

H501M



X4 AIR BASIC EDITION

V1.0

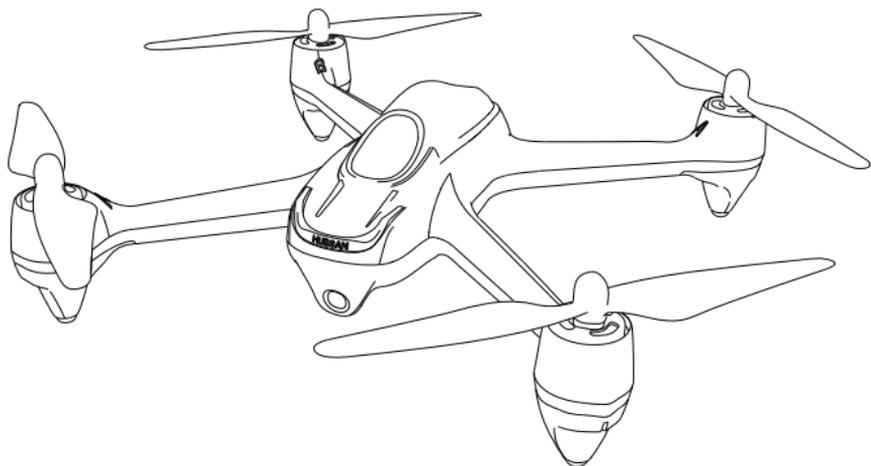
Quick start guide

Kurzanleitung

Guide de démarrage rapide

Guía de inicio rápido

Guida di avvio rapido



Contents

EN		Quick Start Guide	1
DE		Kurzanleitung	19
FR		Guide de démarrage rapide	37
ES		Guía de inicio rápido	55
IT		Guida di avvio rapido	73

免		Limitation of Liability
责		Häufig gestellte Fragen
声		Limitation de responsabilită
明		Limitaciyn y responsabilidad
		Limitazione di responsabilita

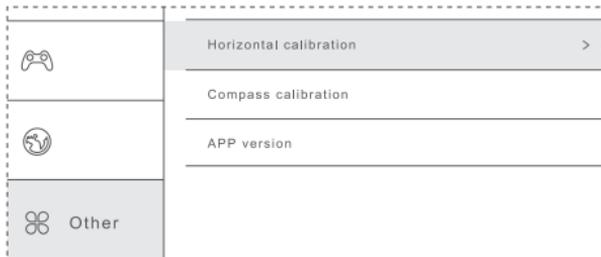
Caution



Before each flight, please perform a horizontal and compass calibration.

How to perform a horizontal calibration:

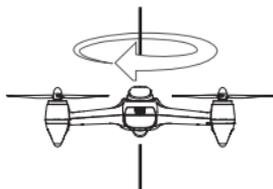
Before taking off, tap the Settings cog at the upper right hand corner of the APP interface. Then, tap "Other" and select "Horizontal calibration". The aircraft will enter Horizontal calibration mode. All 4 of its LEDs will flash simultaneously and turn solid when the calibration is complete. It is recommended that users wait for 15-20 seconds after the calibration is completed before flying again.



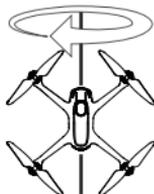
How to perform a compass calibration (manually):

Tap the Settings cog and select "Other", followed by "Compass calibration".

1. The aircraft's LEDs will rotate clockwise. Rotate the X4 clockwise on the horizontal plane until the LCD screen says "Calib compass 2"
2. Point the X4 nose down (the aircraft should be perpendicular to the ground) and rotate it clockwise until "Calib compass 2" disappears.
3. When the "Calib compass 2" disappears from the screen and the LEDs turn solid, calibration is complete.



Compass 1



Compass 2

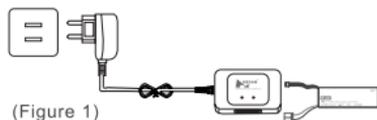
If the aircraft drifts or is unstable while flying, it is recommended to perform both a horizontal and compass calibration again.

Charging and installing the aircraft battery



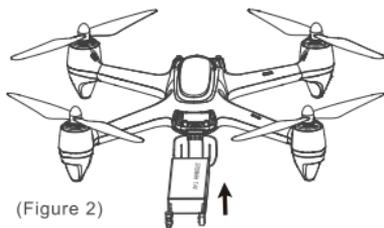
- Make sure the battery is fully charged before each flight
- Please do not leave unattended while charging

To charge the battery, connect the battery to the balance charger and connect the charger to the AC adapter (if necessary, please use a power conversion adapter). The balance charger LEDs are solid red while charging. The LEDs turn solid green to indicate that the battery is fully charged. Please disconnect the battery from the charger immediately afterwards. Full charging time is around 180 minutes. (Figure 1)



(Figure 1)

When installing the battery, push the battery into its compartment with its lines facing away from the unit (Figure 2). Connect the blue adapters, noting the positive and negative polarities. Coil the power line into the compartment and then shut the battery hatch.



(Figure 2)

Installation and removal of propellers

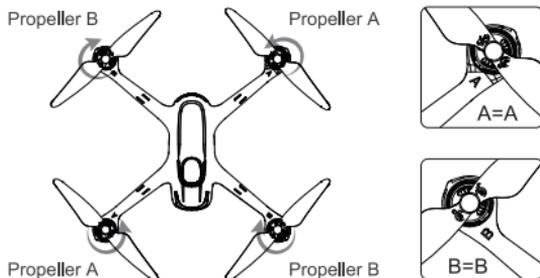


Figure 3

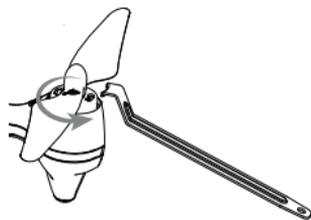


Figure 4

The X4 aircraft uses 7.3-inch propellers. Each is marked with either an A or a B. Please replace damaged propellers.

Before installing the propellers for the first time, please check whether the propeller and motor arm read "A" or "B". The two letters should match. Mount all 4 propellers on their motors (be sure all letters on the propellers match the letters on the motor arms). Turn each propeller in the indicated "lock" direction. (Figure 3)

EN When the blade is damaged or needs to be replaced, hold the propeller with a hand or the provided auxiliary wrench, and remove by turning it in the indicated “unlock” direction. (Figure 4)



- The propellers are self-tightening units. Please do not use other screws or screw glue to attach them to the motor shafts.
- Make sure that the propellers are installed in the correct positions, otherwise the aircraft will not be able to fly normally.
- Since the propeller blades are thin and somewhat sharp, it is recommended that users wear gloves during installation to prevent accidental scratches.

Downloading the APP

Downloading the X-Hubsan APP

Before flying with the H501M, users must download the X-Hubsan APP.

Download the APP for free by scanning the code on the right or by downloading it via the App Store (iOS) and Google Play (Android).



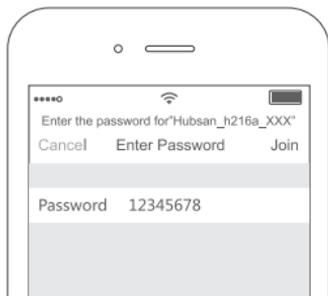
The first flight configuration: aircraft +mobile device (phone/tablet)+ HT009 transmitter

Step 1: Pairing the aircraft and mobile device

Connect the aircraft to its battery and power it on. Go to your mobile device's WIFI settings and pair the device with the aircraft. Then, run the X-Hubsan APP.



