 시작됩니다.

충전 볼트량은 디스플레이로 확인되며, 완충 시 자동으로 오프 됩니다.

완전한 충전은 150분 정도 걸립니다.



〈 Option 〉

## 비행준비 & 완료순서

:: 아래 순서를 숙지하시고 반드시 지켜주시기 바랍니다.

### 비행 준비(ON)순서

1. 조종기 전원 스위치를 켜(ON)니다.
2. 조종기 시동 스위치가 꺼져(OFF)있는지 확인 합니다.
3. 조종기 스로틀 스틱을 아래로 내려 하단에 위치 시킵니다.
4. 기체에 배터리를 연결 합니다.
5. 기체를 평평한 바닥에 내려 놓습니다.
6. 시동 준비가 완료 되면 기체에서 비프음이 3번 울립니다.
7. 기체와 5m이상 떨어집니다.
8. 조종기 비행 모드를 설정 합니다.
9. 조종기 시동 스위치를 켜(ON)니다.
10. 조종기 스로틀스틱을 서서히 올려 비행을 시작합니다.

\* 시동이 걸리지 않을 시 위 과정을 처음부터 다시 시작합니다.

### 비행 완료(OFF)순서

1. 기체를 착륙 시킨 후 조종기 시동 스위치를 끄(OFF)니다.
2. 기체에서 배터리를 분리 시킵니다.
3. 조종기의 전원 스위치를 끄(OFF)니다.

## 조종기 스틱 및 제어 응답

:: 비행 전 조종기의 사용법을 반드시 숙지하시고 비행하시기 바랍니다.

	MODE 1	MODE 2	이동방향
<b>Throttle</b> 비행 높이 조정			
<b>Yaw</b> 좌우 회전			
<b>Pitch</b> 전진 후진			
<b>Roll</b> 좌우 이동			

## 비행모드 ANGLE , HORIZON, Rate or Auto Return

:: 그라프너 mz-12 조종기 기준 설명입니다.

모드스위치를 변경시 기체의 비프음이 한번씩 울립니다.

〈MODE〉

Angle ●  
Horizon ●  
Rate or  
Auto Return ●

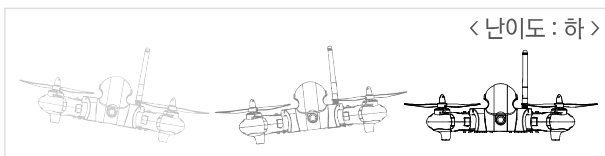


〈START〉

● 시동 ON  
● 시동 OFF  
● Beeper

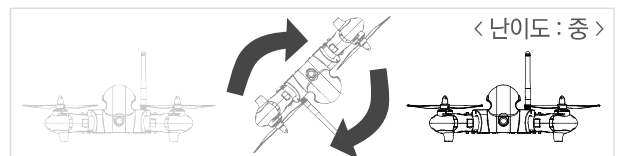


### ANGLE MODE



앵글모드는 자동으로 수평을 유지해주는 비행 모드로서 초보자들에게 유용한 비행모드입니다.

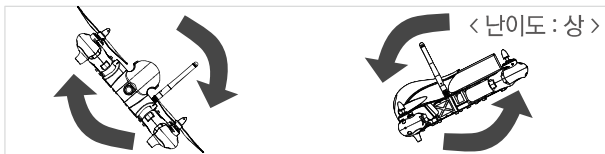
### HORIZON MODE



평소 수평유지 비행을 하다가 방향키를 한쪽방향으로 빠르게 밀면 순간 레이트 모드로 변경되어 플립과 같은 곡예비행이 가능해집니다. 곡예비행 완료 후 다시 키를 놓으면 수평을 유지합니다.

\* 플립과 같은 곡예비행의 경우 사용자의 충분한 연습과 주의가 필요합니다. 초보자의 경우 주의 하시기 바랍니다.

### RATE MODE (Manual Mode or Acro Mode)



메뉴얼 모드와 동일한 모드로 스틱을 움직이는 만큼만 움직이고 고정되는 비행모드입니다. 끊임없이 조작을 해주어야 하는 난이도가 높은 비행모드입니다.

### AUTO RETURN MODE



설치된 GPS로 인해 최초 이륙 포인트로 돌아오는 모드입니다. 지붕이 없는 야외에서 가능 하며 GPS 특성상 활성화 시간은 다를수 있습니다.

\* GPS 모듈은 옵션입니다. 설명서 10p의 GPS 모듈과 Compass Calibration을 확인 하시기 바랍니다.

## 시동 On/Off & Beeper

:: 그라프너 mz-12 조종기 기준 설명입니다.

