



EL HUBSAN X4 FPV BRUSHLESS

NÚM DE ÍTEM: H501S

VOLAR SIN CONFIGURAR GPS, LEA PRECAUCIONES EN PÁGINA 02

EMPRENDER/PARAR MOTORES, LEA PÁGINA 06

FUNCIÓN DE RTH LEA PÁGINA 09-10

FUNCIÓN DE SÍGUEME, LEA PÁGINA 10-11

CALIBRACIÓN DE BRÚJULA, LEA PÁGINA 16

CALIBRACIÓN DE TRANSMISOR, LEA PÁGINA 17

Hubsan FPV X4 Brushless

V1.0 2015.01

Por favor lea el manual de introducción con cuidado!

NOTAS IMPORTANTES DE SEGURIDAD

OPERACIÓN:

Tenga mucho cuidado y responsabilidad al usar el dron. Componentes electrónicos pequeños pueden averiarse por choque o caída de X4 en agua. Para evitar más averías, por favor reemplace piezas rotas inmediatamente.

Vuelo:

- Asuma la responsabilidad de la seguridad de sí mismo y de otros al volar su X4!
- No volar X4 en sitios atestados.
- No volar bajo mal tiempo.
- Nunca intentar agarrar X4 cuando está en su vuelo.
- Este modelo es destinado a pilotos con experiencia a edad 14+.
- Apagar X4 después de terminar el vuelo para evitar los daños cuasados por hélices.
- Siempre quitar la batería después de parar el vuelo a evitar daños por motores emprendidos accidentalmente.
- Siempre tomar mucha precaución para proteger a sí mismo al acercarse de los hélices. El sistema de vuelo se iniciará después de encenderse con independiencia de la señal del transmisor. Los hélices que funcionan a alta velocidad son muy peligrosos.
- Apagar X4 después de cada vuelo si no los hélices pueden seguir rotando y causar daños.

INTRODUCCIÓN





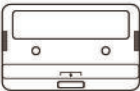



Gracias por comprar los productos de HUBSAN. Es un cuadricóptero con multi-funcional RC mando, muy fácil en manejar y capaz de realizar multivuelo y volteo, flotar en el aire, hacer vuelo acrobático. Por favor lea el manual con cuidado y siga todas las introducciones. Asegurese de guardar el manual para la referencia futura.

Peso de Cuadricóptero: 435g(batería incluida)

 **FPV:** First Person View Function, es decir Vista de Primera Persona. Le deja experimentar todo momento del vuelo en vivo desde la punta de vista del dron.

1. ÍTEMS INCLUIDOS EN LA CAJA

Revise todos los ítems antes de usar el dron.

S/N	Nombre de pieza	Fotos	Cant.	Notas
1	Cuadricóptero		1Pza	Equipado con inteligente controlador de vuelo,GPS y brújula
2	Hélices		8Pzas	Hélices A 4pzas, hélices B 4 pzas
3	Transmisor		1Pza	FPV Transmisor equipado con 4 X AA baterías (No incluidas)
4	7.4V Bateria LiPo		1Pza	Para Cuadricóptero
5	LiPo cargador de balance		1Pza	Para recargar batería LiPo
6	Adaptador de Cargador LiPo		1Pza	110-240V
7	Llava asistent		1Pza	Para desmontar hélices
8	Manual del usuario		2Pzas	Renuncia Hubsan X4 Manual de Introducción

2. LED INDICADOR DE MOTOR DE CUADRICÓPTERO

Estado de Indicador:

1. Encendido: 4 LED indicadores blancos brillan simultáneamente cada 1.5 segundos.
2. Calibración de Brújula:
 - 1). Calibración Horizontal: 4 LED indicadores rojos brillan circularmente.
 - 2). Calibración Vertical: 4 LED indicadores verdes brillan circularmente.
3. GPS Vuelo: 4 LED indicadores permanece brillar.
4. GPS Retorno : 2 LED fronteros brillan en color blanco, 2 LED traseros brillan en color azul.
5. Mantener Altitud: 2 LED fronteros brillan en color blanco, 2 LED traseros brillan en color amarillo.
6. Mantener Posición: 2 LED fronteros brillan en color blanco, 2 LED traseros brillan en color verde.
7. Bajo Voltaje: 2 LED fronteros brillan en color blanco, 2 LED traseros brillan en color rojo.
8. LED indicadores pueden apagarse por presionar largamente el LED indicador INTR en transmisor.

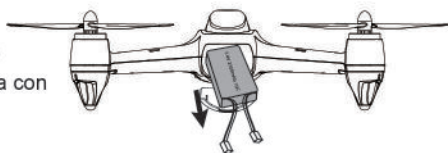
3. BATERIA DE CUADRICÓPTERO

3.1 INTRODUCCIÓN

La batería del cuadricóptero es recargable con una capacidad de 2700mAh y voltaje de 7.4V. La batería debe SÓLO cargarse con el cargador de HUBSAN para evitar sobrecarga.

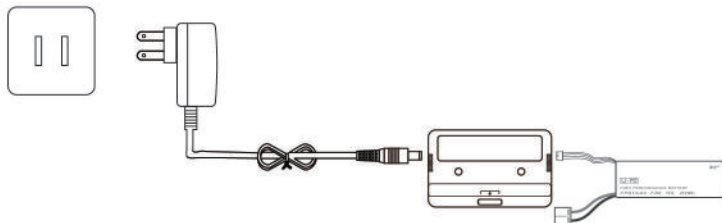
3.2 INSTALAR LA BATERIA

Meter la batería en el compartimiento de batería correctamente y conectar los enchufes de batería con polaridad correcta.
Cerrar la cubierta del compartimiento de batería.