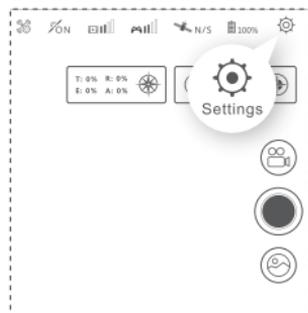
Name: HUBSAN_H501M_XXXXXX



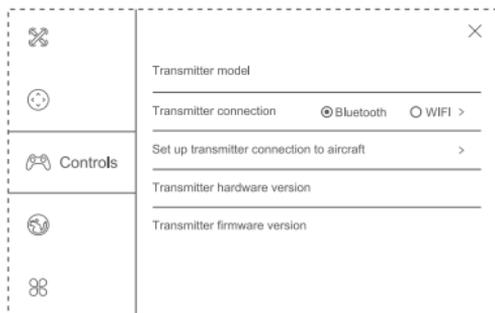
Password: 12345678

Step 2: Pairing the transmitter and mobile device

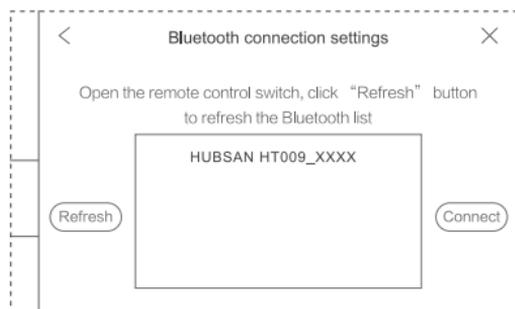
Power the transmitter on, pair the mobile device and transmitter on the Bluetooth menu.



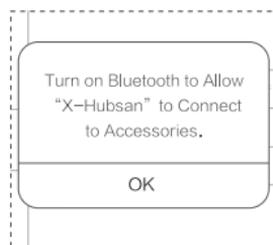
Enter the main APP interface and tap the Settings cog on the upper right hand corner.



Tap "Controls" and then "Set up transmitter connection to aircraft".



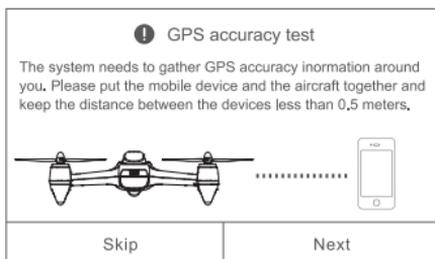
The interface will then show the "Bluetooth connection settings" menu. Select "HUBSAN HT009_XXXX" and tap connect.



The interface will request Bluetooth be turned on. Tap "OK" to be redirected to the mobile device's Bluetooth page. Confirm that Bluetooth is set to "On" for X-Hubsan.

Step 3: GPS accuracy test

Please follow the APP's prompts to test GPS accuracy (right hand figure).



Step 4: Taking off and landing

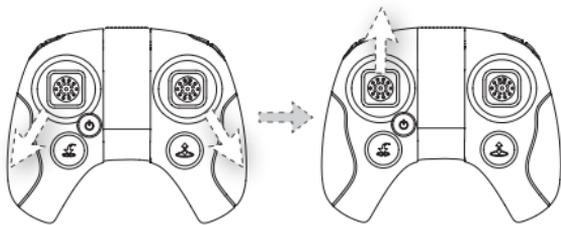
Takeoff: (two options)

It is recommended that users implement some kind of flight training (i.e using a simulator for flight practice, seeking professional guidance, etc.) before flying the H501M. Please select an appropriate flight environment for flight.

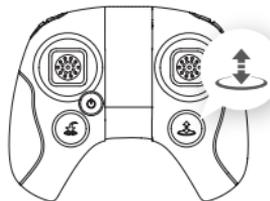


Please fly when the aircraft has acquired at least 6 or more satellites. GPS Hold, Return to Home, Waypoints, Orbiting and Follow Me are ready for use only when the aircraft possesses 6 or more satellites. GPS signal and functions (listed above) are not available indoors.

1) Manual takeoff: To start/arm the motors, please be sure that the joystick setting is activated. Simultaneously pull both joysticks diagonally down-out as shown in the right hand figure. Slowly push the throttle stick up; the aircraft will ascend and takeoff.

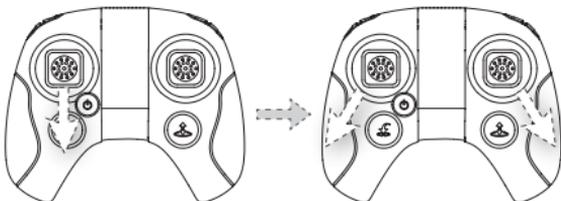


2) Automatic takeoff: Press the Auto Takeoff button. The aircraft will take off and hover at a height of around 2 meters (right hand figure). Note that the Auto Takeoff key will turn into an Auto Land key after the aircraft begins to fly.



Landing: (three options)

1) Manual landing: Slowly push the throttle stick down until the copter has completed its descent to the ground. Pilots may disarm the motors by simultaneously pulling both sticks diagonally down-out, or by holding the throttle in its most downward position for 3 seconds. When the motors have completely stopped, release the joystick(s).



- 2) Press the Auto Land button and the aircraft will slowly descend to the ground. (Figure 5)
- 3) Tap the Return to Home icon. The aircraft will return and slowly descend to the ground. (Figure 6)

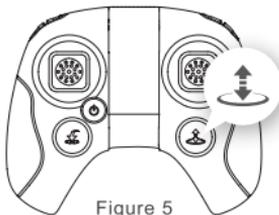


Figure 5

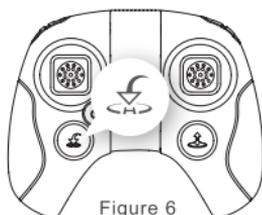


Figure 6

Before taking off, make sure that there are no obstructions in the flight route or environment. Be sure to choose a flat, open area when landing.

The second flight configuration: aircraft+ mobile device (phone/tablet)+HT005

Step 1: Pairing the HT005, mobile device and aircraft

- 1) Power on the HT005. Enter your mobile device's WIFI settings and connect to the HT005's WIFI signal (Hubsan_HT005_XXXXXX as shown on the right).



- 2) Run X-Hubsan APP. Enter the "Settings" interface and tap the "Controls" tab. Select "WIFI" on the "Transmitter connection" tab (Figure 7).

- 3) Refresh the WIFI list and select the WIFI signal of the aircraft you are using (i.e. HUBSAN-H501M-XXXX). Tap the WIFI signal in question and allow the relay and aircraft to connect (Figure 8).