시동 전 주위 위험요소를 확인하시고, 조종기 및 기체의 이상 유무를 체크 하시기 바랍니다.



시동 ON

시동을 ON하고 스로틀을 올리면 프로펠러가 회전합니다.



시동 OFF

비행을 완료하고 시동을 OFF 하면 프로펠러는 회전하지 않습니다.  
\* 비행을 하지 않을 시에는 반드시 시동키를 OFF상태로 유지합니다.



BEEP 스위치 ON

기체 유실 시 비프음을 듣고 위치를 확인할 수 있습니다. (기체 배터리 전원이 빠지면 동작하지 않습니다.)

# Cleanflight 소프트웨어 설정 프로그램 (펌웨어 시 인터넷연결필수)

:: 로빗 초기설정값은 셋팅되어 있으니 따로 하실필요 없습니다.

다만, 사용자 취향에 맞는 셋팅이나 기타셋팅이 필요한 경우에 셋팅값을 변경합니다.

아래 설정법은 로빗 기본설정값을 설명한 것입니다.

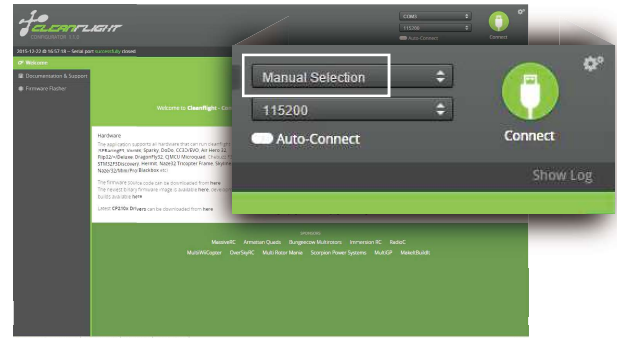
보다 자세한 설명은 Cleanflight설명서는 로빗 홈페이지 자료실, 인터넷,유튜브등을 찾아보시기 바랍니다.

프로그램 다운로드 : Google → Chrome 브라우저설치 → 크롬 앱스토어 → Cleanflight 설치

## STEP 1. Comport Driver



기체 USB포트에 마이크로USB케이블(별매)을 연결합니다.  
Connect버튼 옆 COM포트에 번호가 표시되면 정상적인 연결 상태입니다.



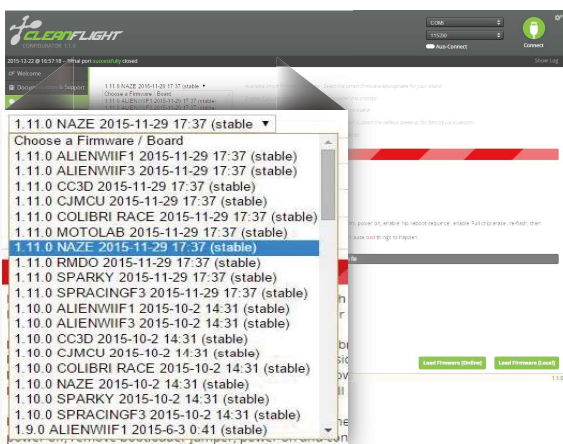
USB포트 연결 후 COM포트에 번호가 표시되어야 정상적으로 연결된 상태 입니다.



### 연결이 안될 경우

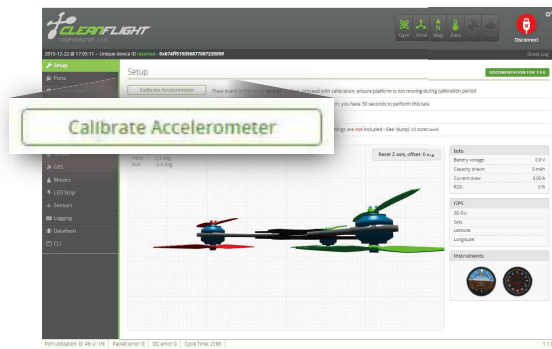
초기화면에서 CP210x Drivers 를 다운받아 설치하고  
Windows 장치관리자 → 포트에 정상설치 및 포트번호를 확인하고  
Cleanflight → Connect 버튼을 클릭하여 연결을 재확인합니다.