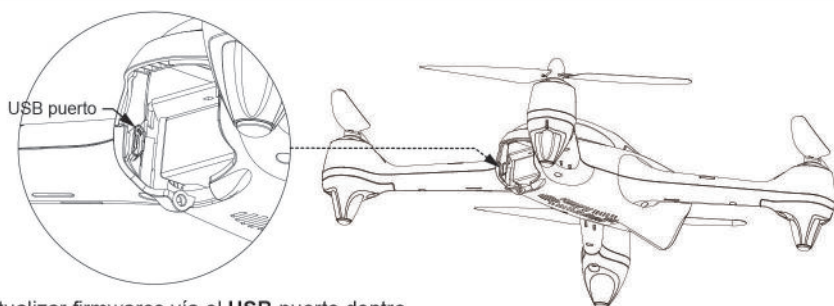
3.3 CARGAR

Conectar la batería al cargador de balance y enchufe de base. El indicador de adaptador de balance se pone rojo al cargarse; Se pone verde cuando la batería está bien cargada. Esto tarda 210 minutos aproximadamente en tener la batería bien cargada.



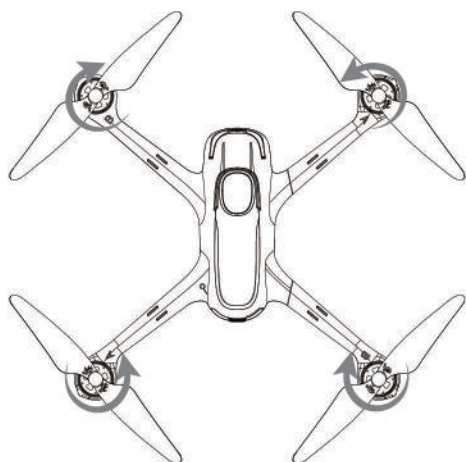
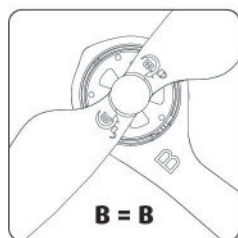
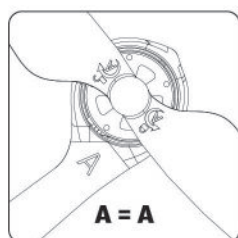
Por favor cargar las batería completamente evitando pérdida de control debido a bajo voltaje.
Riesgo de explotación si batería se reemplaza por un tipo incorrecto.
Disponer las baterías usadas de acuerdo con las normas locales.

4. ACTUALIZAR CUADRICÓPTERO

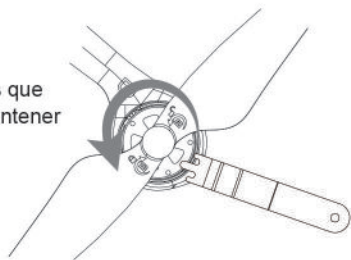


Actualizar firmwares vía el **USB** puerto dentro del compartimiento de batería.

5. HÉLICES



Montar los hélices en los motores correspondientes que están marcados con A y B, apretar los hélices y mantener los motores bien bloqueados con la llave U .



- ⚠️ Asegurarse de que los hélices A y B se instalen correctamente. El X4 no podrá volar si los hélices están instalados incorrectamente.
- Debido a los hélices finos se recomienda que operen con guantes por si caso de raspadura accidental.

6. EMPEZAR A VOLAR

6.1 CONDICIÓN DEL VUELO

- (1) La área para volar debe ser abierta y sin edificios altos u otros obstáculos. La estructura de acero dentro de los edificios interviene en la brújula y la señal de GPS.
- (2) NO volar bajo mal tiempo como por ejemplo viento fuerte, nevada intensa, lluvia o niebla.
- (3) Apartarse de barreras, gente, cables eléctricos, árboles, y otros obstáculos.
- (4) NO volar cerca de torres de radio o aeropuertos.
- (5) El X4 sistema de control no trabajará propiamente en Polo Norte o Polo Sur.
- (6) NO volar en áreas restringidas, además obedecer las leyes y reglas.



L í nea de Alta tensión



Aeropuerto



Interferencia



Lluvia

6.2 SINCRONIZACIÓN

La sincronización está hecha en fábrica.

Para resincronizar, presionar el botón de foto y encender el transmisor simultáneamente hasta que "Bind to Plane" aparezca, luego encender el cuadricóptero, y ponerlo muy cerca del transmisor, la sincronización terminará después de sonar un "bip" .

Si la sincronización falla, por favor apagar el cuadricóptero y repetir los pasos arriba.

6.3 EMPRENDER/ PARAR LOS MOTORES

Emprender los motores

Método: Tirar la palanca izaquierda a la esquina inferior izquierda y la planca derecha a la esquina inferior derecha hasta que aparezca la foto. Soltar las ambas palancas después de emprender los motores.

Parar los motores

Método: Tirar la palanca izaquierda a la esquina inferior izquierda y la palanca derecha a la esquina inferior derecha de nuevo, y soltar ambas palancas después de parar los motores.