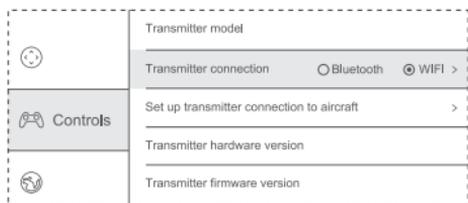


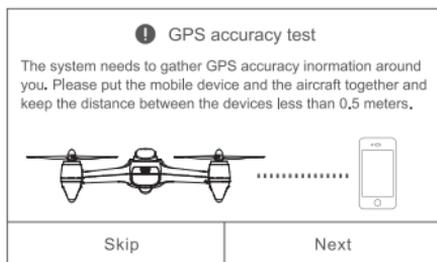
Figure 7



Figure 8

Step 2: GPS Accuracy test

Please follow the APP's prompts to test GPS accuracy (right hand figure)



Step 3: Taking off and landing

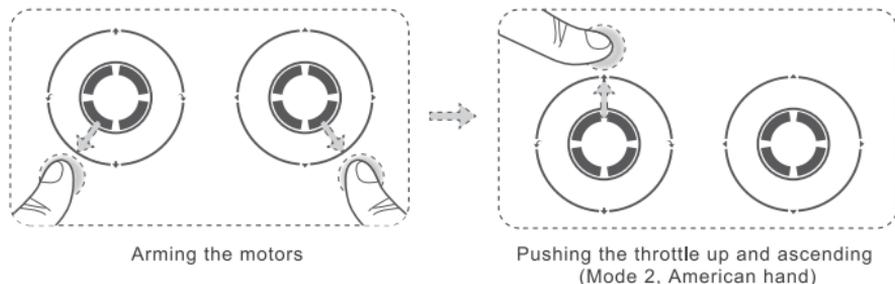
Takeoff: (two options)

It is recommended that users implement some kind of flight training (i.e. using a simulator for flight practice, seeking professional guidance, etc.) before flying the H501M. Please select an appropriate flight environment for flight.

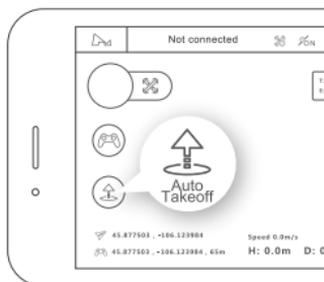


Please fly when the aircraft has acquired at least 6 or more satellites. GPS Hold, Return to Home, Waypoints, Orbiting and Follow Me are ready for use only when the aircraft possesses 6 or more satellites. GPS signal and functions (listed above) are not available indoors.

1) Manual takeoff (with the virtual joysticks): To start/arm the motors, please be sure that the joystick setting is activated. Simultaneously pull both joysticks diagonally down-out as shown in the figures below. Slowly push the throttle stick up; the aircraft will ascend and takeoff.

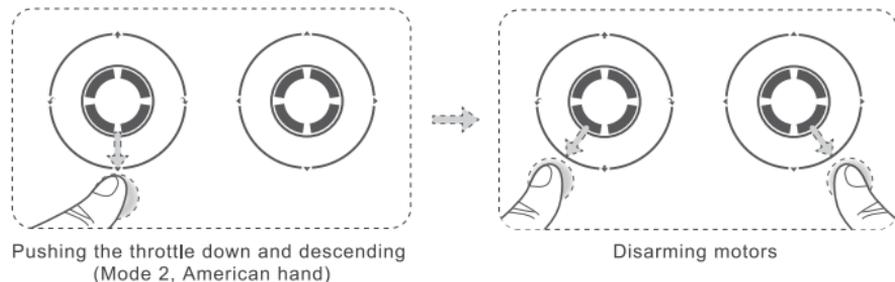


2) Automatic takeoff: Tap the Auto Takeoff key. The aircraft will take off and hover at a height of around 2 meters. Note that the Auto Takeoff key will turn into an Auto Land key after the aircraft begins to fly. (right hand figure)

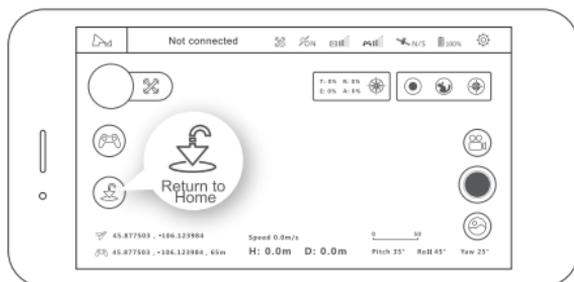


Landing: (two options)

1) Manual landing (with the virtual joysticks): Slowly push the throttle stick down until the copter has completed its descent to the ground. Pilots may disarm the motors by simultaneously pulling both sticks diagonally down-out, or by holding the throttle in its most downward position for 3 seconds. When the motors have completely stopped, release the joystick(s).



2) Automatic landing: Tap the Auto Land icon and the aircraft will slowly descend to the ground.



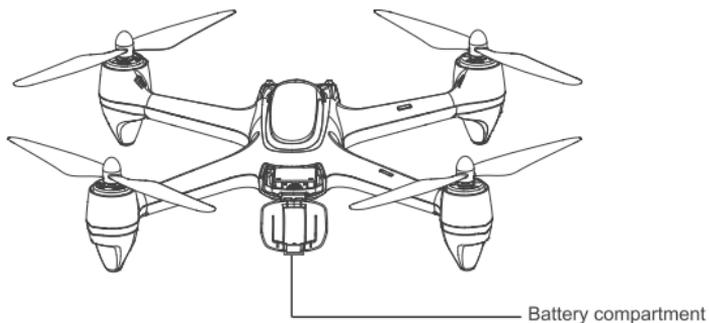
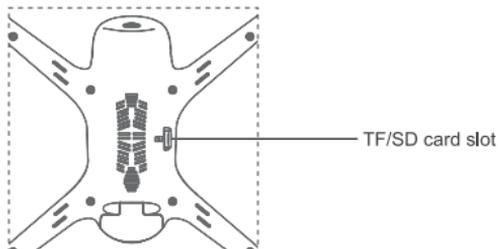
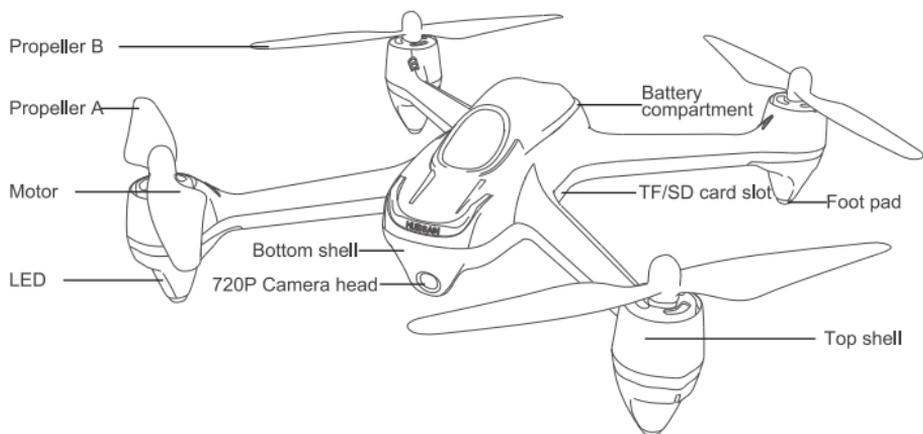
(Figure 9)