## STEP 2. Firmware



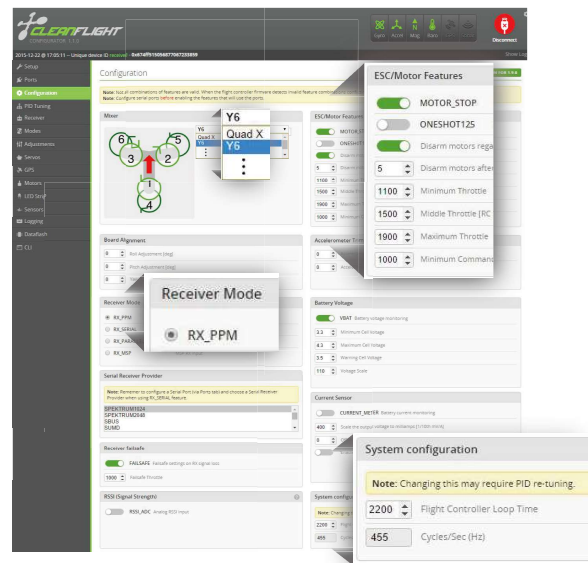
Firmware Flasher 탭에서 최신firm을 선택하고 Full chip erase 을  
활성화 합니다. 아래 Load Firmware[Online]를 눌러 Release info  
리스트를 확인하고 Flash Firmware 버튼을 클릭하여 진행을 완료합니다.

## STEP 3. Calibrate Accelerometer



기체수평이 맞지 않을 시 진행합니다.  
수평이 맞는 지면에 올려놓고 Setup → Calibrate Accelerometer 버튼을 클릭하여 기체 수평캘리를 진행합니다.  
(기체 수평이 맞지 않을 경우 시동 및 비행에 오류를 일으킵니다.)

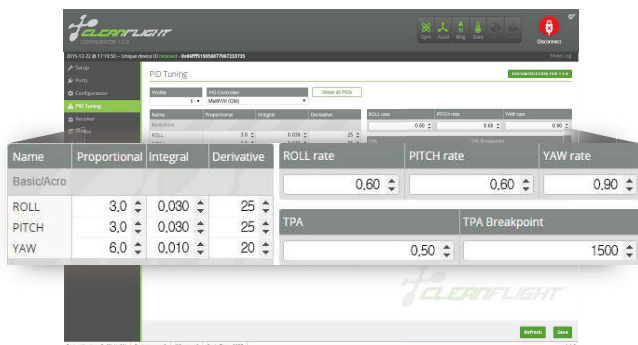
## STEP 4. Configuration



기본적인 기체 설정을 합니다.  
(그외 설정은 기존값을 유지합니다.)

- **Mixer**  
기체형태를 선택합니다.  
320:Y6, 300:Quad X
- **Receiver Mode**  
Graupner GR-16L(수신기) : RX-PPM을 선택  
이외 조종기/수신기는 해당 메뉴얼 참조하여  
신호방식을 확인합니다.
- **ESC/Motor Features**  
MOTOR\_STOP 활성화 : 시동 시에도 스로틀이  
최하로 내려가 있다면 모터는 회전하지 않습니다.  
Minimum Throttle : 스로틀 최저값을 1100으로 조정합니다.  
Maximum Throttle : 스로틀 최고값을 1900으로 조정합니다.  
(해상력 값은 800정도로 유지 합니다.)
- **System Configuration**  
2200 Flight Controller Loop Time 제어주기 설정

## STEP 5. PID Tuning



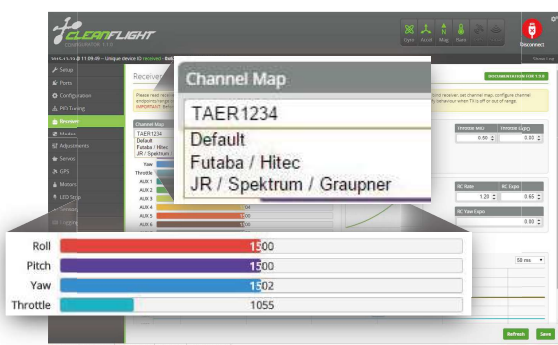
300 PID 설정 값



320 PID 설정 값

## STEP 6. Receiver

조종기 스틱방향/값 등을 설정합니다.



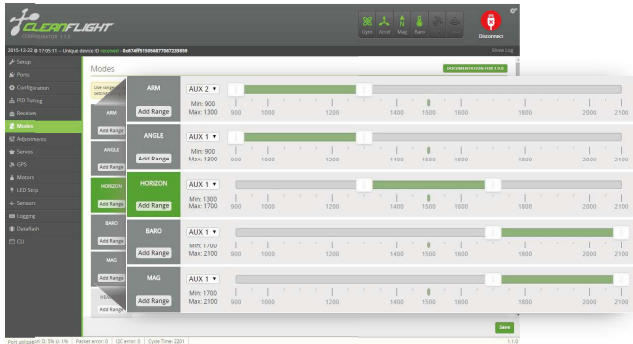
Channel Map에서 사용하는 조종기 브랜드를 선택해 채널값을 맞추고,  
조종기 스틱방향과 같은 방향으로 움직이는지 확인합니다.  
(반대로 움직일 경우 조종기에서 해당 채널을 리버스 시킵니다.)

