



mayores de 14 años

LEA el manual de instrucciones
VISITE WWW.HUBSAN.COM ACTUALIZAR



EL DESEO X4 HUBSAN FPV

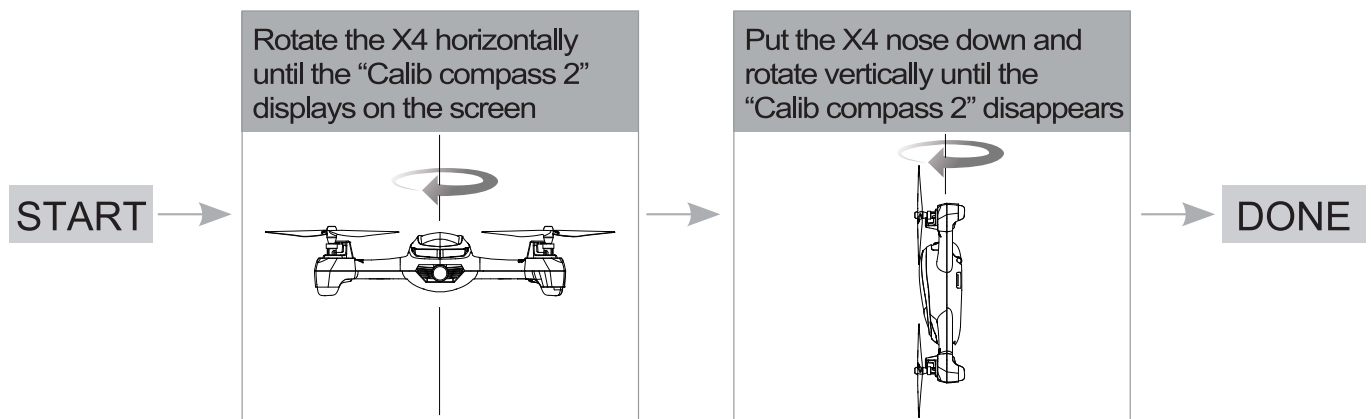
ARTÍCULO: H502S

Volar cuando ninguna configuración del GPS, VER PRECAUCIÓN EN LA PÁGINA 02
ARM / DISARM MOTORES, consulte la página 06 RTH FUNCIÓN, consulte la página
09-10 FOLLOW ME función, consulte la página 10-11 COMPASS calibrado, ver página
de calibración 16 TRANSMISOR, consulte la página 17

COMPASS CALIBRATION BEFORE FLY

Compass calibration is required after the binding as instructed on the transmitter.

- 1.) Rotate the X4 horizontally until the "Calib compass 2" displays on the screen.
- 2.) Put the X4 nose down and rotate it vertically until the "Calib compass 2" disappears.
- 3.) Calibration done.



-
- ⊘ • Do not calibrate the compass in a strong magnetic field
 - Do not carry ferromagnetic materials with you while calibrating the compass, such as keys, cell phones, etc.
-

HUBSAN FPV Desire X4

Por favor, lea el manual de instrucciones con cuidado!

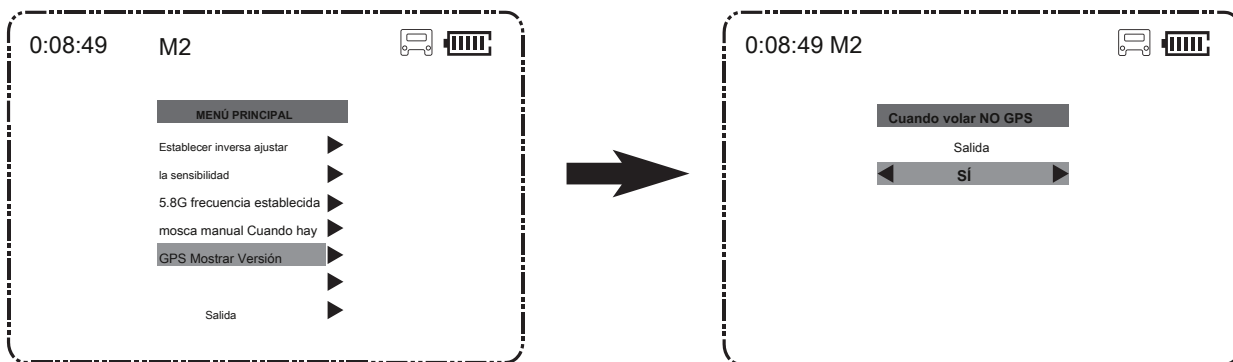


PRECAUCIÓN:

Por seguridad, el Quadcopter es conjunto predeterminado a no puede volar cuando no hay GPS. Si prefiere volar cuando el GPS no está disponible, por favor, restablecer el valor como se indica a continuación antes de usar. Tire de la palanca del acelerador a la posición más baja y pulse el stick de 1,5 segundos para entrar en el interfaz del menú principal. Empujar el stick de arriba / abajo para seleccionar "volar cuando hay GPS", empujar el stick derecho para entrar en la interfaz de "volar cuando hay GPS", seleccione "SI".

La configuración por defecto es "NO".

Seleccione "Salir" para salir.



NOTAS IMPORTANTES DE SEGURIDAD

OPERACIÓN:


Vuelo:

- Tomar responsabilidad en cuanto a la seguridad de usted y los demás cuando se vuela la X4! No volar el X4 en lugares muy concurridos. No volar en condiciones meteorológicas adversas.
- dejando caer el X4 en agua. Para evitar más daños, por favor, sustituir las piezas rotas de inmediato.
- Nunca intente coger el X4 mientras está en vuelo. Este modelo está diseñado para pilotos experimentados edad 14+. Apague el X4 después del vuelo para evitar que las hélices de causar lesiones.
- Siempre retire la batería después de dejar de volar para evitar lesiones se encienda accidentalmente en los motores. cuidadoso y responsable cuando se utiliza el avión no tripulado. componentes electrónicos pequeños pueden ser dañados por choques o
- Siempre tener mucha precaución para protegerse cuando cerca de las hélices. El sistema de vuelo se iniciará después de encender independientemente de la señal del transmisor. Las hélices de alta velocidad son muy peligrosos.
- Apague el X4 después de cada vuelo, de lo contrario las hélices todavía pueden girar y provocar lesiones. Sea extremadamente

INTRODUCCIÓN

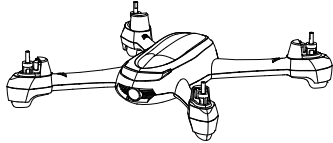


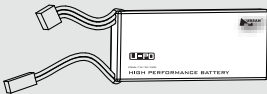


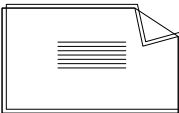
Gracias por comprar el producto que HUBSAN. Está diseñado como un modelo RC-fácil de usar, multi-funcional, capaz de vuelo estacionario y maniobras acrobáticas flight. Por favor, lea el manual y siga todas las instrucciones. Asegúrese de mantener el manual para futuras referencias.

Quadcopter Peso: 155g (incluyendo la batería)

 **FPV:** Vista en primera persona de función le permite disfrutar de todos los momentos en vivo del vuelo desde el punto de vista del avión no tripulado.

1. Los artículos incluidos en la caja

Compruebe todos los elementos del cuadro antes de usar.

S / N	Nombre Parte	fotos	Cant	observaciones
1	helicóptero Quad		1 PC	Equipado con el vuelo inteligente controlador, GPS y brújula
2	hélices		8PCS	4pcs hélice A, 4pcs hélice B
3	Transmisor		1 PC	Transmisor de FPV (accionado por la batería AA 4 X -No incluido)
4	batería 7.4V Li-Po		1 PC	Para cuadricóptero
5	Cargador usb		1 PC	Para Li-Po carga de la batería
6	Destornillador		1 PC	Para la eliminación de las hélices
7	Manual de usuario		2 piezas	Renuncia HUBSAN Manual de instrucciones X4

INDICADOR 2. QUAD HELICÓPTERO MOTOR LED

Indicador de estado:

LED frontal: es azul; Volver atrás LED: es de color rojo.

1. Encendido: 4 indicadores LED parpadean simultáneamente cada 1,5 segundos.
2. Calibración de la brújula:
 - 1). Calibración horizontal: 4 indicadores LED parpadean circularmente.
 - 2). calibración Vertical: 4 indicadores LED parpadean alternativamente.
3. Vuelo GPS: 4 indicadores LED permanecen encendidos.
4. GPS devolución: 2 frontales LED permanecerá iluminado y 2 volver LED parpadeará dos veces cada segundo.
5. sin cabeza de vuelo: 2 frente parpadeo del LED dos veces cada segundo, y 2 de vuelta LED permanecer iluminada.
6. Foto: 2 frontales LED permanecerá iluminado, 2 volver LED parpadea una vez.
7. vídeo: 2 frontales LED permanecen iluminados, 2 volver LED parpadea de forma alterna.
8. indicadores LED pueden ser apagados por una presión larga en el SW LED en el transmisor hora de tomar imágenes y vídeos.