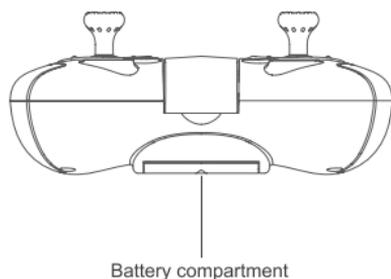
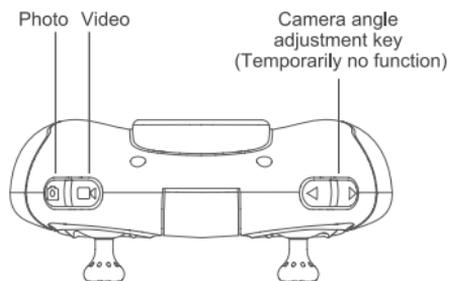
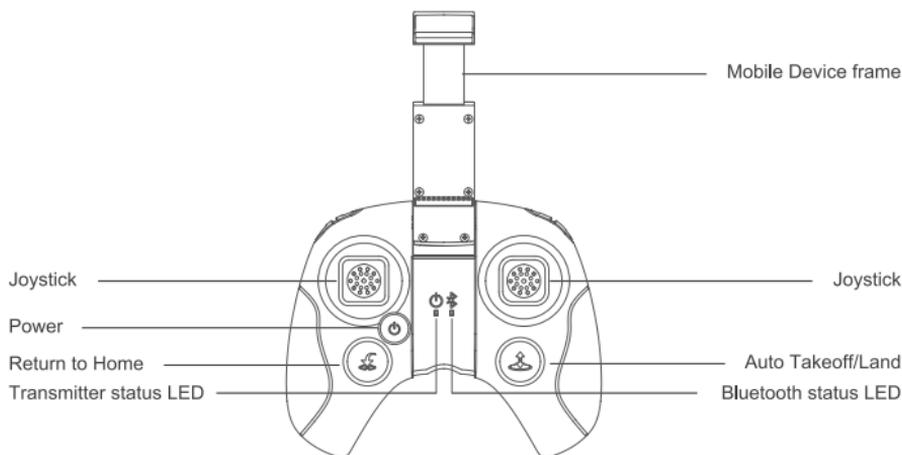
Before taking off, make sure that there are no obstructions in the flight route or environment. Be sure to choose a flat, open area when landing.

To ensure safe flight, do not use your mobile device for other purposes or pair your unit with another mobile device during operation. If you wish to use another device to fly the aircraft, please power the unit off before reinitiating a new pairing.

Getting to know your H501M aircraft



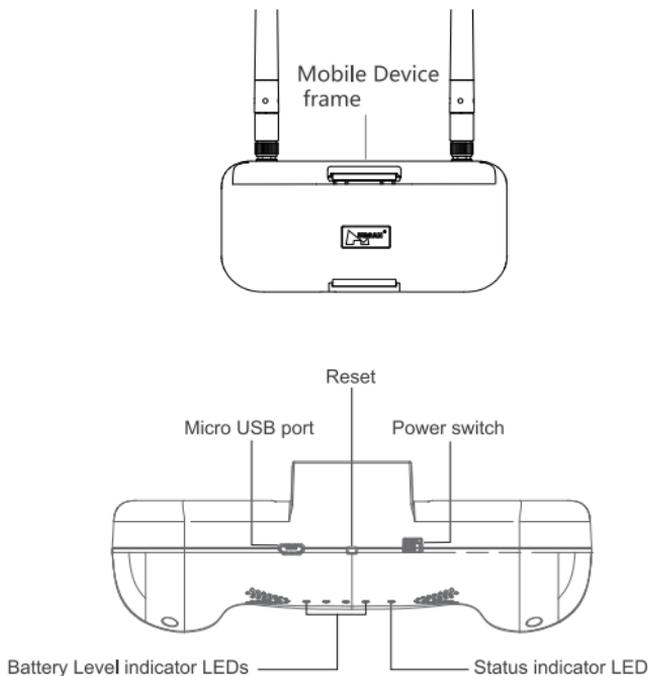
Getting to know your HT009 transmitter



Getting to know your HT005 relay

Product Description

The HUBSAN HT005 relay is a wireless signal amplifier. When used to amplify the aircraft WiFi and X-Hubsan APP connection, users can experience increased flight range. This device is suitable for any HUBSAN WiFi-enabled aircraft.



Indicator LEDs

Status indicator: red upon start up, green when start up is complete.

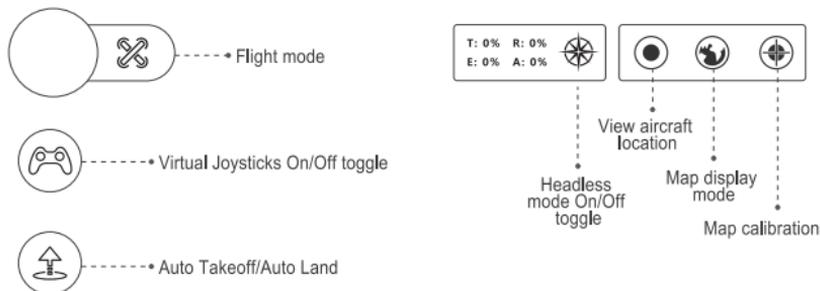
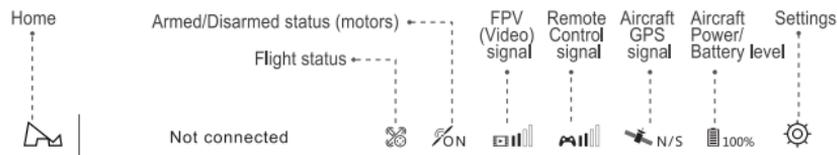
Power indicator: When charging, all 4 LEDs will flash blue. They will stay solidly lit when the battery is fully charged. Each LED represents 25% of the battery's maximum charge.

Getting to know the X-Hubsan APP

X-Hubsan is a flight control APP designed for HUBSAN WIFI-enabled aircraft. Users can control flight, camera, video and flight parameters with the APP.

It is recommended to use a large screened smartphones or tablets for the optimal visual experience.

Please download the X-Hubsan APP for free via the App Store or Google Play.



Aircraft LED indications

The H501M has 4 LEDs; the fore/frontal LEDs are blue and the rear LEDs are red. The LED status indications are defined as follows:

Function	LED status indication
Power on and start up	All 4 LEDs flash simultaneously
Compass Calibration	Calib. Compass 1: all 4 LEDs flash clockwise.
	Calib. Compass 2: LEDs should be flashing in vertical pairs, alternately.
Horizontal Calibration	All 4 LEDs flash simultaneously
Inertial Sensor Calibration	All 4 LEDs flash clockwise
Flight mode	All 4 LEDs are solidly lit
Low Power	Fore/frontal blue LEDs stay solidly lit and the rear red LEDs flash rapidly
Flight control signal loss warning	When the flight control signal is lost, the rear LEDs will stay solid while the fore LEDs will slowly flash
Headless mode	Fore LEDs (blue) flash alternately; rear LEDs (red) stay solid
How to turn off the LEDs	Long press the Photo button

1. Aircraft and mobile device are not pairing

- ① Check that the WIFI utility on the mobile device is on and any data (ie 4G, LTE) is shut off.
- ② Restart the aircraft by disconnecting and reconnecting it from its battery.

2. Weak or nonexistent GPS signal/few or no GPS satellites

Make sure that the aircraft is not indoors or between buildings. Please take the aircraft outdoors to receive GPS satellites/signal.