Roll, Pitch, Yaw 값을 조종기 트림조정으로 1500값에 맞춥니다.  
(기체 기본균형값)

Throttle 값은 Configuration 탭의 Minimum Throttle 값보다 50정도  
적은 1050값으로 맞춥니다.  
(스로틀 유격값을 주지않으면 시동이 잘 걸리지 않습니다.)

## STEP 7. Modes

비행모드와 시동 스위치 설정



Graupner MZ-12 : AUX1=S6, AUX2=S4 스위치  
이외 조종기의 스위치1=AUX1, 스위치2=AUX2로 설정합니다.  
조종기 스위치의 원하는 포지션으로 녹색 가로바를 위치시키고  
해당 스위치의 위치값에 위치시키면 해당 모드가 활성화 됩니다.

ARM (AUX2) 가로바 좌측 : 시동ON  
                                  가로바 중앙 : 시동OFF  
BEEPER (AUX2) 가로바 우측 : 위치알림 비프음  
ANGLE (AUX1) 가로바 좌측 : Self levelling mode  
HORIZON (AUX1) 가로바 중앙 : New multiWii mode  
BARO, MAG, GOHOME (AUX1)  
                                  가로바 우측 : Return to home

## STEP 8. Motors

모터회전/속도 체크 및 변속기 캘리브레이션



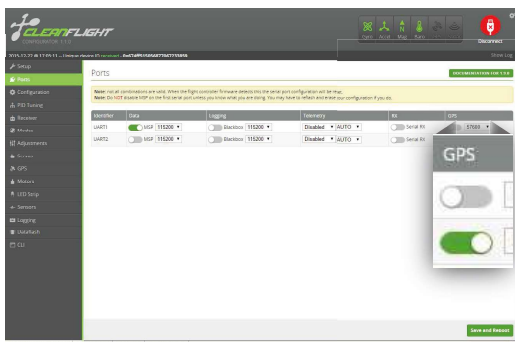
:: 안전을 위해 프로펠러는 반드시 분리한 후 진행합니다.

1. 모터컨트롤 활성화버튼을 켜고, 기체 배터리 전원을 OFF시킵니다.
2. 마스터 볼륨을 최대치로 올리고 기체 배터리를 ON시킵니다.
3. 기체 비프음이 몇 차례들리고 정지 시 마스터 볼륨을 최하치로 내립니다.
4. 마스터 볼륨을 조금씩 올려서 전체 모터가 동시에 회전하는지 확인합니다.
5. 각 모터의 회전방향 등을 볼륨 스위치로 확인합니다.

\* 전체 모터가 동시에 회전하지 않으면 다시 한번 확인합니다.

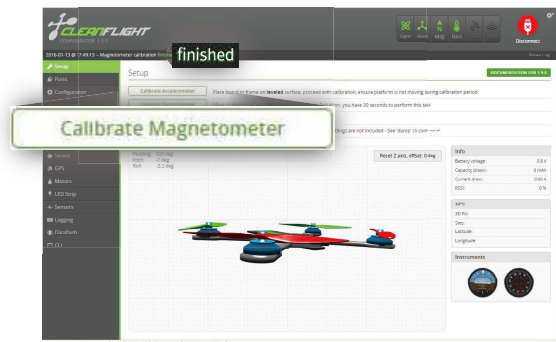
## GPS 모듈 설치시 설정사항 < GPS는 옵션입니다.>

### STEP 1. Ports



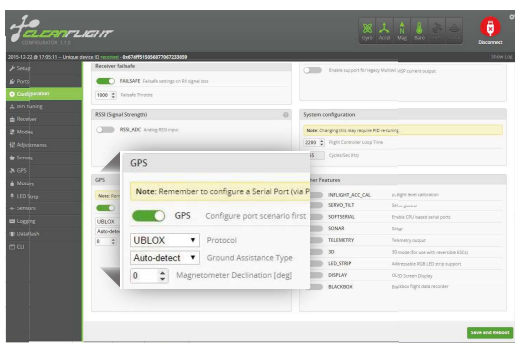
Port → Uart2 → GPS 통신포트를 활성화 합니다.  
(GPS 모듈설치가 안되어 있다면 비활성화 합니다.)

### STEP 2. Calibrate Magnetometer



방향 설정이 되어 있지 않을 시 진행합니다.  
수평이 맞는 지면에 올려 놓고 Setup→ Calibrate Magnetometer를  
눌러 진행합니다.  
기체를 30초 동안 사방으로 돌려가며 동서남북을 맞춥니다.  
완료가 되면 Finished라는 문구가 뜹니다.