BATERÍA 3. QUAD HELICÓPTERO

3.1 INTRODUCCIÓN

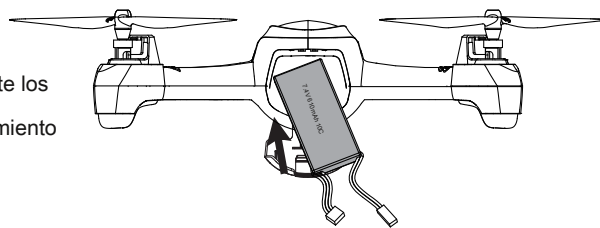
La batería quad helicóptero es una batería recargable Li-Po con capacidad 610mAh y la tensión de 7.4V. La batería sólo se debe cargar con el cargador HUBSAN para evitar la sobrecarga.



Por favor asegúrese de que la batería está completamente cargada antes de usarlo por primera vez.

3.2 INSTALAR LA BATERÍA

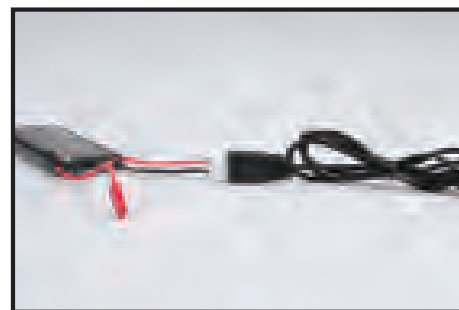
Empuje la batería en el compartimiento de la batería correctamente y conecte los enchufes de la batería con la polaridad correcta. Cierre la tapa del compartimiento de la batería.



3.3 Carga

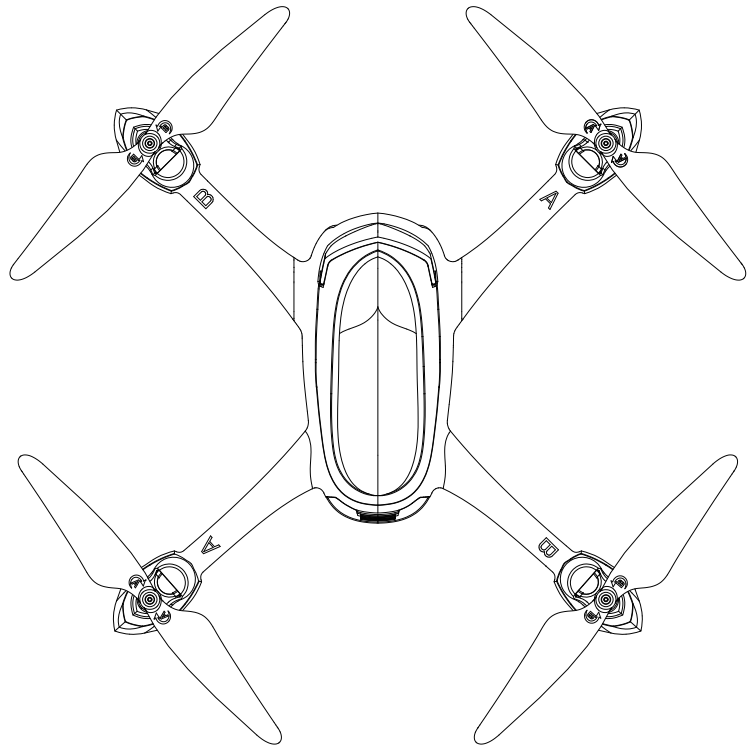
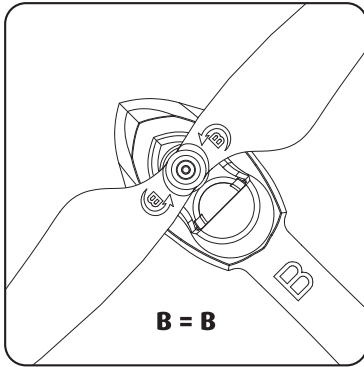
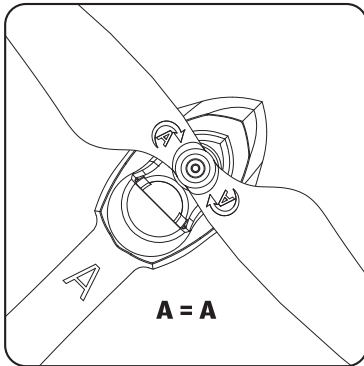
Conectar la batería al cargador USB, a continuación, conectar el cargador USB para dispositivos USB,

tales como un ordenador o cargador móvil. Se necesitan alrededor de 150 minutos para cargar completamente la batería con 460 ~ 495mA de corriente. El indicador LED USB parpadeará lentamente en rojo durante la carga y permanecerá encendida cuando la batería está completamente cargada. Por favor, desenchufe el cargador y la batería cuando se ha completado la carga.

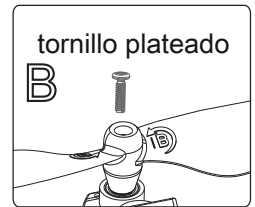
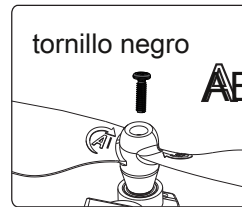


Por favor, cargue completamente las baterías para evitar la pérdida de control debido a la baja tensión. Existe riesgo de explosión si la batería se sustituye por un tipo incorrecto. Deseche las baterías usadas de acuerdo con las regulaciones locales.

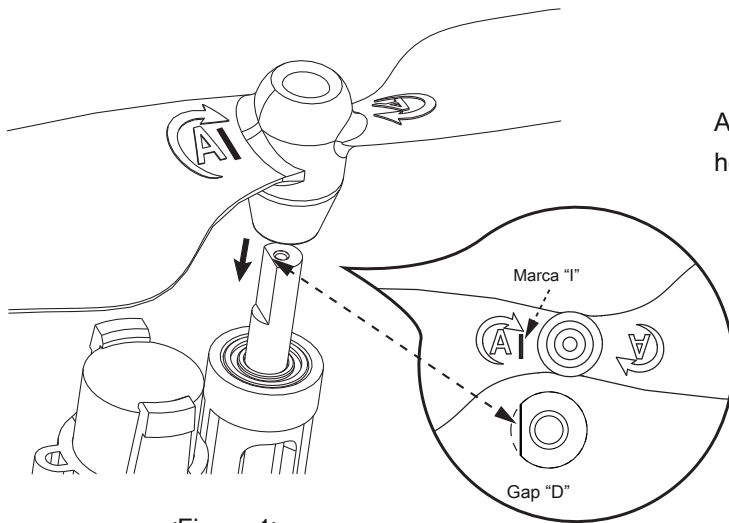
4. PROPULSORES



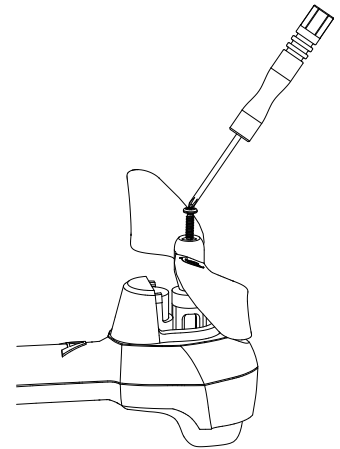
Una las hélices a los correspondientes motores que están marcados A y B, apretar las hélices y mantener los motores en punto muerto con el destornillador.



Apretar la hélice A con tornillo negro; Apretar la hélice B con el tornillo astilla.



<Figura 1>



muestra la figura 1.

incorrectamente. Coincidir la marca "I" en las hélices a la brecha "D" en los ejes del motor durante el montaje, como

- Asegúrese de que las hélices A y B están instalados correctamente. El X4 no va a volar si las hélices están instalados

- Riesgo de piezas móviles Mantenga los dedos y otras partes del cuerpo de distancia.

5. START TO FLY

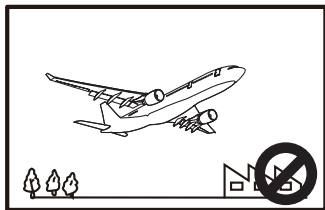
AMBIENTE 5.1 VUELO

(1) La zona de vuelo debe ser abierto y sin edificios altos ni otros obstáculos; la estructura de acero dentro de los edificios interfiere con la brújula y la señal GPS. (2) No volar en condiciones meteorológicas adversas como fuertes vientos, nieve, lluvia o niebla. (3) Mantener alejado de los obstáculos, personas, cables de alimentación, árboles y otros obstáculos. (4) no vuelan cerca de torres de radio o aeropuertos.

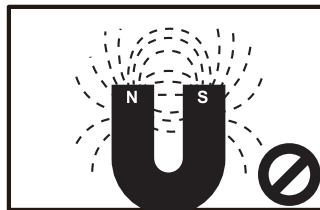
(5) El sistema de control X4 no funcionará correctamente en el sur o polo norte. (6) NO volar en áreas restringidas y obedecer las leyes y reglamentos del país.



Línea de alta tensión



Aeropuerto



Interferencia



Lluvia

5.2 VINCULANTE

La unión se completa en la fábrica.

Para la re-unión, pulse el botón de fotos y la potencia del transmisor simultáneamente hasta que "Ata a Plane" que aparece, luego encienda el avión no tripulado, y lo coloca muy cerca del transmisor, se completará después de un "bip" la unión oído.