3. Follow Me mode does not work

- ① Check that the aircraft is in GPS mode (Follow me will not work without it).
- ② Check that the aircraft has passed the GPS accuracy test (Follow Me will not work if you skip or fail this step).
- ③ Make sure the aircraft still has at least 25% of its power remaining.

4. The aircraft does not return to the home point

When the aircraft takes off, be sure that the aircraft has received 6 or more satellites.

5. The aircraft keeps on losing GPS satellites or GPS satellites drop to 0 erratically

Check to see whether there are sources of high-frequency signal interference around the aircraft (such as high-voltage lines, signal transmission towers, etc).

6. Aircraft/video feed is shaking/shaky

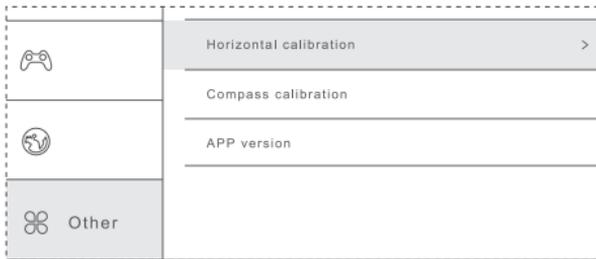
- ① Check if the aircraft propellers are deformed or broken. Please replace them.
- ② Check that all aircraft body screws are firmly in place.
- ③ Check whether any motor shafts are broken or warped. Motors must be replaced if the shafts are in abnormal condition.

Achtung

Führen Sie vor jedem Flug eine horizontale und Kompasskalibrierung durch

Wie Sie eine horizontale Kalibrierung durchführen:

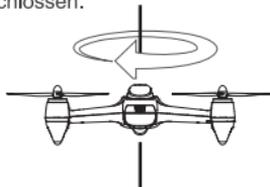
Tippen Sie vor dem Abheben auf das Zahnrad (Einstellungen) in der oberen rechten Ecke der App. Tippen Sie auf "Other" und dann auf "Horizontal calibration". Die Drohne wechselt nun in den horizontalen Kalibrierungsmodus. Alle 4 LEDs blinken nun gleichzeitig und leuchten dauerhaft, wenn die Kalibrierung abgeschlossen ist. Es wird empfohlen 15-20 Sekunden nach der Kalibrierung zu warten, bevor Sie erneut fliegen.



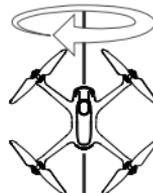
Wie Sie eine manuelle Kompasskalibrierung durchführen:

Tippen Sie auf das Zahnrad (Einstellungen), dann auf "Other" und nun auf "Compass calibration".

1. Die LEDs der Drohne blinken im Uhrzeigersinn. Drehen Sie die Drohne horizontal, bis "Calib compass 2" auf dem Display zu lesen ist.
2. Drehen Sie den X4 mit der Nase nach unten im Uhrzeigersinn, bis "Calib compass 2" verschwindet.
3. Wenn „Calib compass 2“ vom Display verschwindet und die LEDs dauerhaft leuchten, ist die Kalibrierung abgeschlossen.



Kompass 1



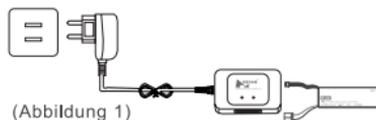
Kompass 2

Laden und einlegen des Akkus



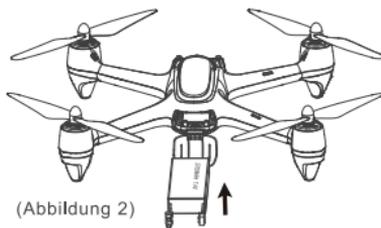
- Stellen Sie vor dem Flug sicher, dass der Akku ausreichend geladen ist.
- Lassen Sie den Akku niemals unbeaufsichtigt aufladen

Um den Akku zu laden, verbinden Sie den Akku mit dem Balance-Ladegerät und erbinden Sie das Balance-Ladegerät mit dem Netzteil. Die LEDs des Ladegerätes leuchten während des Ladevorgangs rot und werden grün, wenn der Akku vollständig geladen ist. Bitte trennen Sie den Akku unmittelbar nach dem Laden vom Ladegerät. Die Ladezeit beträgt in etwa 180 Minuten. (Abbildung 1)



(Abbildung 1)

Schieben Sie den Akku mit den Kabeln von der Drohne weg zeigend in das Batteriefach (Abbildung 2). Verbinden Sie die blauen Stecker miteinander (Polarisierung beachten!). Stecken Sie die Kabel in das Batteriefach und schließen Sie die Abdeckung.



(Abbildung 2)

Instalación y retirado de las hélices

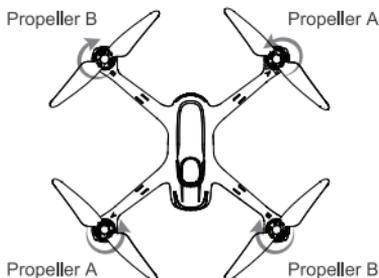


Figura 3

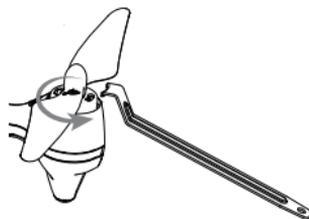
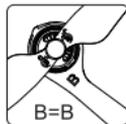
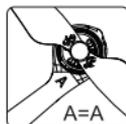


Abbildung 4

Der X4 verwendet 7.3 Zoll Propeller. Jeder Propeller ist entweder mit A oder B markiert. Bitte ersetzen Sie beschädigte Propeller. Prüfen sie vor der Installation ob die Aufschrift des Motorarms und des Propellers „A“ oder „B“ lautet. Die Buchstaben sollten sich gleichen. Schrauben Sie alle 4 Propeller auf die Motoren (stellen Sie sicher, dass die Buchstaben auf den Propellern den Buchstaben auf dem Motorarm entsprechen). Drehen Sie alle Propeller in ihre entsprechende Verriegelungsrichtung. (Abbildung 3)

Wenn das Rotorblatt beschädigt ist oder ausgetauscht werden muss, halten Sie den Propeller mit einer Hand oder dem mitgelieferten Schlüssel fest und entfernen Sie ihn durch Drehen in die angegebene Eintragsrichtung. (Abbildung 4)



- Die Propeller haben ein Gewinde, bitte verwenden Sie keine Schrauben oder Kleber um die Propeller zu befestigen
- Stellen Sie sicher, dass die Propeller auf die dazugehörigen Motoren geschraubt sind, Andernfalls wird die Drohne nicht richtig fliegen.
- Da die Rotorblätter dünn und scharf sind, wird dazu geraten Schutzhandschuhe während der Installation zu tragen, um Verletzungen zu vermeiden.

Downloaden der APP

Downloaden der X-Hubsan APP

Bevor sie mit dem H501M fliegen können, müssen Sie die X-Hubsan App installieren.

Sie können die App kostenlos herunterladen indem Sie den QR-Code scannen. Alternativ können Sie die App über den App Store (iOS) oder Google Play (Android) beziehen.