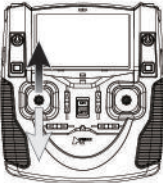
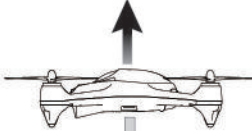

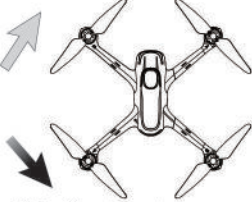
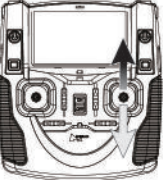
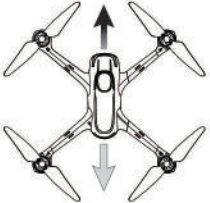
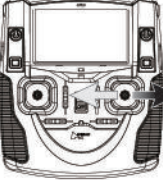




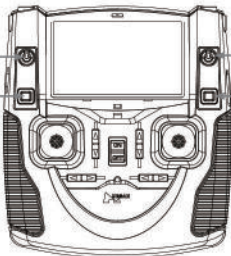

⊘ No parar los motores durante el vuelo evitando caída.

☀ Empujar las palancas apretadamente. Soltar las palancas después de que los motores se emprendan o se paren.

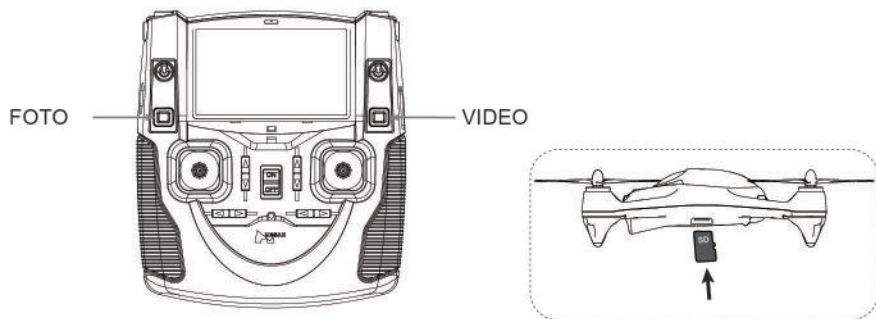
6.4 VUELO BÁSICO

El modo de operación del transmisor incluye Modo 1 y Modo 2. El manual toma Modo 2 como ejemplo a ilustrar la operación del transmisor.

Transmisor (Modelo 2)	X4	Notas
	<p>X4</p> <p>ARRIBA</p>  <p>BAJO</p>	<p>La palanca de acelerador controla la subida y bajada.</p> <p>Empujar arriba la palanca, y el X4 subirá.</p> <p>Tirar abajo la palanca, el y X4 bajará.</p> <p>Cuando la palanca está en el centro, X4 mantendrá flotando en el aire y su altitud automáticamente.</p> <p>Mover la palanca arriba de la posición central para despegar (Mover la palanca poco a poco a evitar que el X4 suba demasiado rápido.)</p>
	<p>Rotación izquierda</p>  <p>Rotación derecha</p>	<p>La palanca de timón controla la dirección de rotación.</p> <p>Empujar la palanca a la izquierda y el X4 rotará en sentido antihorario.</p> <p>Empujar la palanca a la derecha y el X4 rotará en sentido horario</p> <p>Cuando la palanca está en el centro, el X4 permanecerá la dirección actual y no rotar.</p> <p>Empujar más fuerte dejará el X4 más rápido en dirección correspondiente.</p>
	<p>Adelante</p>  <p>Atrás</p>	<p>La palanca avanza y retrocede el X4.</p> <p>Empujar la palanca arriba y el X4 volará adelante.</p> <p>Tirar la palanca abajo y el X4 volará atrás.</p> <p>Cuando la palanca está en el centro, el X4 mantendrá su posición.</p> <p>El ángulo del movimiento de la palanca corresponde al ángulo de la inclinación y la velocidad del vuelo .</p>
	 <p>Izquierda</p> <p>Derecha</p>	<p>La palanca de alerón controla el vuelo izquierdo y derecho.</p> <p>Empujar la palanca a la izquierda y el X4 volará a la izquierda.</p> <p>Empujar la palanca a la derecha y el X4 volará a la derecha.</p> <p>El X4 permanecerá el estado actual cuando la palanca está en el centro.</p> <p>El ángulo del movimiento de la palanca corresponde al ángulo de la inclinación y la velocidad del vuelo .</p>

 <p>posición1 (Arriba) posición2 (Abajo)</p>	<p>El interruptor de GPS controla la función position-hold. En posición1 (arriba), GPS funciona. En posición2 (abajo), GPS se apaga.</p>
 <p>Interruptor GPS Interruptor RTH Botón de foto Botón de Video</p>	<p>El Interruptor RTH controla la función de regresar a casa. En posición 1 (arriba), el RTH funciona. En posición 2 (abajo), el RTH se apaga.</p>
<p>Nota importante: El GPS and RTH sólo funcionan en exterior. Por favor mantener los dos interruptores hacia abajo en interior.</p>	<p>Para la función Foto/Video, siempre apagar el cuadricóptero y el transmisor al meter o quitar la tarjeta SD.</p> 

6.5 FOTO/VIDEO



Encajar la tarjeta SD en el cuadricóptero antes de hacer funcionar Foto/Video.

Presionar el botón Foto/Video por 0.5 segundos a hacer fotos.

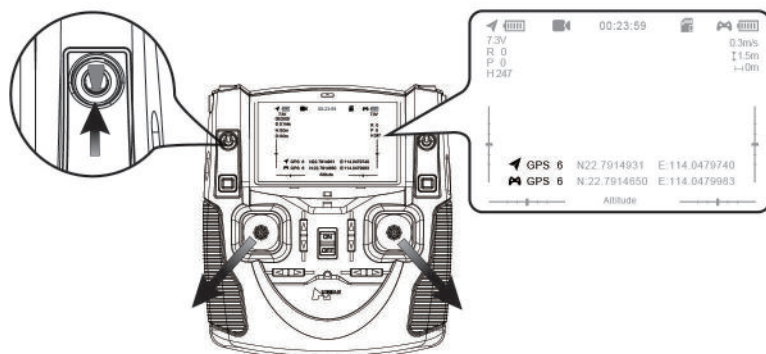
Presionar el botón Foto/Video por 0.5 segundos a grabar videos y presionarlo otra vez a guardar el video.