En caso de la fallida unión, por favor apague el zumbido y repetir los pasos anteriores.

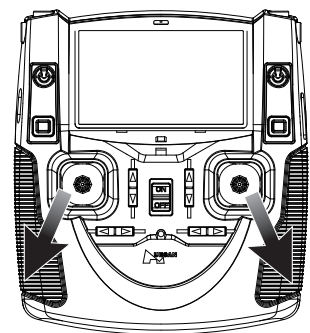
5,3 armar / desarmar los motores Arm los

motores

Método: Tire de la palanca de izquierda a la esquina más baja a la izquierda y la palanca derecha hacia la esquina derecha más baja como muestra la fotografía. Suelte ambos palos después de que los motores están armados.

Si los motores no pueden ser armados después de la unión, por favor asegúrese de que:

1. Calibración del compás se completa
2. El valor de la mosca Cuando No GPS es "SÍ"
3. GPS accionamiento del interruptor y el CRT está apagado.



Desarmar a los motores

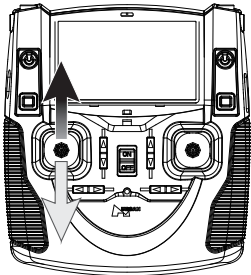
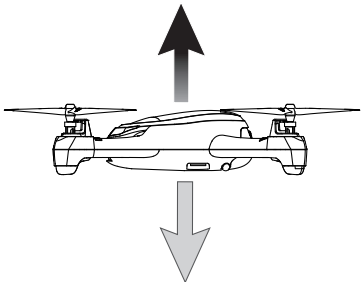
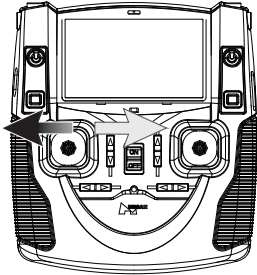
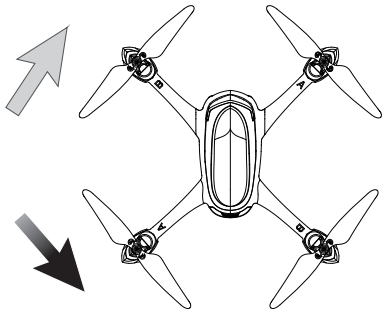
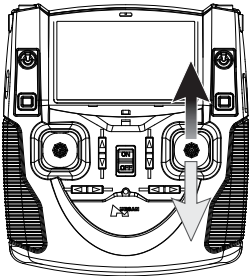
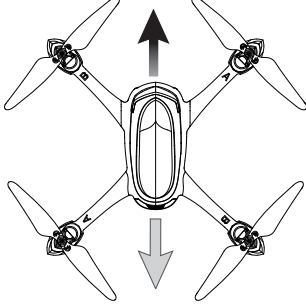
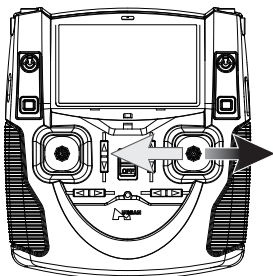
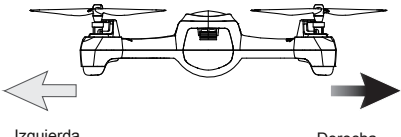
Método: Tire de la palanca de izquierda a la esquina más baja a la izquierda y la derecha se adhieren a la esquina derecha más baja de nuevo, y suelte los dos palos después de que los motores están desarmados.


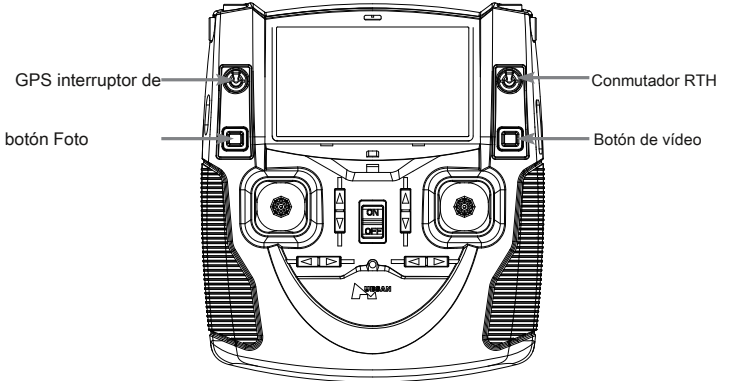

⊘ No deje de los motores durante el vuelo para evitar que se caiga.

💡 Empuje los palos ligera. Liberar los palos después de que los motores están armado o desarmado.

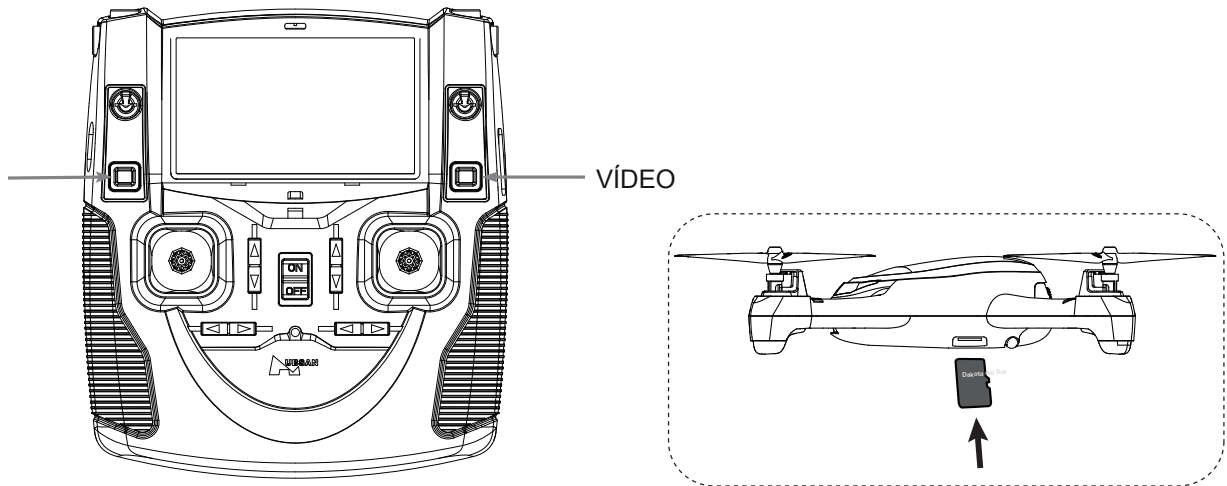
5.4 de vuelo básico

El modo de funcionamiento para el transmisor incluyendo el modo 1 o modo 2. El manual utilizará el modo 2 como un ejemplo para ilustrar el funcionamiento del transmisor.

Transmisor (Modelo 2)	X4	observaciones
	<p style="text-align: center;">X4</p> <p style="text-align: center;">ARRIBA</p>  <p style="text-align: center;">Abajo</p>	<p>La palanca del acelerador controla el ascenso y el descenso.</p> <p>Empuje hacia arriba el palo y el X4 ascender. Despliegue el palo y el X4 descenderá.</p> <p>Cuando el palo está en el centro, el X4 se ciernen y mantenga su altitud automáticamente.</p> <p>Mover la palanca de gas por encima de la posición central para despegar. (Moviendo el stick de forma gradual para evitar que el X4 de ascendente demasiado rápido.)</p>
	<p style="text-align: center;">rotación a la derecha</p>  <p style="text-align: center;">giro a la izquierda</p>	<p>El mando del timón controla la dirección de rotación Empuje la palanca hacia la izquierda y la X4 girará en sentido antihorario</p> <p>Empuje la palanca hacia la derecha y la X4 girará en sentido horario.</p> <p>Cuando el palo está en el centro, el X4 mantendrá la dirección de la corriente y no gira. Empujando más difícil hará que el X4 para girar más rápido en las direcciones correspondientes.</p>
	<p style="text-align: center;">Adelante</p>  <p style="text-align: center;">Hacia atrás</p>	<p>El palo Ascensor mueve el X4 hacia adelante y hacia atrás.</p> <p>Utilice la palanca de la X4 y el volará hacia adelante.</p> <p>Tirar de la palanca hacia abajo y el X4 volará hacia atrás.</p> <p>Cuando el palo está en el centro, el X4 se mantenga su posición.</p> <p>El ángulo de movimiento de la palanca se corresponde con el ángulo de inclinación y la velocidad de vuelo.</p>
	 <p style="text-align: center;">Izquierda</p> <p style="text-align: center;">Derecha</p>	<p>Los controles de palo alerón izquierdo y derecho de vuelo. Empuje la palanca hacia la izquierda y la X4 volará hacia la izquierda.</p> <p>Empuje la palanca hacia la derecha y la X4 volará hacia la derecha.</p> <p>El X4 mantener el estado actual cuando el palo está en el centro. El ángulo de movimiento de la palanca se corresponde con el ángulo de inclinación y la velocidad de vuelo.</p>

 <p>posición 1 (hacia arriba) posición 2 (hacia abajo)</p>	<p>El interruptor GPS controla la función de mantener posición.</p> <p>En la posición 1 (arriba), la función GPS funciona. En la posición 2 (abajo), la función GPS está inactivo.</p>
	<p>El conmutador CRT controla la función automática de regreso a casa.</p> <p>En la posición 1 (arriba), la función CRT funciona. En la posición 2 (abajo), la función de RTH está inactivo.</p>
<p>Nota importante: El GPS y funciones CRT sólo están disponibles outdoors. Please asegúrese de que los dos interruptores mantienen a la baja cuando en el interior.</p>	<p>Para la función de foto / vídeo, siempre apague el Quadcopter y el transmisor al insertar o extraer la tarjeta SD</p> 

5.5 FOTO / VIDEO



Inserte la tarjeta SD en Quadcopter antes de utilizar la función de foto / vídeo. Presione el botón de fotos durante 0,5 segundos para tomar fotos.