### STEP 3. Configuration

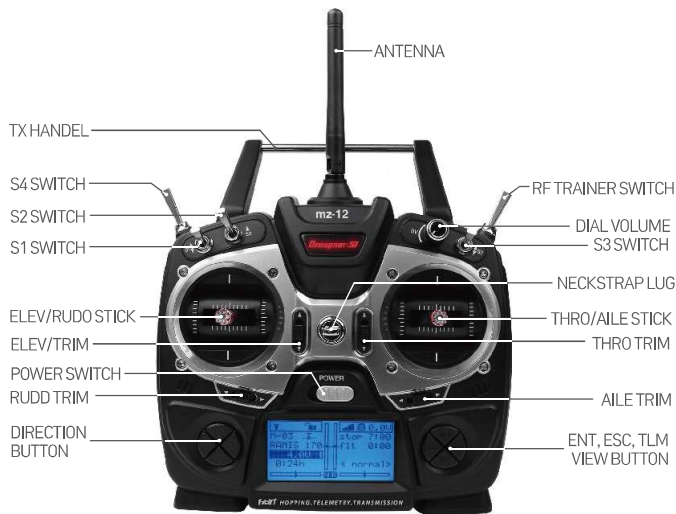


GPS 모듈설치시만 활성화합니다.  
GPS Configure port scenario first 활성화  
UBLOX or NMEA 활성화 (GPS 모듈에 맞춰 설정)

# mz-12 조종기

로봇 mz-12 조종기와 GR\_16L (8채널 PPM지원)수신기의 기본 설정값 설명입니다.

GR-12L 수신기는 SUMD 신호를 지원합니다. GR-16L 수신기는 8번 채널, GR-12L 수신기는 6번 채널에 컨트롤 케이블 (S + -)을 연결합니다. 자세한 내용은 조종기 메뉴얼을 참조하시기 바랍니다.



## mz-12 조종기 LOBIT 기본 설정값 설정

:: 조종기의 전원은 항상 먼저 켜고 나중에 끄는 방식으로 유사 시 기체 컨트롤이 가능하게 합니다.

### GR-16L 수신기 sumo 08 ppm 설정

STEP : TLM → RX SERVO TEST  
→ CH OUT TYPE : SUMO 08

RX SERVO TEST	<
ALL-MAX	: 1850usec
ALL-MIN	: 1350usec
TEST	: STOP
ALARM VOLT	: 4.0v
ALARM TEMP+	: 75°C
ALARM TEMP-	: -07°C
>CH OUT TYPE :	<b>SUMO 08</b>

CH OUT TYPE기능은 수신기의 신호출력타입을 설정하는 기능입니다. SUMO 08 타입으로 설정합니다.

(GR-12L 수신기는 SUMD 타입으로 설정합니다.)

### 스틱방향/트림조정

STEP : ENT → SERVO SETT

▶ S1 =>	0%	113%	100%
S2 <=	1%	100%	100%
S3 =>	-1%	100%	100%
S4 <=	1%	100%	100%
▼ rev cent		-trv	+

스틱방향의 화살표와 트림(비행시 흐르는 정도에 따른 보정)양을 그림과 같이 설정합니다. 트림 설정값은 기체마다 다를 수 있으니 CleanFlight 프로그램을 통해 보정하면 도움이 됩니다.

### 모드/시동 스위치 설정

STEP : ENT → CONT SETT

▶ I5	free	+100%	+100%
I6	free	+100%	+100%
▼		-trv	+

I5 free에서 ENT버튼을 누르면 'operate desired switch or control' 메시지가 나타나고 S4 스위치를 움직이면 할당됩니다. 같은 방법으로 I6는 → S6 스위치를 할당합니다.