 Parar de grabar video antes de quitar tarjeta SD.

7. CONFIGURACIÓN AVANZADA

7.1 CONFIGURACIÓN DE GPS / HOME PUNTO

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



Empujar el interruptor GPS arriba a activar el posicionamiento de GPS.

Tirar el interruptor GPS abajo a salir del posicionamiento de GPS(sólo mantener altitud sigue activo).

2.) Home Punto se marca cuando los motores emprendidos tienen no menos de 6 GPS satélites.

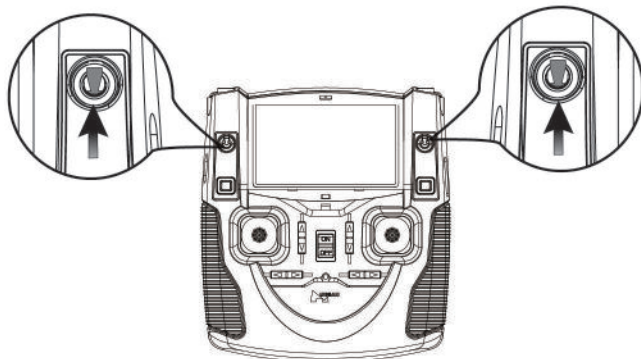
3.) Debe estar en un sitio abierto para buscar GPS satélites, tardará 3 minutos en terminar la búsqueda, y la fuerza de señal de GPS depende de la condición de vuelo.

7.2 MODO RTH (REGRASAR TO CASA)

ENTRAR EN MODO RTH

Subir el interruptor GPS y RTH, el cuadricóptero entrará en modo RTH.

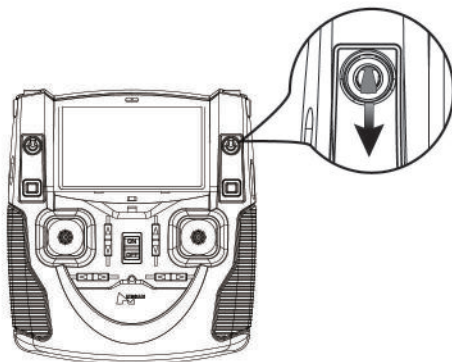
El sistema de control de vuelo controlará el regreso de cuadricóptero a home punto y aterrizaje automático.



⚠ EI MODO RTH sólo funciona cuando el modo GPS está activado con no menos de 6 satélites.
El Home Punto se marca cuando los motores emprendidos tienen no menos de 6 GPS satélites.

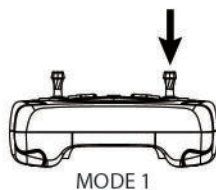
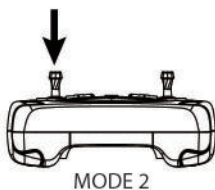
SALIR DE MODO RTH

Bajar el interruptor RTH, el X4 saldrá de Modo RTH .



7.3 MODO SIN CABEZA

Modo sin cabeza significa que el X4 va en cualquier dirección correspondiente a las direcciones de la palanca del transmisor cuando el modo está activado.



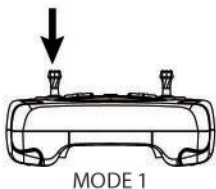
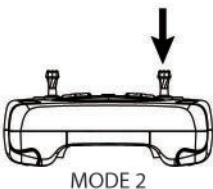
Presionar la palanca de motor por 0.5 second a encender-apagar el modo sin cabeza.

Presionar la palanca a entrar el modo sin cabeza, indicado por 2 "bip" y que "Headless On" aparece en el LCD.

Presionar la palanca otra vez a salir del modo sin cabeza, indicado por 1 "bip" y que "Headless Off" aparece en el LCD.

7.4 MODO DE SEGUIRME

Modo de Seguirme significa que el dron sigue el transmisor automáticamente por el sistema GPS incorporado.



Presionar la palanca de Elevador por 0.5 segundos a encender-apagar el modo de Seguirme.

Presionar la palanca a entrar el modo sin cabeza, indicado por 2 sonidos de "bip", el " Follow On" aparece en el LCD y el dron regresará al frente del transmisor.

Presionar la palanca de nuevo a salir del modo de seguirme, indicado por 1 "bip" y el " Follow Off" aparece en el LCD .



El modo de seguirme sólo funciona cuando el GPS (tanto del transmisor como del cuadricóptero) tiene no menos de 6 satélites.

El modo de seguirme saldrá vía presionar cualquier botón en el transmisor.

7.5 MODO FALLOS DE RECEPCIÓN

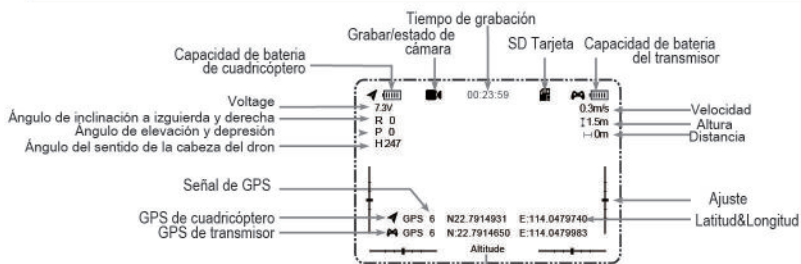
El cuadricóptero entrará en el modo Fallos de Recepción cuando pierde su conexión con el transmisor. El sistema de control de vuelo controlará el regreso de cuadricóptero al HOME Punto y el aterrizaje automático. El modo Fallos de Recepción ayuda evitar averías o daños.