Presione el botón de vídeo durante 0,5 segundos para tomar vídeos y pulse de nuevo para guardar los videos.

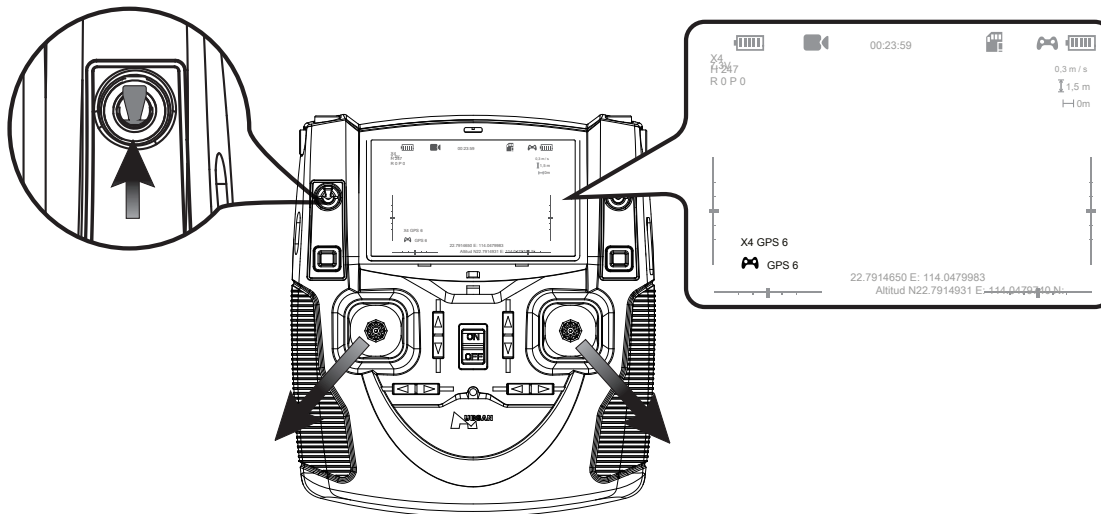


Detener la grabación antes de que se extrae la tarjeta SD. FOTO

6. CONFIGURACIÓN rendimiento avanzado

6.1 Ajuste GPS POSICIONAMIENTO / punto de origen

1.) Posicionamiento GPS sólo funciona cuando la señal GPS tiene no menos de 6 satélites.



Empuje hacia arriba el interruptor para activar el GPS de posicionamiento GPS.

Tirar hacia abajo el interruptor GPS para salir del posicionamiento GPS (sólo el mantenimiento de altitud estará activo).

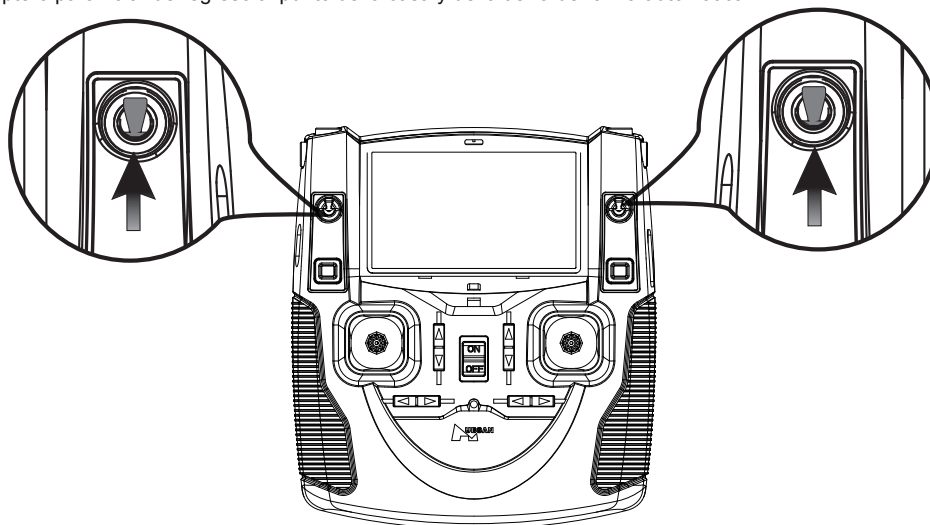
2.) Home Point se registra cuando está armado los motores con no menos de 6 satélites GPS.

3.) Usted debe estar en un lugar abierto para buscar los satélites GPS, que va a tomar 3 minutos para terminar la búsqueda, y la intensidad de la señal del GPS depende del entorno de vuelo.

6,2 RTH MODE (VOLVER AL HOME)

ENTRAR EN MODO RTH

Apretar el botón de GPS y el CRT de encendido hacia arriba, y el helicóptero quad entrará en modo CRT. El sistema de control de vuelo controlará el cuadricóptero para volar de regreso al punto de la casa y de la tierra de forma automática.

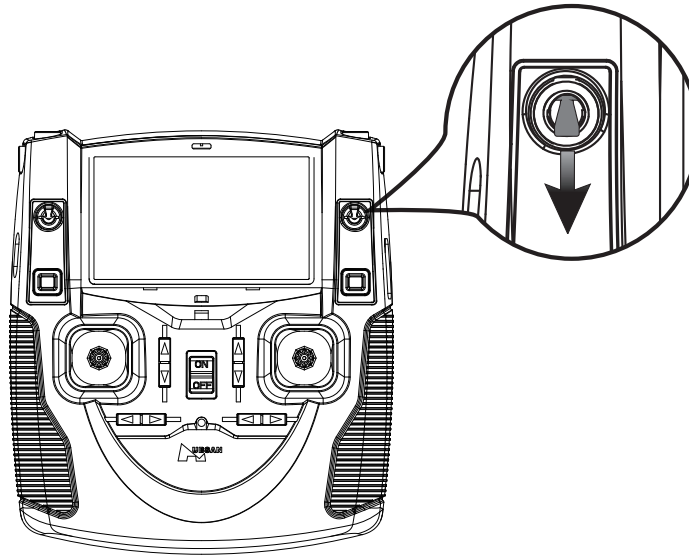


! El RTH modo sólo funciona cuando el modo de GPS se activa con no menos de 6 satélites.

El punto de inicio se registra cuando está armado los motores con no menos de 6 satélites GPS.

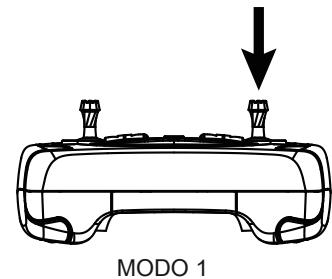
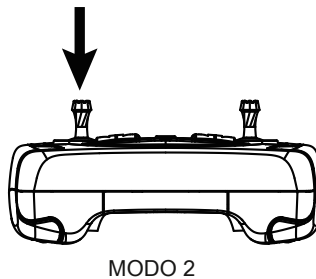
RTH

Tirar hacia abajo el interruptor de CRT, el X4 saldrá del modo de CRT. SALIR DEL MODO



6.3 modalidad autónoma

modo sin cabeza significa la X4 será por defecto cualquier dirección (que corresponden a las direcciones de palos transmisor) como el más adelante cuando se activa el modo.

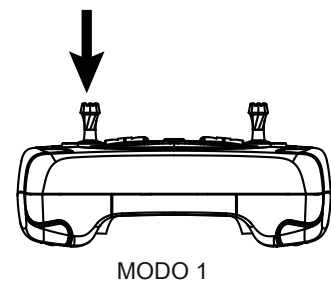
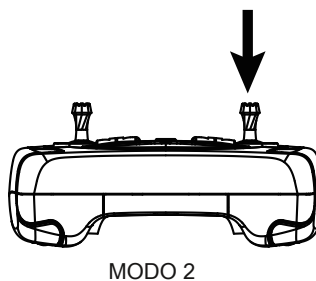


Pulse el stick de gas 0,5 segundos y activar / desactivar el modo sin cabeza. Presione la palanca para entrar en el modo sin cabeza, indicado por dos "beep" y la "SIN CABEZA activo" aparece en la pantalla LCD.

Presione la palanca de nuevo para salir del modo sin cabeza, indicado por una de las pantallas "HEADLESS OFF" en la pantalla LCD sonido "bip" y.

6.4 MODO ME SIGA

Sígueme modo significa que el avión no tripulado sigue el transmisor de forma automática, ya que ha incorporado en el sistema GPS.