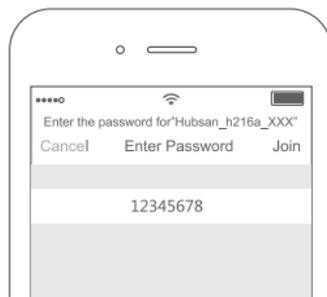
Konfiguration 1: Drohne + Smartphone (oder Tablet) + HT009 Fernsteuerung

Schritt 1: Drohne und Smartphone koppeln

Verbinden Sie die Drohne mit ihrem Akku und schalten Sie sie ein. Verbinden Sie ihr Smartphone mit dem W-LAN der Drohne. Starten sie nun die X-Hubsan App.



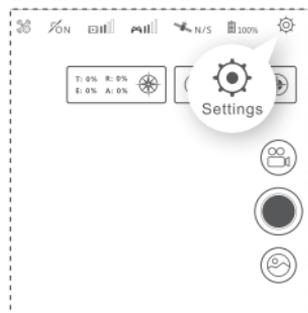
Name: HUBSAN_H501M_XXXXXX



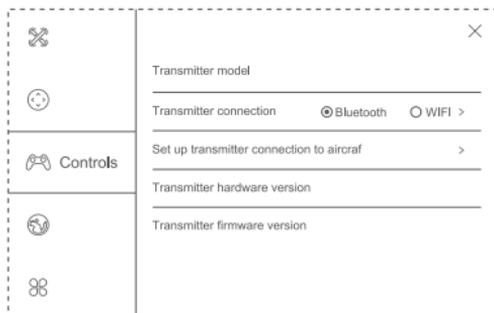
Passwort: 12345678

Schritt 2: Fernsteuerung und Smartphone koppeln

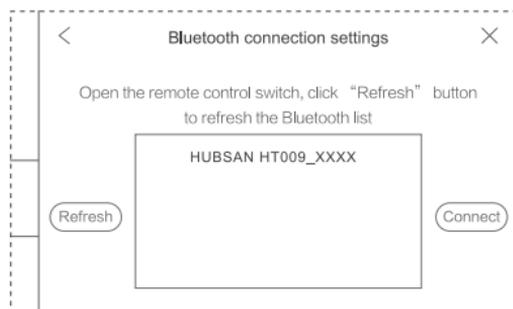
Schalten Sie die Fernbedienung ein und öffnen Sie das Bluetoothmenü



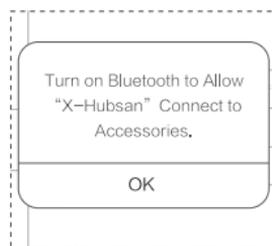
Tippen Sie auf das Zahnradsymbol (Einstellungen) in der oberen rechten Ecke.



Tippen Sie auf "Controls" und auf "Set up transmitter connection to aircraft".



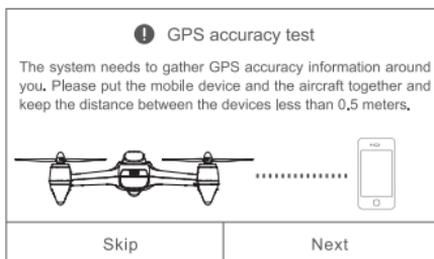
Das Interface öffnet nun das "Bluetooth connection settings" Menü. Wählen Sie "HUBSAN HT009_XXXX" aus und tippen Sie auf "Connect."



Das Interface fordert Sie auf, Bluetooth einzuschalten. Tippen Sie auf OK um die Bluetooth-Einstellungen Ihres Smartphones zu öffnen.

Schritt 3: GPS Genauigkeitstest

Bitte folgen Sie den Anweisungen der App. (Bild rechts)



Schritt 4: Starten und Landen

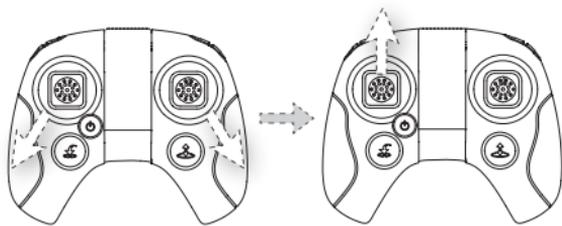
Abheben: (zwei Möglichkeiten)

Es wird empfohlen, vor dem Fliegen des H501M ein Flugtraining durchzuführen (z.B. einen Simulator zu benutzen, oder ein professionelles Training zu besuchen). Bitte wählen Sie eine geeignete Umgebung für den Flug.

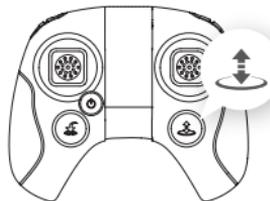


Bitte fliegen Sie erst, wenn die Drohne mindestens 6 oder mehr Satelliten empfängt. GPS Hold, Return to Home, Wegpunkte, Orbit und Follow Me sind nur dann verfügbar, wenn die Drohne über 6 oder mehr Satelliten verfügt. GPS-Signal und die oben genannten Funktionen sind in Innenräumen nicht verfügbar.

1) Manueller Start: Ziehen sie beide Joysticks diagonal nach unten und außen, wie auf der rechten Abbildung gezeigt, um die Motoren zu starten bzw. entschleunigen. Schieben sie langsam den Schub-Joystick nach oben. Die Drohne wird nun abheben.

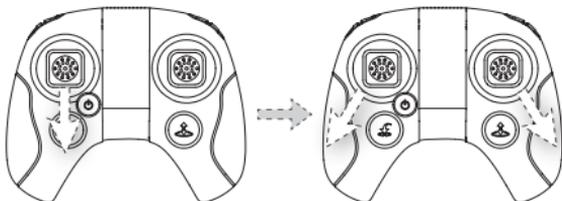


2) Automatischer Start: Drücken sie die Abheben-Taste (Abbildung Rechts). Die Drohne wird abheben und in Höhe von 2 Metern auf der Stelle schweben. Die Abheben-Taste wird zur Landen-Taste, sobald die Drohne zu fliegen beginnt.



Landen: (drei Möglichkeiten)

1) Manuelles Landen: Ziehen Sie langsam den Schub-Joystick nach unten, bis der Copter am Boden angekommen ist. Um die Motoren zu sichern ziehen Sie beide Sticks diagonal nach unten und außen oder halten sie den Schub-Joystick für 3 Sekunden ganz unten fest. Wenn die Motoren zum Stillstand gekommen sind, können Sie die Joysticks loslassen.



- 2) Drücken Sie den Automatisch-Landen-Knopf und der Copter landet. (Abbildung 5)
- 3) Drücken Sie die Return-To-Home-Taste. Die Drohne kehrt nun zurück und landet. (Abbildung 6)



Abbildung 5



Abbildung 6

Stellen Sie vor dem Start sicher, dass sich keine Hindernisse in der Flugstrecke oder Umgebung befinden. Landen Sie auf einer ebenen Fläche.

Konfiguration 2: Drohne + Smartphone (oder Tablet) + HT005

Schritt 1: HT005, Smartphone und Drohne koppeln

1) Schalten Sie das HT005 ein. Öffnen Sie die WLAN-Einstellungen Ihres Mobiltelefons und verbinden Sie das Smartphone mit dem WLAN des HT005. (Hubsan_HT005_XXXXXX, siehe Abbildung).



2) Starten Sie die X-Hubsan App. Öffnen Sie die Einstellungen und tippen Sie auf "Controls". Im Reiter "Transmitter connection" wählen Sie "WIFI" aus. (Abbildung 7).