CONDICIONES DE ACTIVAR EL MODO FALLOS DE RECEPCIÓN

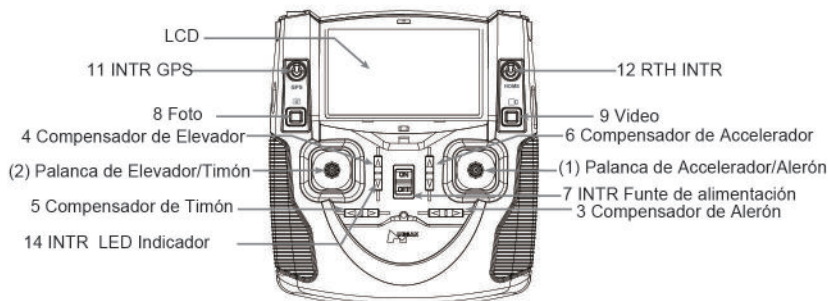
- (1) Transmisor está apagado.
- (2) La distancia del vuelo está fuera del alcance de la transmisión de señal del transmisor.
- (3) La señal del transmisor fue interrumpida por alguna interferencia electrónica fuerte.

-
- ⊗ * Para asegurar que el X4 pueda regresar con seguridad a su Home Punto, volar el X4 en área de vuelo segura.
 - Si la cantidad de GPS satélites caen menos de 6 por más de 20 segundos sin embargo el X4 está regresando a casa, el X4 bajará automáticamente.
 - El X4 no es capaz de evitar obstáculos automáticamente cuando está en el modo Fallos de Recepción.
-

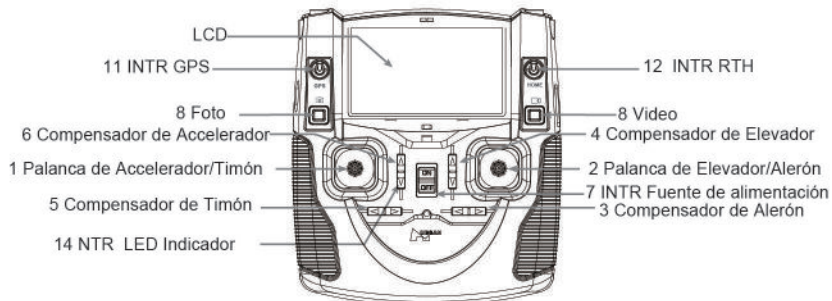
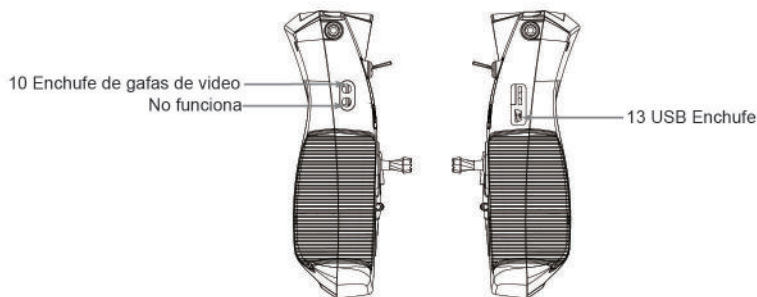
8. TRANSMISOR



Las palabras van cambiando relacionadas con diferentes funciones (ej:GPS Hold,Return Home,Follow me, Expert)



(MODO 1)

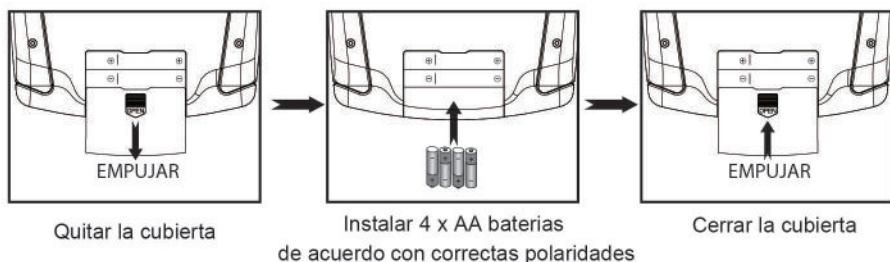


(MODO 2)