Pulse el stick de 0,5 segundos para activar / desactivar el modo sígame. Presione la palanca para entrar en los sonidos sígueme modo, indicado por dos "bip", la "SIGA activo" aparece en la pantalla LCD y el zumbido a su vez, y se enfrentan a la emisora. Presione la palanca de nuevo para salir del modo sígueme, indicado por un "bip" las pantallas "follow OFF" en la pantalla LCD y el sonido.



El modo sígueme sólo funciona cuando el GPS (tanto en el transmisor y el avión no tripulado) tiene no menos de 6 satélites.

6.5 Modo SEGURIDAD

El helicóptero quad entrará en modo a prueba de fallos cuando la conexión se pierde desde el transmisor. El sistema de control de vuelo controlará el cuadricóptero para volver al punto de hogar y tierra de forma automática. El modo a prueba de fallos ayuda a evitar lesiones o daños.

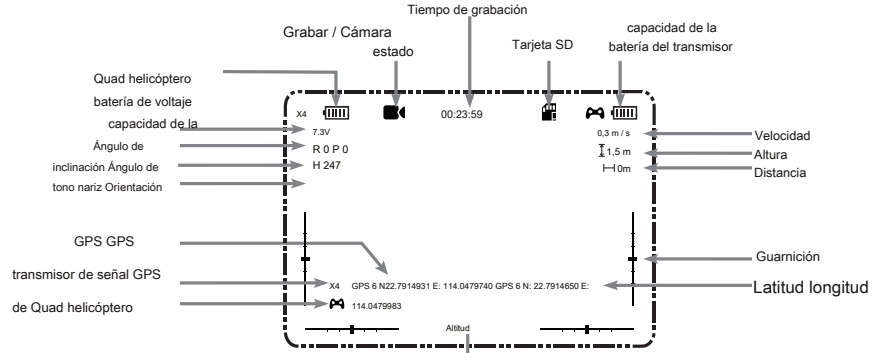
CONDICIONES que activan el modo seguro

- (1) El transmisor está apagado.
- (2) El vuelo tiene una distancia más allá de la gama de transmisión de la señal del transmisor. (3) la señal del transmisor se vio interrumpido por alguna otra fuerte interferencia electrónica.

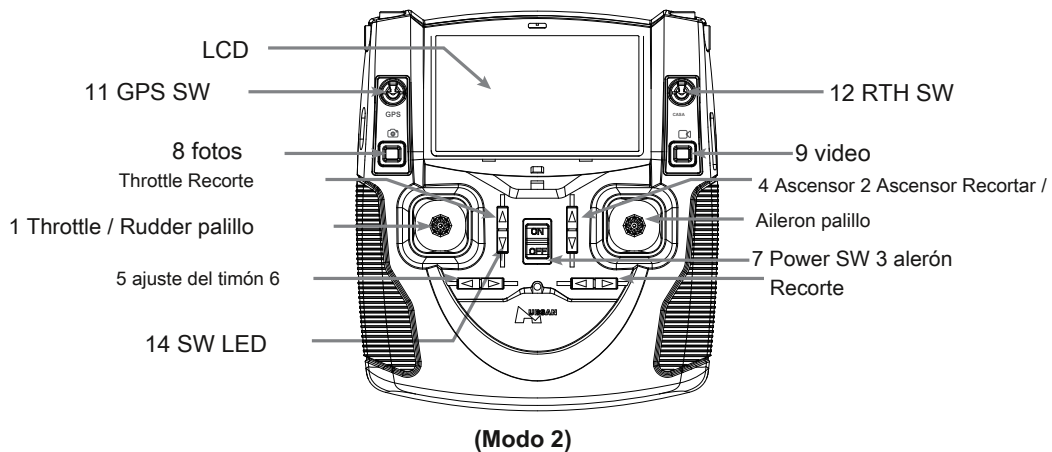
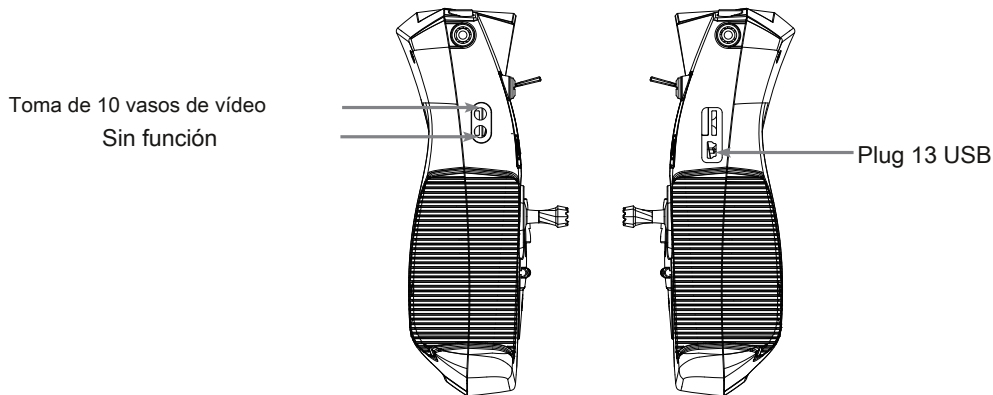
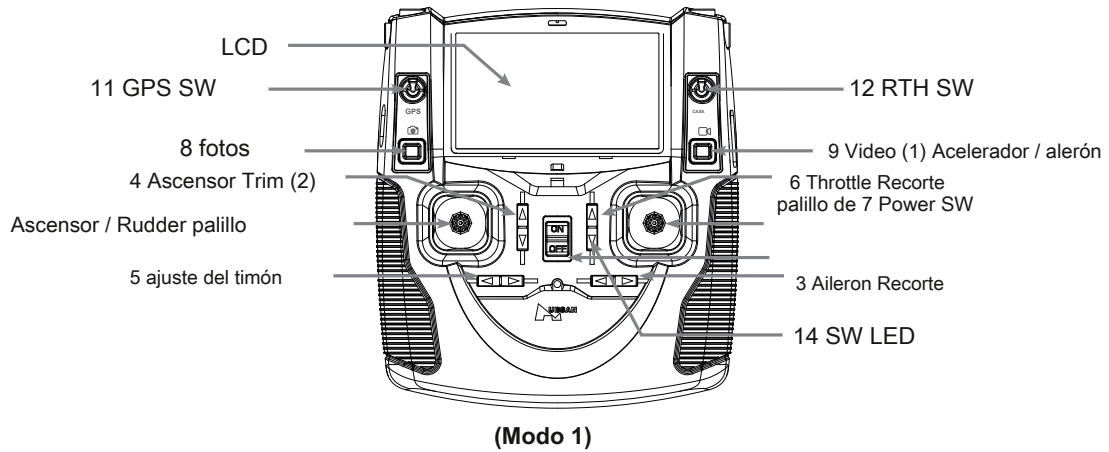


- Para asegurar que el X4 puede regresar con seguridad a su punto de casa cuando se pierde la señal, volar el X4 en el área de la seguridad del vuelo.
 - Si la cantidad de satélites GPS cae por debajo de seis durante más de 20 segundos mientras que el X4 está regresando a casa, el X4 descenderá automáticamente. El X4 no puede evitar los obstáculos de forma automática, mientras que en modo
 - seguro.
-

7. Emisor



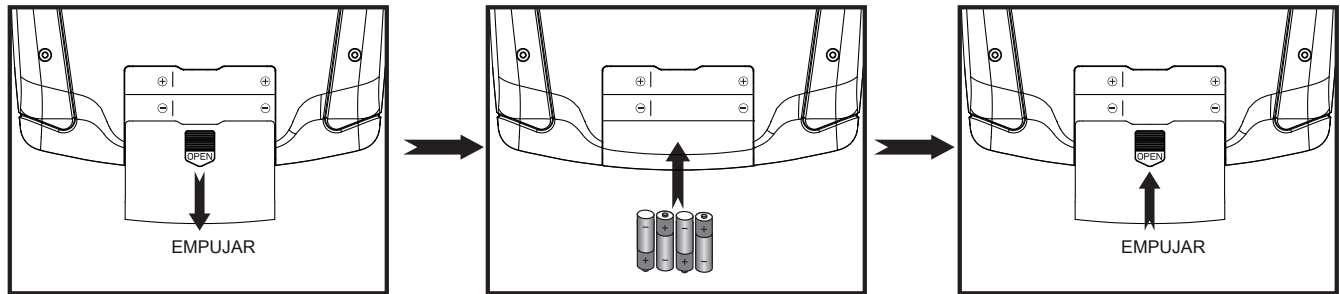
La pantalla de mantener la actualización de acuerdo a las diferentes funciones (por ejemplo: Hold GPS, volver a casa, Sígueme, Experto)