3) Aktualisieren Sie die WLAN-Liste und wählen Sie das WLAN der Drohne aus, die Sie verwenden (z.B. HUBSAN-H501M-XXXX). Tippen Sie auf das WLAN Signal und verbinden Sie Drohne und Relay. (Abbildung 8).

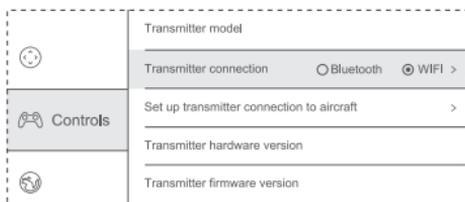


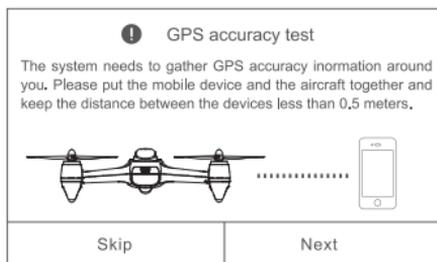
Abbildung 7



Abbildung 8

Schritt 2: GPS Genauigkeitstest

Folgen Sie den Anweisungen der App, um einen GPS Genauigkeitstest durchzuführen.



Schritt 3: Starten und Landen

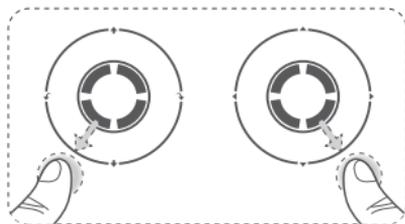
Abheben: (zwei Möglichkeiten)

Es wird empfohlen, vor dem Fliegen des H501M ein Flugtraining durchzuführen (z.B. einen Simulator zu benutzen, oder ein professionelles Training zu besuchen). Bitte wählen Sie eine geeignete Umgebung für den Flug.

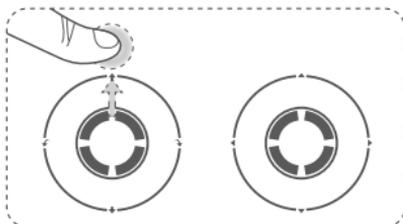


Bitte fliegen Sie erst, wenn die Drohne mindestens 6 oder mehr Satelliten empfängt. GPS Hold, Return to Home, Wegpunkte, Orbit und Follow Me sind nur dann verfügbar, wenn die Drohne über 6 oder mehr Satelliten verfügt. GPS-Signal und die oben genannten Funktionen sind in Innenräumen nicht

1) Manueller Start (mit virtuellen Joysticks): Ziehen Sie beide Joysticks diagonal nach unten und außen, wie auf der Abbildung gezeigt, um die Motoren zu starten/entsichern. Schieben Sie langsam den Schub-Joystick nach oben. Die Drohne wird nun abheben.

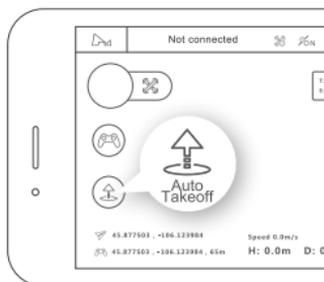


Motoren Scharfschalten



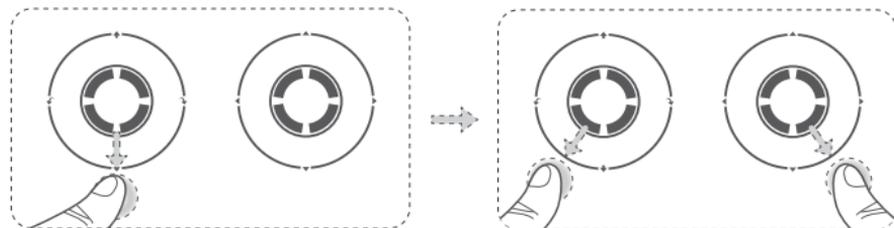
Schub-Joystick nach oben drücken um abzuheben (Mode 2, American hand)

2) Automatisch Starten: Drücken Sie die Abheben-Taste. Die Drohne wird abheben und in Höhe von 2 Metern auf der Stelle schweben. Die Abheben-Taste wird zur Landen-Taste, sobald die Drohne zu fliegen beginnt (Abbildung rechts).



Landen: (zwei Möglichkeiten)

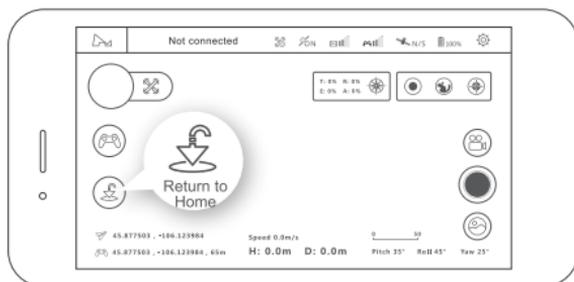
1) Manuelles Landen (mit virtuellen Joysticks): Ziehen Sie langsam den Schub-Joystick nach unten, bis der Copter am Boden angekommen ist. Um die Motoren zu sichern ziehen Sie beide Sticks diagonal nach unten und außen oder halten Sie den Schub-Joystick für 3 Sekunden ganz unten fest. Wenn die Motoren zum Stillstand gekommen sind, können Sie die Joysticks loslassen.



Schub-Joystick nach unten ziehen zum Landen
(Mode 2, American hand)

Motoren sichern

2) Automatisch landen: Drücken Sie die Lande-Taste und die Drohne landet automatisch an Ort und Stelle.



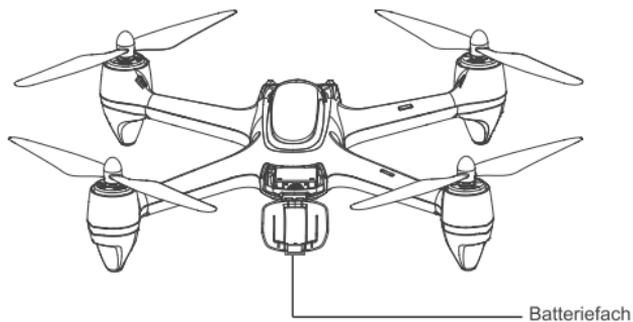
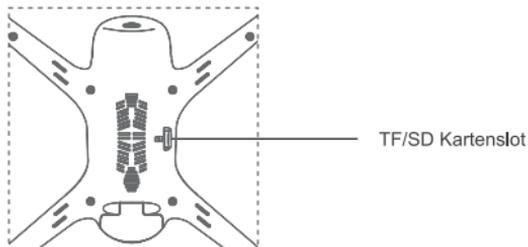
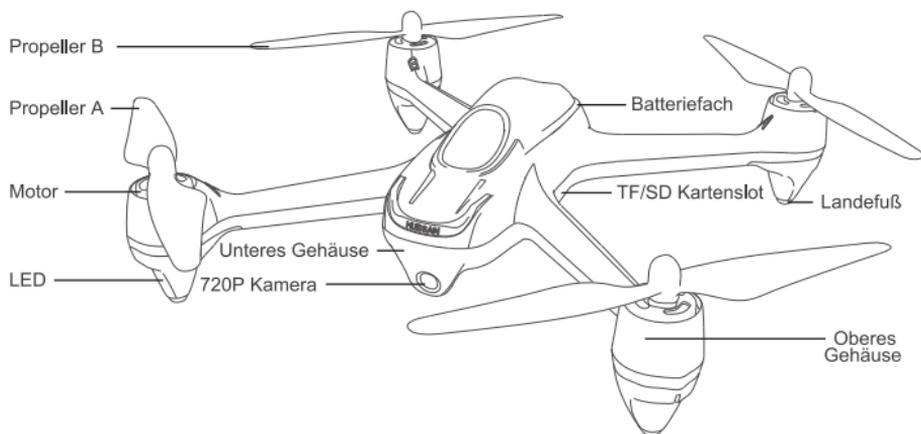
(Abbildung 9)