8.1 INTRODUCCIÓN DE FUNCION CLAVE

S/N	Modo/ Control	Función
(1)	MODO 1 Palanca Motor/Alerón	Empujar la palanca adelante o atrás y el dron subirá o bajará; Empujar la palanca a la izquierda o derecha, el dron volará hacia izquierda o derecha.
(2)	MODO 1 Palanca Elevador/Timón	Empujar la palanca adelante o atrás, el dron volará adelante o atrás; Empujar la palanca a izquierda o derecha, el dron rotará en sentido horario o antihorario.
1	MODO 2 Palanca Accelerador/ Timón	Empujar la palanca adelante o atrás, el dron subirá o bajará; Empujar la palanca a izquierda o derecha, el dron rotará en sentido horario o antihorario.
2	MODO 2 Elevador/Alerón Palanca	Empujar la palanca adelante o atrás, el dron va a volar adelante o atrás; Empujar la palanca a izquierda o derecha, el dron va a volar hacia izquierda o derecha.
3	Compensador de Alerón	Nivelar la izquierda y derecha.
4	Compensador de Elevador	Nivelar el delante y detrás.
5	Compensador de Timón	Ajusta la inclinación izquierda y derecha, y derrape.
6	Compensador de Accelerador	Ajusta el valor del acelerador presionando el botón hacia abajo cuando el valor está en 0.
7	Interruptor de Fuente de alimentación	Subirlo para encender el dron, empujarlo otra vez para apagarlo.
8	Foto	Presionar el botón de foto para hacer fotos.
9	Video	Presionar el botón de video para empezar la grabación o pausar.
10	Enchufe de gafas de video	Conecta con Hubsan gafas de video(no incluidas).
11	INTR GPS	Subir la palanca, el GPS va a localizar el dron y calcular su altitud y ayudar el dron flotar establemente(sólo en caso de exterior).
12	INTR RTH	Subir el interruptor, el dron regresará a Home Punto automáticamente(sólo en caso de exterior).
13	USB Enchufe	Para actualizar el software.
14	INTR LED Indicador	Para encender/apagar LED indicadores.

8.2 INSTALAR LA BATERIA DE TRANSMISOR

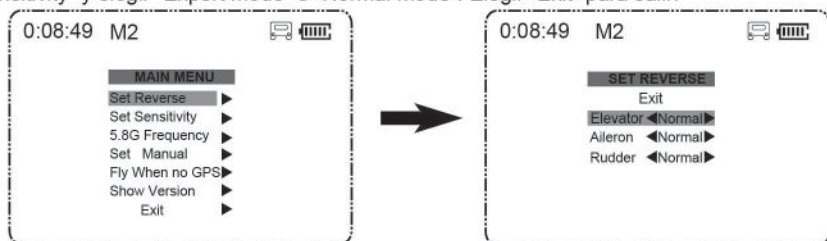


- No mezclar las baterias viejas con las nuevas
- No mezclar diferentes tipos de baterias
- No cargar baterias no cargables.

8.3 CONFIGURACIÓN DE CANAL INVERSO

Si quiere usted invertir cualquier de las funciones de la palanca debido a la preferencia personal, por favor siga las introducciones siguientes. Atienda que el control cambiará de atrás a delante.

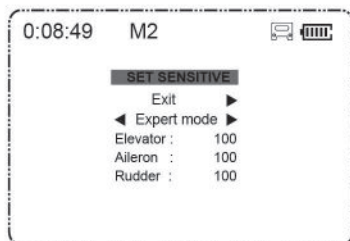
Estirar la palanca de Acelerador hasta la posición más baja y presionar la palanca de Elevador simultáneamente para entrar en la interfaz de MAIN MENU. Empujar la palanca de elevador arriba/abajo para elegir "Set Sensitivity", empujar la palanca a derecha a entrar en la interfaz "Set Sensitivity" y elegir "Expert mode" o "Normal mode". Elegir "Exit" para salir.



8.4 CONFIGURACIÓN DE SENSIBILIDAD

Si quiere usted cambiar la sensibilidad de cualquier función de la palanca por favor siga las introducciones siguientes.

Estirar la palanca de acelerador a la posición más baja y presionar largamente la palanca de Elevador para entrar en la interfaz de MAIN MENU. Empujar la palanca de Elevador arriba/abajo a elegir "Ser Sensitivity", empujar la palanca derecha para entrar en la interfaz de "Set Sensitivity", elegir "Expert mode" o "Normal mode". Elegir "Exit" para salir.

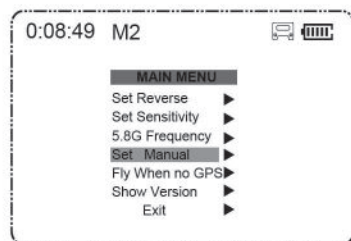


Configuración predeterminada de sensibilidad está en Expert Mode.
El dron no se puede apagar cuando el valor de su sensibilidad está menos de "60".

8.5 CONFIGURACIÓN DE MODO MANUAL

Si quiere hacer vuelo acrobático, como por ejemplo lanzar, por favor apague GPS y siga la introducción siguiente para entrar en el modo Manual.

Estirar la palanca de Acelerador hasta la posición más baja y presionar la palanca de Elevador para entrar en la interfaz de MAIN MENU. Empujar la palanca de Elevador arriba/abajo eligiendo "Set Manual", mover la palanca a derecha a entrar en la interfaz "Set Manual" y elegir "ON" (sin función de altitud) o "OFF" (sin función de altitud). Elegir "Exit" para salir.



Modo Manual de configuración predeterminada de está apagado.

Atención:

1. Cuando la fuente de alimentación del transmisor está en baja batería, el rojo LED brillará rápido y la pantalla de LCD se pondrá negro, también el transmisor y X4 pueden desconectarse. Por favor reemplazar la batería con una nueva.
2. Si la fuente de alimentación del transmisor está en baja batería, al volar el X4, todavía puede controlar el X4, por favor aterrizar el X4 y reemplazar las baterías.
3. El transmisor se limita a usar las baterías Lipo, baterías 4xAA o NI-MH, otros tipos de baterías averiarán el transmisor.