7.1 ENTRADA FUNCIÓN CLAVE

S / Modo N / control	Función	
(1) del regulador / MODO 1 Aileron palillo	Empuje la palanca hacia adelante o hacia atrás y el Quadcopter subirá o decend; Empuje la palanca hacia la izquierda o derecha y el Quadcopter volará hacia la izquierda o la derecha.	
(2) Ascensor / MODO 1 Rudder palillo	Empuje la palanca hacia adelante o hacia atrás y el Quadcopter volará hacia delante o hacia atrás, empujar la palanca hacia la izquierda o derecha y el Quadcopter girará hacia la izquierda o hacia la derecha.	
Rudder palillo MODO 2	Empuje la palanca hacia adelante o hacia atrás y el Quadcopter subirá o decend; Empuje la palanca hacia la izquierda o derecha y el Quadcopter girará hacia la izquierda o hacia la derecha.	
2 Ascensor / MODO 2 Aileron Stick 1 Throttle /	Empuje la palanca hacia adelante o hacia atrás y el Quadcopter volará hacia delante o hacia atrás, empujar la palanca hacia la izquierda o derecha y el Quadcopter volará hacia la izquierda o la derecha.	
3	Recortar los alerones	ajuste del alerón se ajusta a la deriva izquierda y derecha.
4	trim	trim de la profundidad se ajusta a la deriva hacia delante y hacia atrás.
5	ajuste del timón	ajuste del timón se ajusta a la deriva de la rotación izquierda y derecha o de guiñada.
6	Ajuste del acelerador	trim normalmente se deja en posición neutral.
7	Interruptor de alimentación	Presione para encender el transmisor. Empujar otra vez para apagar.
8	Foto	Presione el botón de la fotografía para hacer fotografías.
9	Vídeo	Presione el botón de vídeo para iniciar la grabación y pulse de nuevo para detener.
10	Toma de gafas de vídeo	Conectar las gafas de vídeo HUBSAN (El cristal de vídeo no está incluido)
11	GPS SW	Empuje el interruptor hacia arriba, la Built-en el GPS calcula la posición y la altura del cuadricóptero y ayudan a mantener el helicóptero quad en un vuelo estacionario estable (SÓLO PARA EXTERIOR)
12	SW RTH	Empuje el interruptor hacia arriba, el cuadricóptero volverá al punto inicial en forma automática (SÓLO PARA EXTERIOR)
13	conector USB	Para actualizar el software
14	SW LED	Para encender los indicadores de motor / off LED

7.2 INSTALAR LA BATERÍA TX



Retire la cubierta

Instalar 4 pilas AA de acuerdo con la polaridad correcta

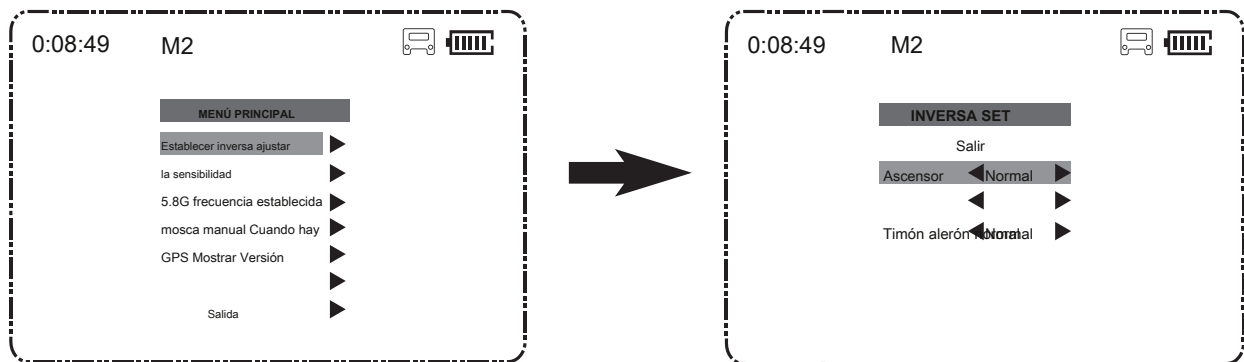
Cierre la cubierta



- No mezcle pilas nuevas y viejas
- No mezcle diferentes tipos de baterías
- No cargue la batería no recargable.

7.3 INVERSIÓN DE CONFIGURACIÓN DEL CANAL

Si desea revertir cualquiera de las funciones de palo, debido a la preferencia personal y siga las instrucciones a continuación. Tenga en cuenta que va a cambiar los controles de atrás hacia adelante. Tire de la palanca del acelerador a la posición más baja y pulsación larga de la altura tonal se adhieren al mismo tiempo para entrar en interfaz del menú principal. Empujar el stick de arriba / abajo para seleccionar "Set inversa". Seleccione "Salir" para salir.

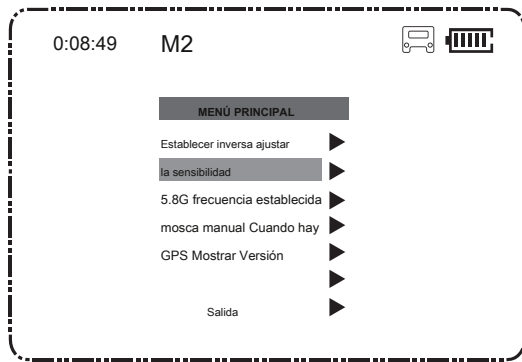


7.4 SENSIBILIDAD CONFIGURACIÓN

Si desea cambiar la sensibilidad de cualquiera de las funciones de palo a continuación, siga las instrucciones a continuación.

Tire de la palanca del acelerador a la posición más baja y pulsación larga del ascensor se adhieren a entrar en la interfaz del menú principal. Empujar el stick de arriba / abajo para seleccionar "Set Sensibilidad", empujar el stick derecho para entrar en la interfaz de "ajustar la sensibilidad", seleccione "Modo experto" o "modo normal".

Seleccione "Salir" para salir.

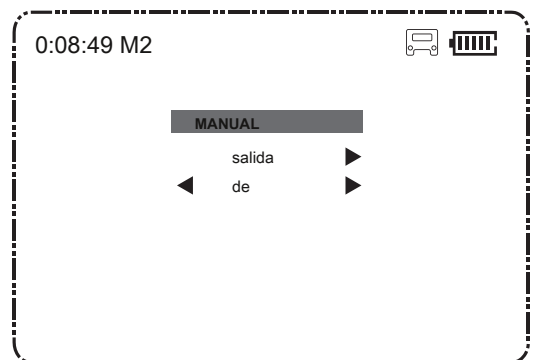
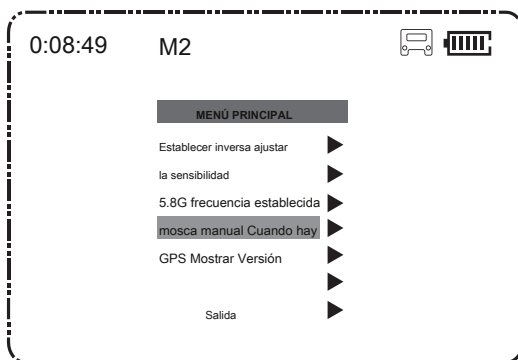


configuración por defecto de sensibilidad está en el modo experto.

7.5 GUÍA DE CONFIGURACIÓN MODO

Si desea hacer vuelos acrobáticos, como lanzar, por favor apague la función GPS y siga las instrucciones de abajo para entrar en el modo Manual

Tire de la palanca del acelerador a la posición más baja y pulsación larga del ascensor se adhieren a entrar en la interfaz del menú principal. Empujar el stick de arriba / abajo para seleccionar "Ajuste Manual", empujar el stick derecho para entrar en la interfaz "SET MANUAL", seleccionar "ON" (sin función de altitud) o "OFF" (con la función de la altitud) .Elija"Salir " salir.



Ajustes por defecto Modo manual es OFF.

darse cuenta :