## 조종기 수신기 연결

### GR-12L

컨트롤 케이블 연결

- + 6



CH OUT TYPE : SUMD

### GR-16L

컨트롤 케이블 연결

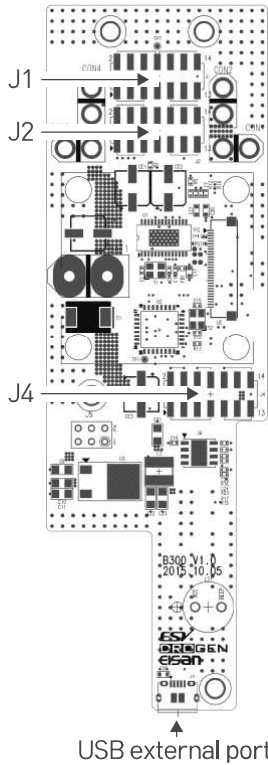
- + 8



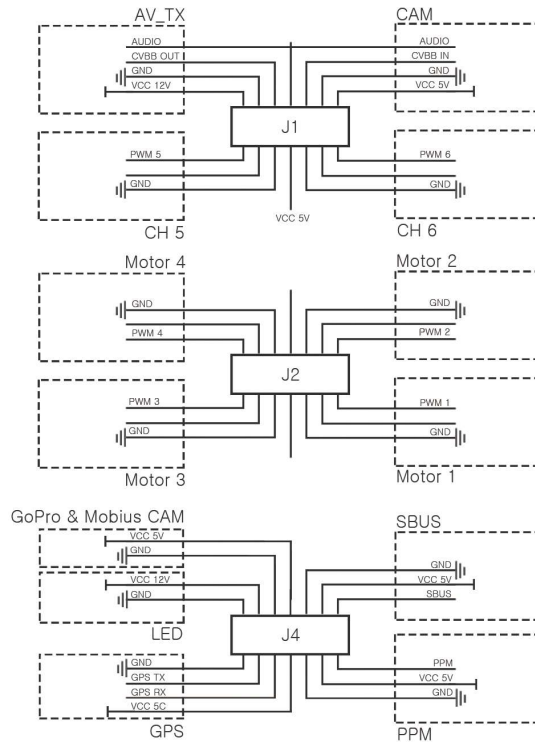
CH OUT TYPE : SUMO 08

# LOBIT 300GT 배선도

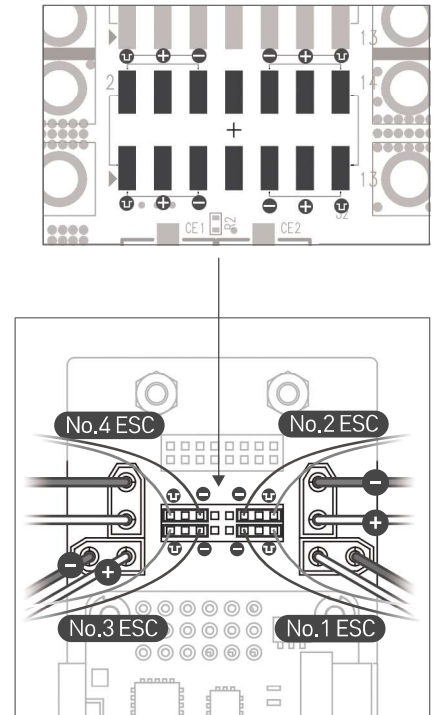
< 300 Main PCB Board >



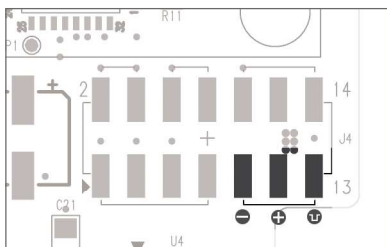
< 커넥터 배선도 >



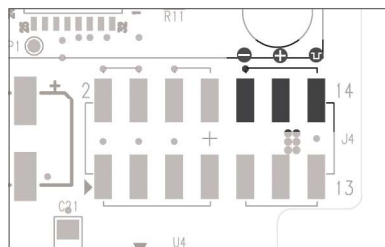
< ESC 커넥터 / J2 >



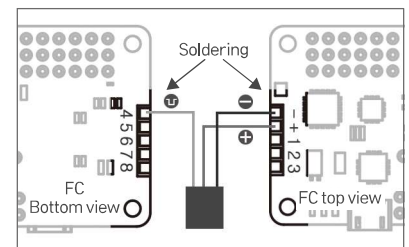
< J4 : PPM Setup >



< J4 : S-BUS Setup >



< DSMx / SUMD >

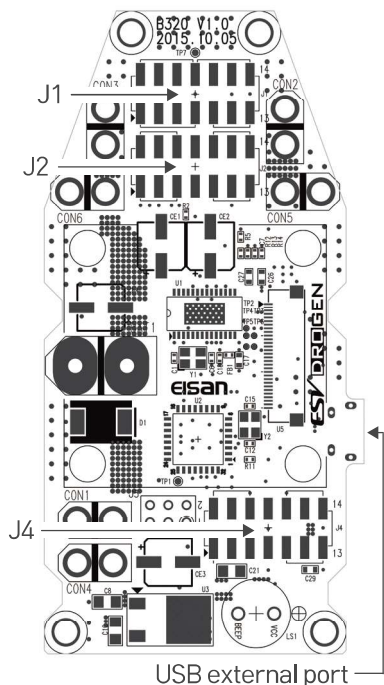


GPS 모듈 제거

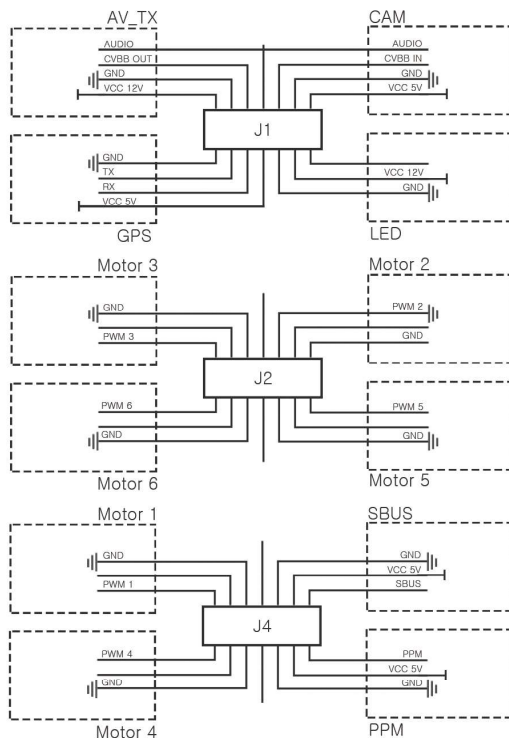
시리얼 방식 수신기와 연결하면 GPS와 함께 사용할 수 없습니다.