9. CALIBRACIÓN DE BRÚJULA

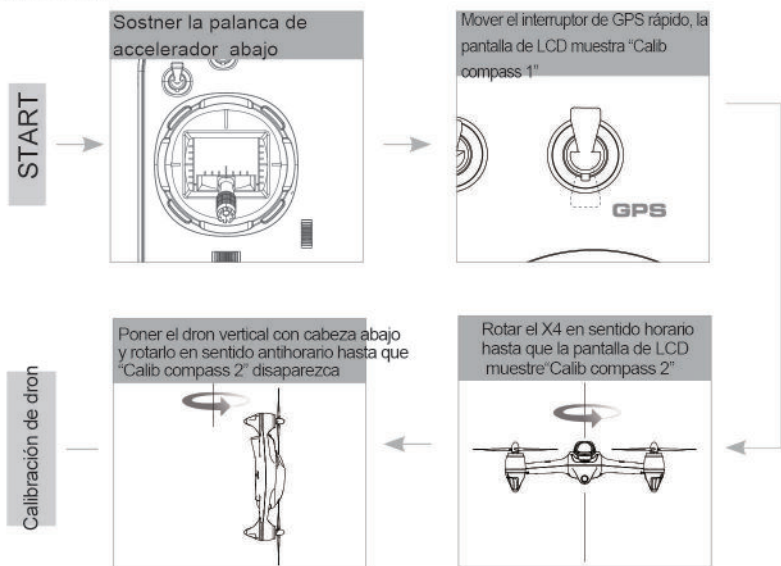
La calibración de brújula se requiere antes del primer vuelo, si no, el sistema puede no trabajar correctamente. La brújula es muy sensitiva a la interferencia electromagnética cual puede causar datos anormales de brújula que puede conducir a un mal comportamiento incluso un fallo del vuelo. Calibración regular dejas la brújula el comportamiento óptimo.

- ⊘ •No calibrar la brújula en zonas con magnetismo fuerte.
- No llevar encima materiales ferromagnéticos al calibrar la brújula, como por ejemplo las llaves, móviles, etc.

PROCESO DE CALIBRACIÓN DE BRÚJULA

Por favor siga los pasos de calibración antes del primer vuelo.

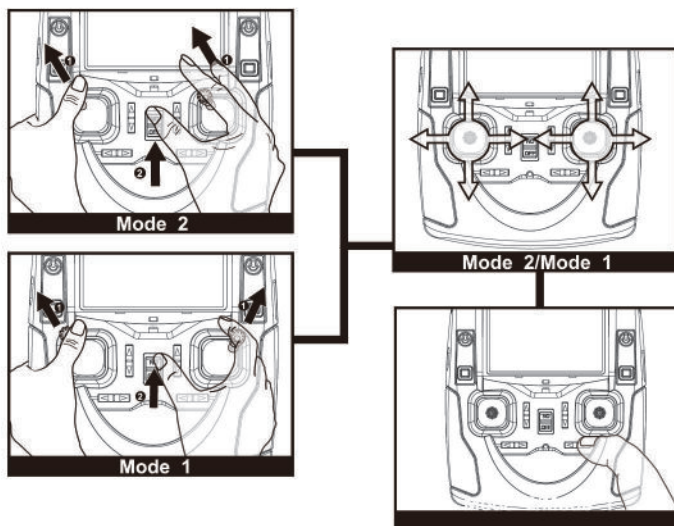
- 1.) Sostener la palanca de Acelerador completamente abajo, mover arriba y abajo el interruptor de GPS rápido hasta que el transmisor muestre "Calib compass 1"
- 2.) Rotar el X4 horizontalmente en sentido horario hasta que la pantalla de LCD muestre "Calib compass 2".
- 3.) Poner el dron vertical con cabeza abajo y rotarlo en sentido antihorario hasta que la pantalla muestre " Calib compass 2".
- 4.) Calibración hecha.



10. CALIBRACIÓN DE TRANSMISOR

Modo 2: Empujar ambas palancas a la esquina superior izquierda y encender el transmisor simultáneamente, el LCD mostrará "Calibrate Stick Mode 2", luego rotar ambas palancas en círculo por tres veces, soltar ambas palancas y presionar cualquier compensador por 1,5 segundos hasta que suene un "bip" que indica la realización de calibración.

Modo 1: Empujar la palanca izquierda a la esquina superior izquierda y la palanca derecha a la esquina superior derecha y encender el transmisor simultáneamente, el LCD mostrará "Calibrate Stick Mode 1", rotar ambas palancas tres veces, soltar ambas palancas, luego presionar cualquier compensador por 1.5 segundos hasta que un "bip" suene que indica la realización de calibración.

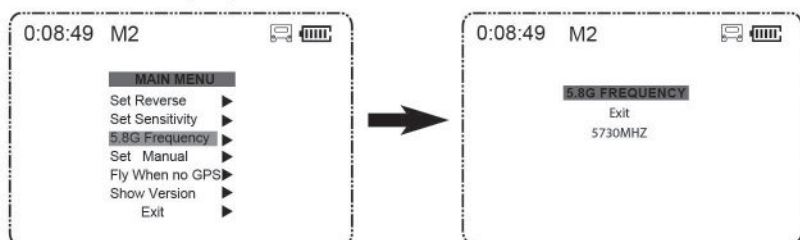


 Por favor cambiar el modo de acelerador según la operación arriba.

11. ELEGIR LA FRECUENCIA DE 5.8GHZ

El transmisor está capaz de encontrar automáticamente la mejor frecuencia para asegurar buena calidad de video en vivo en el transmisor. Por favor reelegir la frecuencia de 5730MHZ a 5845MHZ para obtener una mejor transmisión si es necesario .

Empujar la palanca de Acelerador a la posición más baja y presionarla por 1.5 segundos a entrar la interfaz de MAIN MENU. Empujar la palanca de Elevador arriba/abajo para elegir "5.8G Frequency", empujar la palanca a la derecha a entrar en la interfaz " 5.8G frequency" y elegir una frecuencia emparejada.