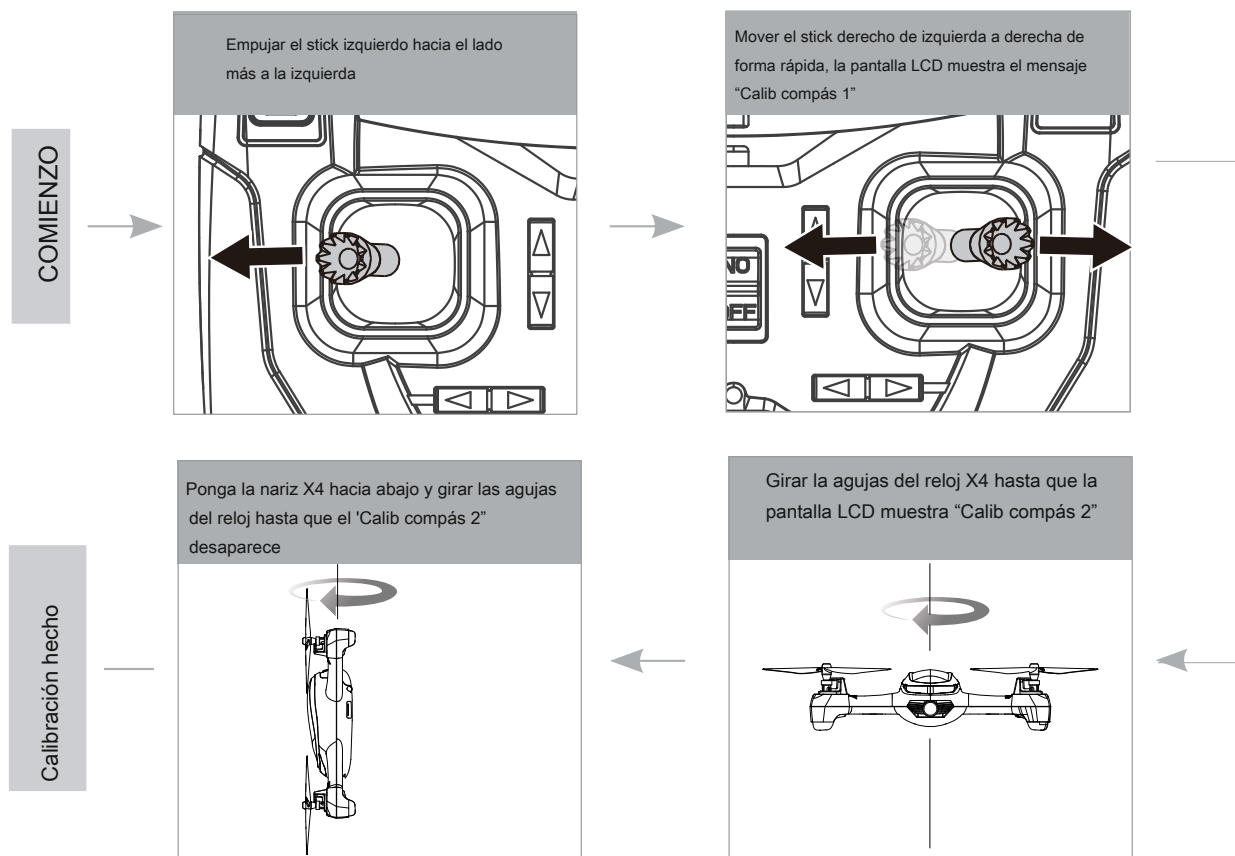
1. Cuando la potencia del transmisor está baja, el LED rojo parpadea rápidamente y la pantalla LCD se volverá negro, también el transmisor y X4 pueden desconectar. Por favor reemplace con baterías nuevas.
2. Si las pilas en el transmisor se descarga mientras volar el X4, todavía se puede controlar el X4, por favor aterrizar el X4 y luego vuelva a colocar las pilas.
3. El transmisor sólo puede utilizar baterías Lipo 2S, baterías 4xAA o baterías AA Ni-MH, otras baterías puede dañar el transmisor.

CALIBRACIÓN 8. QuadCopter

CALIBRACIÓN 8.1 COMPASS

Se requiere calibración de la brújula cuando el X4 es de guiñada durante el vuelo, por favor, siga los procedimientos de calibración:

- 1) Empuje la palanca izquierda hacia el lado más a la izquierda, y mover el stick derecho de izquierda a derecha con rapidez hasta que aparezca el transmisor "Calibración brújula 1"
- 2) Girar el X4 horizontalmente las agujas del reloj hasta que la pantalla LCD muestra "Calib compás 2"
- 3) Poner la nariz X4 hacia abajo y girar verticalmente las agujas del reloj hasta que el "Calib compás 2" en la desaparece de la pantalla, y 4 indicadores LED permanecerá iluminado.
- 4) Calibración hecho.



- No se debe calibrar la brújula en un campo magnético fuerte
- No llevar materiales ferromagnéticos con usted mientras que la calibración de la brújula, tales como llaves, teléfonos móviles, etc.

8.2 Calibración horizontal

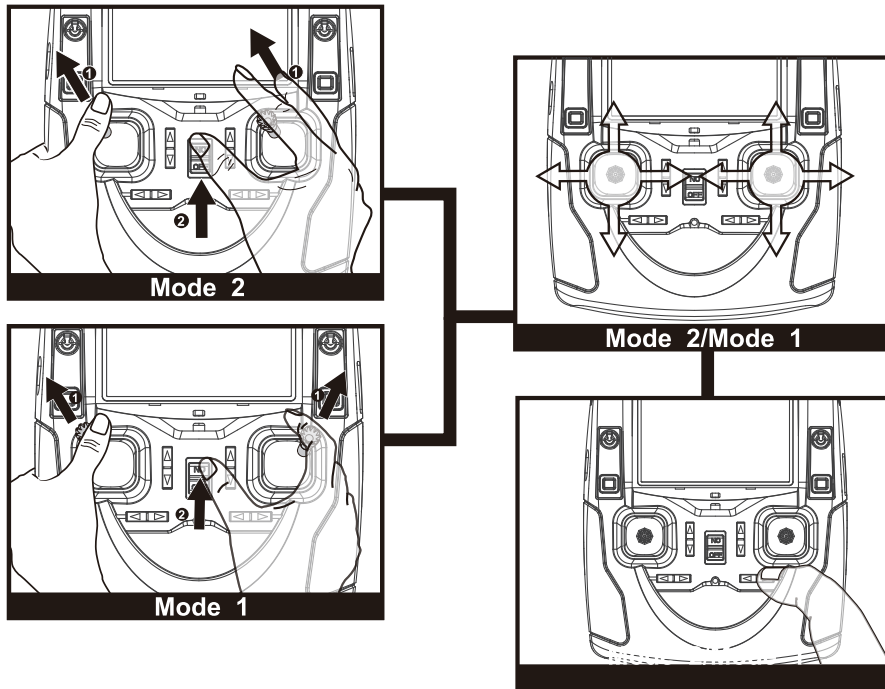
Se requiere la calibración horizontal cuando el X4 se deriva durante el vuelo.

- 1) Empujar la palanca izquierda hacia el lado más a la derecha, y mover la palanca derecha de izquierda a derecha rápidamente hasta los 4 indicadores LED parpadean lentamente simultáneamente
- 2) Calibración correcta cuando los 4 indicadores LED dejan de parpadear y permanecen encendidas.

9. CALIBRACIÓN TRANSMISOR

Modo 2: Empuje ambas pega a la esquina superior izquierda y la potencia en el transmisor simultáneamente hasta que “Calibrar Modo 2 del palillo” aparece en LCD, girar tanto palos en círculos por tres veces, luego suelte ambos palos, pulse cualquier ajuste durante 1,5 segundos hasta que el LED de la transmisor convierte en sólido verde que indica una calibración exitosa.

Modo 1: Empuje la palanca izquierda a la esquina superior izquierda y la palanca derecha a la esquina superior derecha y la potencia en el transmisor simultáneamente hasta que “Calibrar Modo Stick 1” aparece en LCD, girar tanto palos en círculos por tres veces, luego suelte ambos palos, pulse ninguna MIC durante 1,5 segundos hasta que el LED en el transmisor se convierte en sólido verde que indica una calibración exitosa.

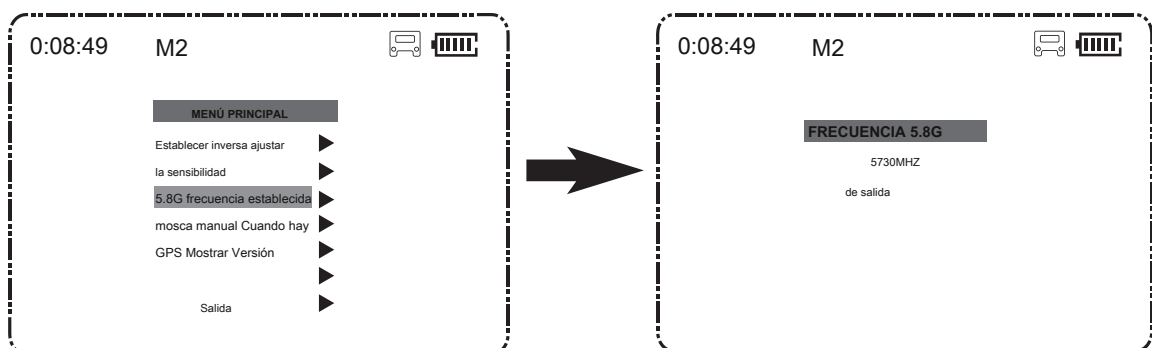


El modo de transmisor puede ser desplazado de acuerdo con la operación anterior.