# LOBIT 320R 배선도

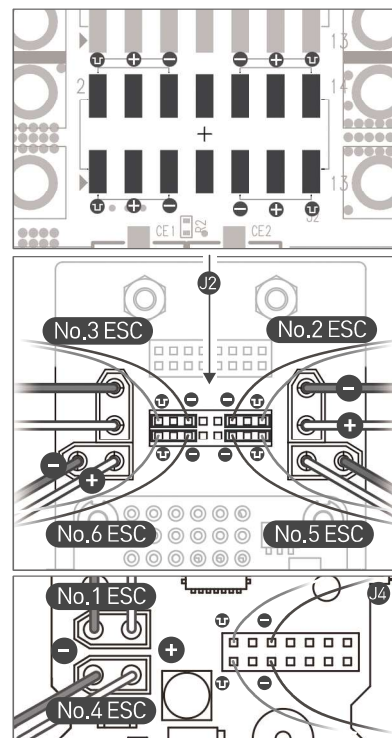
< 320 Main PCB Board >



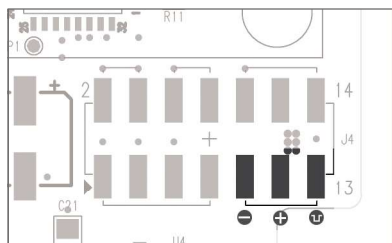
< 커넥터 배선도 >



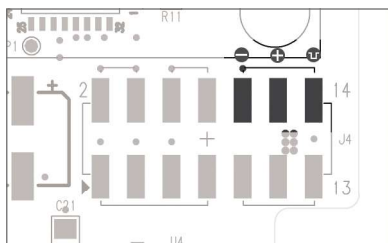
< ESC 커넥터 / J2 >



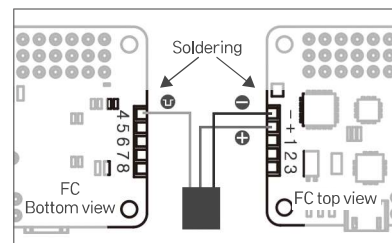
< J4 : PPM Setup >



< J4 : S-BUS Setup >



< DSMx / SUMD >



GPS 모듈 제거

—— 시리얼 방식 수신기와 연결하면 GPS와 함께 사용할 수 없습니다. ——

# 드론 비행금지구역

## 비행금지 구역이란?

비행금지구역은 항공법에 의해 법적으로 비행이 금지된 구역으로, 이 지역에서 드론(취미용 드론 포함)을 날리기 위해서는 지방항공청 또는 국방부의 허가가 필요합니다.

- **항공법** : 항공법은 드론을 언제 날릴 수 있는지, 어디서 날릴 수 있는지, 어떤 용도로 날릴 수 있는지를 규정하는 법입니다.
- **관할기관** : 비행금지구역을 관할하는 기관은 국토교통부 및 산하 지방항공청, 국방부 및 산하 수도방위사령부, 각 군 부대들입니다.