NO.	NOMBRE DE PIEZAS	QTY
01	Cáscara de Cuerpo Inferior	1
02	Tabla de Control Principal	1
03	Tabla de Fuente de Alimentación	1
04	5.8 GHz Transmisión PCBA	1
05	Brújula PCBA	1
06	GPS Módulo	1
07	USB PCBA	1
08	Cámara Módulo	1
09	ESC	4
10	Motor A	2
11	Motor B	2
12	Batería Li-Po	1
13	2.4G Antena	1
14	5.8G Antena	1
15	LED PCBA	4
16	Cáscara de Cuerpo Superior	1
17	Cáscar de pretección de 2.4GHz	1
18	Esponja	1

NO.	NOMBRE DE PIEZAS	QTY
19	Cubierta de Batería	1
20	Tapa	1
21	Cáscara de Lámpara de Cabeza	1
22	Cáscara de Lámpara de Motor A	2
23	Cáscara de Lámpara de Motor B	2
24	Soporte de Lenste	1
25	Hélices A	2
26	Hélices B	2
27	Almohadillas de Pie	4
28	Cáscara de Protección	1
29	Esponja	1
30	Tornillos	4
31	Tornillos	10
32	Tornillos	16
33	Tornillos	8
34		2
35		16

H501S SPARE PART CHART



H501S-01

Cáscara de cuerpo
Set- Blanco



H501S-02

Cáscara de cuerpo
Set- Negro



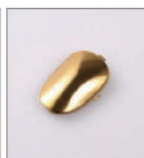
H501S-02B

Cubierta de
Bateria- Negro



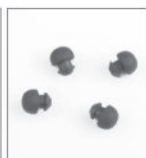
H501S-02

Cubierta de
Bateria- Blanco



H501S-03

Tapa



H109-04

Almohadilla de Pie



H501S-04

Tornillo Set



H501S-05

Hélices
A- Oro



H501S-06

Hélices
B- Oro



H501S-05B

Hélices
A- Negro



H501S-06B

Hélices
B- Negro



H501S-07

Brushless
Motor A



H501S-08

Brushless
Motor B



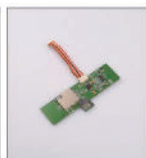
H501S-09

PCB Módulo



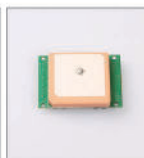
H501S-10

Control de control
PCB Module



H501S-11

Transmisión
Módulo de 5.8G



H501S-12

GPS Módulo



H501S-13

Módulo de Brújula



H501S-14

Bateria Lipo
2700MAh



H501S-15

Transmisor



H301S-11

Adaptador



H301S-12

Cargador de Balance



H501S-16

U Llave



H501S-17

Cáscara de protección
de Cabeza



H501S-18

Cáscara de protección
de Motor LED



H501S-19

ESC



H501S-20

LED PCBA



H501S-21

Módulo Receptor
de 2.4G

FCC INFORMACIÓN

Este equipo ha sido probado y cumple con los límites para un dispositivo digital Clase B, de acuerdo con la Parte 15 de las normas de FCC. Estos límites están diseñados para proporcionar una protección razonable contra interferencia perjudiciales en una instalación residencial. Este equipo genera, usa y puede radiar energía de radiofrecuencia y si no se instala y se utiliza de acuerdo con las instrucciones, puede causar interferencias perjudiciales en comunicaciones radiales. Sin embargo no se garantiza que la interferencia no ocurrirá en una instalación particular. Si este dispositivo sí produce interferencias perjudiciales a la recepción de radio o televisión, lo cual se puede determinar por encender o apagar el dispositivo. Se recomienda que los usuarios intenten corregir la interferencia mediante una o más de las medidas siguientes:

- Reorientar o reubicar la antena receptora.
- Aumentar la separación entre el dispositivo y receptor.
- Conectar el dispositivo a una toma en un circuito diferente de aquel al que está conectado el receptor.
- Acudir al distribuidor local o un técnico experimentado de radio/TV.

Cambios o modificaciones no expresamente aprobados por la parte responsable del cumplimiento podrían hacer anular la autoridad del usuario de operar el dispositivo.

Este dispositivo cumple con la Parte 15 de las Normas de FCC. La operación está sujeta a las dos condiciones siguientes: (1) Este dispositivo puede no causar interferencia perjudiciales, y (2) este dispositivo debe aceptar cualquier interferencia recibida, la interferencia que puede causar operación no deseada incluida.

ELIMINACIÓN DE RESIDUO

Aplicaciones eléctricas viejas tiene que no disponerse junto con el residuo, sino disponerse separadamente.

La disposición en puntos de recogida públicos via personal es gratuita. El propietario de las aplicaciones es responsable de llevarlas a estos puntos o puntos de recogida similares.

Con este poco esfuerzo personal, usted contribuye a la recicla valurosa de materiales primas y al tratamiento de sustancias tóxicas.



Equipos eléctricos y electrónicos alimentado con baterías (incluyendo baterías incorporada)

Directiva WEEE & Eliminación de Producto

Al final de su vida útil, este producto no debe tratarse como basura doméstica o común. Debe entregarse a un punto de recogida público para la recicla de equipo eléctrico y electrónico, o devolverse al proveedor por la disposición.

Baterías Interior/exterior

Este símbolo en la batería indica que la batería se necesita recoger separadamente.

Esta batería es diseñada para la recogida separada en un punto de recogida público.



El manual del usuario está sujeto a cambios sin aviso previo debido a las actualizaciones de productos imprevistas.

Descargue el manual de usuario último desde

WWW.HUBSAN.COM

VERSIÓN 1.3 ES