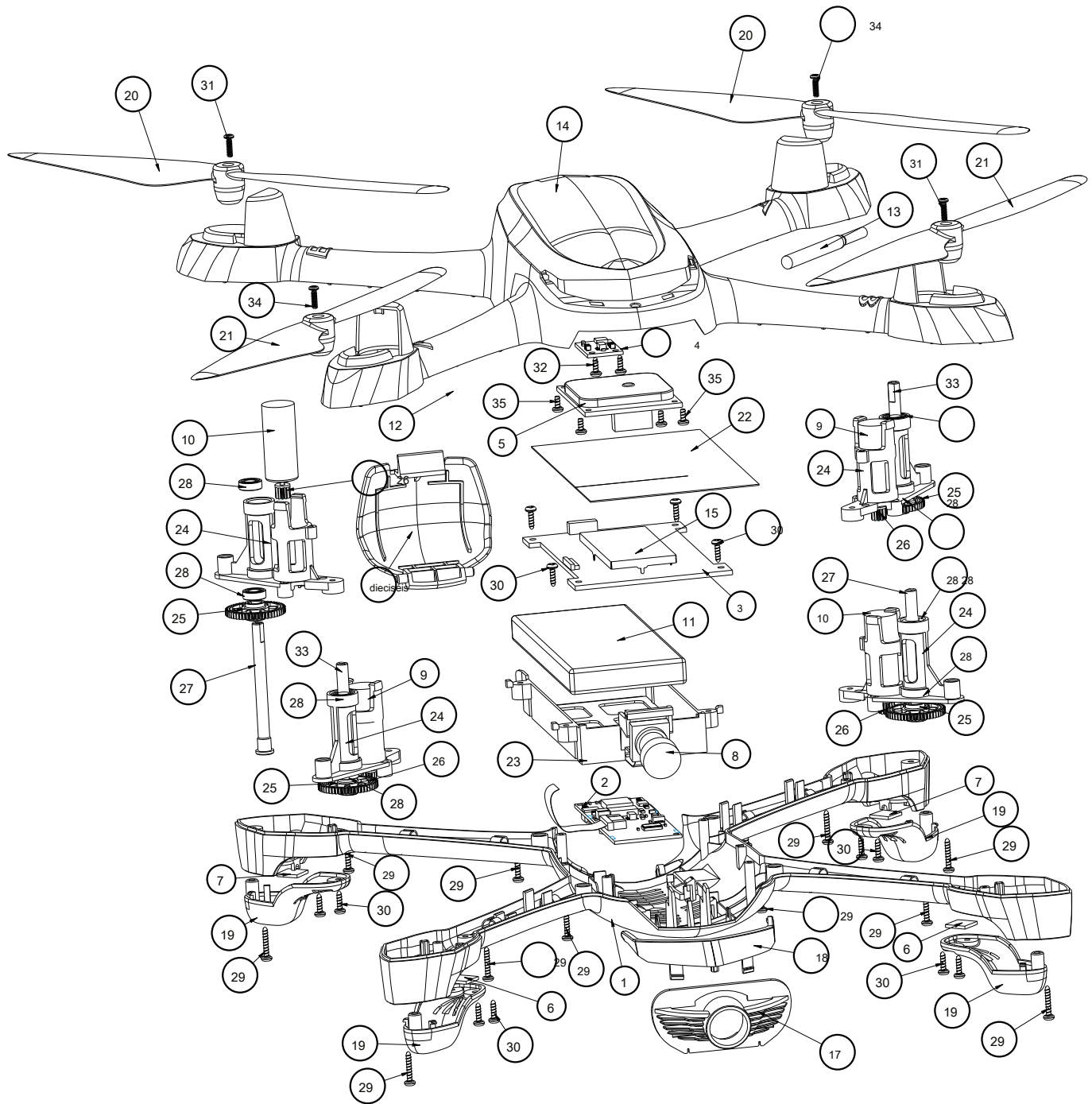
10. frecuencia seleccionable de 5.8GHz

El transmisor encontrará automáticamente la mejor frecuencia para asegurar un video en vivo con buena calidad de transmisión. Por favor, vuelva a seleccionar la frecuencia de 5730MHZ a 5845MHZ para obtener una mejor transmisión de vídeo cuando sea necesario.

Tirar de la palanca del acelerador a la posición más baja y pulse el Ascensor palo para 1,5 segundos para entrar en la interfaz del menú principal. Empujar el stick de arriba / abajo para seleccionar “Frecuencia 5.8G”, empujar la palanca hacia la derecha para entrar en la interfaz de “frecuencia 5.8G”, seleccionar una frecuencia emparejada.



VISTA EN DESPIECE ORDENADO



NO	Nombre de la pieza	CANT
01	Shell parte inferior del cuerpo	1
02	Batería de 5,8 GHz módulo de control de	1
03	transmisión principal módulo de la	1
04	cámara LED rojo azul Junta módulo	1
05	módulo de brújula GPS LED Motor Un	1
06	motor B Li-Po	2
07		2
08		1
09		2
10		2
11		1
12	5.8G antenna	1
13	Titular de la cáscara del cuerpo	1
14	2.4G antenna superior GPS Blindaje	1
15	caso de la cubierta de la lente de la	1
16	batería Pantalla de ojos	1
17		1
18		1

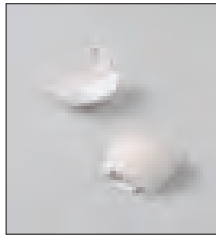
	Nombre de la pieza	CANT
19	Patas de goma Aislamiento Propeller una	4 2
20	hélice B de la señal soporte de la membrana	2 1
21	de la batería compartimiento del motor del eje	1 4
22	rotatorio del motor de engranajes del motor de	4 4
23	engranajes un cojinete 3 * 6 * 2 Tornillo PA1.4	2 8
24	* 7 Tornillo PA1.4 * 5 Tornillo PM1.4 * 5 Tornillo	12
25	PA1.4 * 4	12
26		2 2
27		2 2
28		4
29		
30		
31		
32		
33	Motor eje B	
34	Atornillar PM1.4 * 5	
35	Tornillo PB1.4 * 3	

REPUESTO H502S TABLA DE



H502S-01

Cuerpo de Shell Set



H502-01

Tapa de la batería



H502-02

Pantalla ojo **H502S-02**



H502-03

Lámpara Base A / B



H502-04

Un tornillo de fijación



H502S-03

Hélice A / B **H502-05**



Un motor



H502-06

motor B



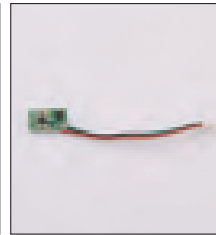
H502-07

Titular del motor



H502S-07

Cojinete



H501S-13

módulo de brújula



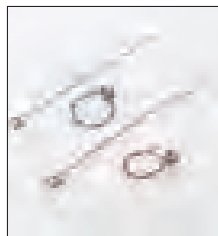
H502-10

Motorreductor B **H502-11**



H502-11

eje de motor



H502-12

Kit de LED



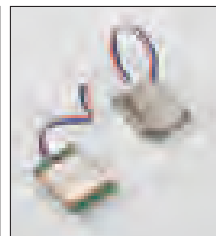
H502-13

2.4G RX



H502S-06

Módulo de cámara
720P



H502-14

Módulo GPS



H502-16

Batería



H501S-15

TX



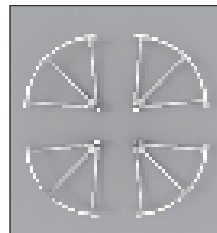
H502-18

Cargador usb



H502-19

Destornillador



H502-20

Cubierta de protección



H502S-05

Paquete de accidente



H502-21

Paquete de baterías

INFORMACIÓN DE LA FCC

Este equipo se ha probado y se encontró que cumple con los límites de un dispositivo digital de Clase B, según la Parte 15 de las normas de la FCC. Estos límites están diseñados para proporcionar una protección razonable frente a interferencias perjudiciales en una instalación residencial. Este equipo genera, utiliza y puede irradiar energía de radiofrecuencia y, si no se instala y utiliza de acuerdo con las instrucciones, puede causar interferencias en las comunicaciones de radio. Sin embargo, no hay garantía de que no se produzcan interferencias en una instalación particular. Si este equipo causa interferencias perjudiciales en la recepción de radio o televisión, lo cual puede determinarse apagándolo y encendiéndolo, se recomienda al usuario que intente corregir la interferencia mediante una o más de las siguientes medidas:

- Reorientar o reubicar la antena receptora.
- Aumente la separación entre el equipo y el receptor.
- Conectar el equipo a una toma de corriente de un circuito distinto de aquel al que está conectado el receptor.
- Consulte con el distribuidor local o un técnico de radio / TV para obtener ayuda.

Los cambios o modificaciones no aprobados expresamente por la parte responsable del cumplimiento podrían anular la autoridad del usuario para operar el equipo.

Este dispositivo cumple con la Parte 15 de las normas de la FCC. El funcionamiento está sujeto a las dos condiciones siguientes: (1) este dispositivo no puede causar interferencias perjudiciales, y (2) este dispositivo debe aceptar cualquier interferencia recibida, incluyendo la interferencia que pueda provocar un funcionamiento no deseado.

Eliminación de residuos

electrodomésticos viejos no pueden ser arrojados junto con el de los desechos residuales, sino que tienen que eliminarse de forma separada. La disposición en el punto de recogida comunal a través de los particulares es gratis. El propietario de los aparatos viejos es responsable de llevar los aparatos a these puntos de recogida oa los puntos de recogida similares. Con este pequeño esfuerzo personal, usted contribuye a reciclar materias primas valiosas y el tratamiento de sustancias tóxicas.



Electrical and electronic equipment that are supplied with batteries (including internal batteries)

WEEE Directive & Product Disposal

At the end of its serviceable life, this product should not be treated as household or general waste. It should be handed over to the applicable collection point for the recycling of electrical and electronic equipment, or returned to the supplier for disposal.

Internal / Supplied Batteries.

This symbol on the battery indicates that the battery is to be collected separately.

This battery is designed for separate collection at an appropriate collection point.



manual de usuario está sujeta a cambios sin previo aviso debido a las actualizaciones de productos imprevistas.

[Descargar el manual de usuario de la última](#)

WWW.HUBSAN.COM

VERSIÓN 1.1 ES