## 항공법상 비행금지구역 (2015.5.30기준)

1. 서울시 대부분, 휴전선 인근, 기타 지정된 비행금지구역  
국방, 보안상의 이유로 비행이 금지된 곳을 말합니다.
2. 전국 비행장(민간공항, 군공항) 반경 9.3km 이내  
“관제권”이라고 불리는 곳으로 이착륙하는 항공기와 충돌위험 있습니다.
3. 모든 지역에서 150m 이상의 고도  
항공기 비행항로가 설치된 공역으로 제한 합니다.
4. 모든 지역에서 인구밀집지역 또는 사람이 많이 모인 곳의 상공
  - 기체가 떨어질 경우 인명피해 위험이 높습니다.  
(예 : 스포츠 경기장, 각종 페스티벌 등 인파가 많이 모인 곳)
  - 비행금지 장소에서 비행하려는 경우 지방항공청 또는 국방부의 허가 필요합니다.  
(타 항공기 비행계획 등과 비교하여 가능할 경우에는 허가)

### \* 비행금지 행위

- 비행 중 낙하물 투하 금지, 조종자 음주 상태에서 비행 금지 합니다.
  - 조종자가 육안으로 장치를 직접 볼 수 없을 때 비행 금지 합니다.  
(예 : 안개·황사 등으로 시야가 좋지 않은 경우, 눈으로 직접 볼 수 없는 곳까지 멀리 날리는 경우)
- ※ 더 자세한 사항은 국토교통부 홈페이지 정책 Q&A 참조 (참고 2 자료)

# 제품보증서

로봇을 구매해 주셔서 감사합니다.  
사용전 반드시 사용 설명서를 숙지하신 후에 올바르게 사용하시기를 바랍니다.

본 보증서를 제시하지 않을 경우 무상 수리가 어려우니 양해 바랍니다.  
경고 및 주의 사항은 제품의 안전사고 및 재산 등의 피해를 사전에 방지하기 위한 필요사항이므로 잘 보이는 장소에 보관하며 수시로 참고 하시기 바랍니다.  
사용상에 문제가 발생 할 경우, 본 매뉴얼을 참고 하시거나, 구입 매장 또는 대리점, 서비스 센터에 문의하시기 바랍니다.  
본 취급 설명서에 따른 정상적인 사용 중에 발생한 고장에 대해서는 6개월의 보증기간 동안 무상 수리가 가능합니다.

제품 보증기간 : 구입 후 6개월

상품관련문의 : 070-5066-1231

Service Center : 070-5066-1232

홈페이지 : [www.lobit.co.kr](http://www.lobit.co.kr)

드로젠 주식회사 : 인천광역시 연수구 송도미래로 30 스마트밸리 D동 1004호

## 교환/반품/수리 규정

### 1. 교환 및 반품이 가능한 경우

- 물품 수령후 7일 이내 구매처로 방문하시거나 연락을 주시면 교환, 반품 가능 여부 확인 후 진행이 됩니다.
- 제품의 불량으로 인한 경우는 당사가 운임을 부담하지만 고객의 변심으로 인한 경우는 교환 및 반품시 발생하는 총 운임은 구매자가 부담합니다.
- 반송 시 당사에서 지정한 택배사로 보내야 합니다. 지정된 택배사가 아닐 경우 운송료는 고객 부담입니다.

### 2. 교환 및 반품이 불가능한 경우

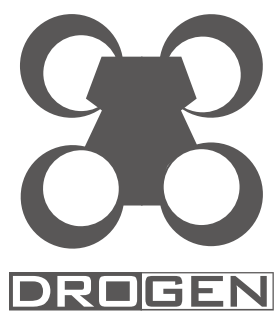
- 포장을 개봉 하거나 안전스티커가 손상된 경우, 물품 수령후 7일이 초과한 경우, 고객의 부주의로 상품이 변형, 훼손, 파손, 분해된 경우, 구성품 분실 및 상품성이 떨어져 재판매가 불가능한 경우, 정식 경로가 아닌 기타 방법으로 구매된 상품일 경우, 제품을 사용한 경우에는 교환, 반품, 환불이 불가능합니다.
- 전자상거래법 및 소비자보호법의 소비자피해 보상규정을 준수합니다.

### 3. 교환 및 반품 접수안내

- 교환, 반품, 수리 의뢰시 구매처 또는 본사로 먼저 접수를 하셔야 하며, 고객의 임의대로 상품 반송 시 제품이 유실 되거나 처리가 지연될 수 있습니다.

### 4. 수리 접수안내

- 구매처로 접수하시고, 훼손, 파손, 수리내역 등을 확인 후 의뢰 하시면 됩니다.
- 일부 부속의 재고 및 입고, 수량에 따라 수리기간이 달라질 수 있고, 수리내용에 따라 수리비용이 청구됩니다.
- 기본적인 기체 동작 상태는 확인하지만, 비행테스트는 해드리지 않습니다.



WWW.LOBIT.CO.KR

Serial Number

--