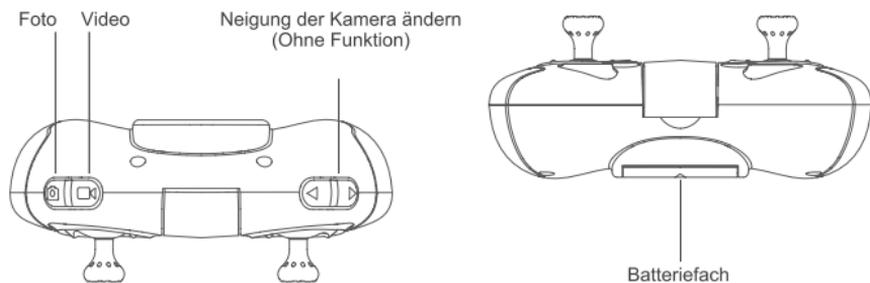
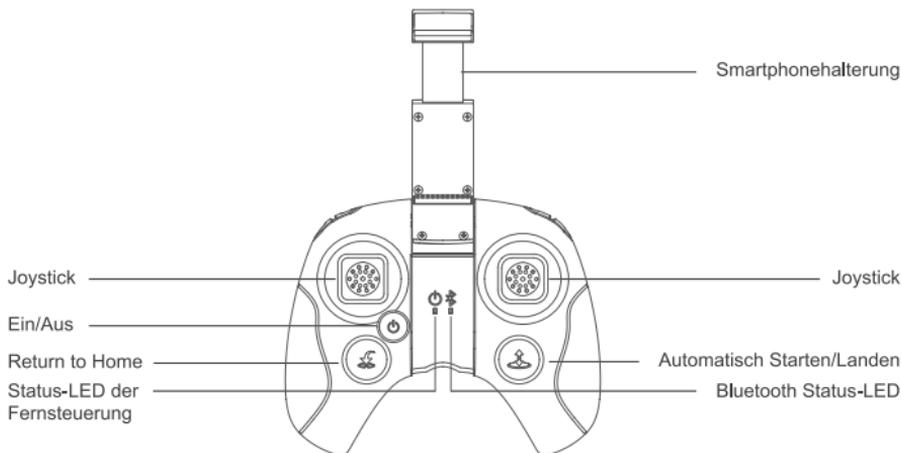
Stellen Sie vor dem Start sicher, dass sich keine Hindernisse in der Flugstrecke oder Umgebung befinden. Landen Sie auf einer ebenen Fläche.

Um einen sicheren Flug zu gewährleisten, verwenden Sie Ihr Smartphone während des Fluges nicht für andere Zwecke. Koppeln Sie die Drohne während des Betriebs nicht mit einem anderen mobilen Gerät. Wenn Sie ein anderes Gerät zum Fliegen der Drohne verwenden möchten, schalten Sie die Drohne bitte aus, bevor Sie einen neuen Kopplungsvorgang starten.

Der H501M im Detail



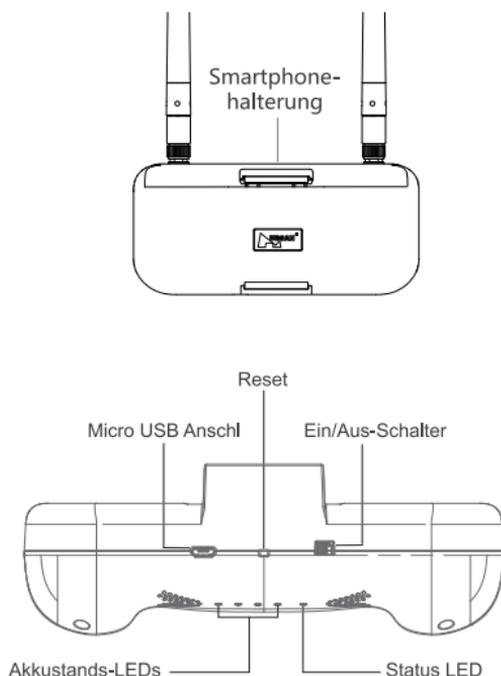
Die HT009 Fernsteuerung im Detail



Das HT005 Relay im Detail

Produktbeschreibung

Das HUBSAN HT005 Relay ist ein WLAN-Signalverstärker. In Verwendung mit dem WLAN der Drohne und der X-Hubsan App kann eine höhere Reichweite erzielt werden. Das Relay ist mit allen Hubsan WLAN-Kompatiblen Fluggeräten verwendbar.



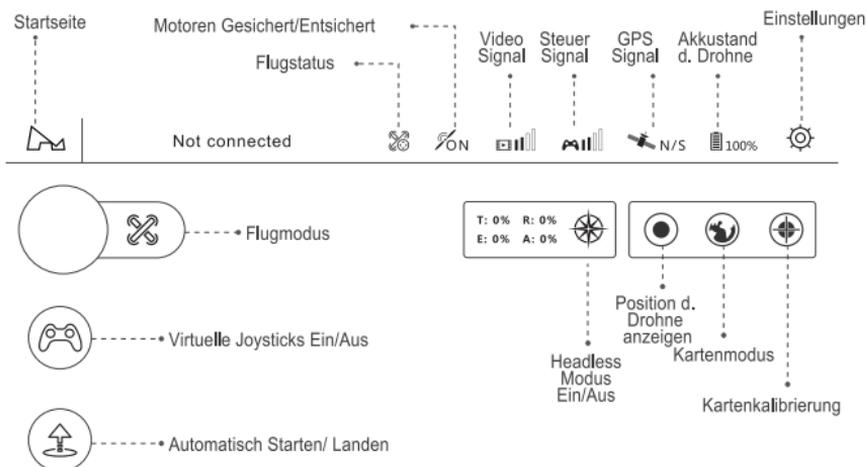
Status LEDs

Status-LED: Beim Einschalten rot, grün wenn der Startvorgang abgeschlossen ist.

Akkustands-LEDs: Die 4 LEDs blinken blau, wenn das Gerät geladen wird und leuchten dauerhaft, wenn der Akku vollständig aufgeladen ist. Jede LED stellt 25% der Akkuladung dar.

Die X-Hubsan App im Detail

Die X-Hubsan App wurde für HUBSAN WLAN-kompatible Fluggeräte entwickelt. Benutzer können Flug, Kamera, Video und Flugparameter mit der App steuern. Es wird empfohlen, ein Smartphone mit großem Display oder ein Tablet für das optimale visuelle Erlebnis zu verwenden. Die App kann kostenlos im App Store oder bei Google Play heruntergeladen werden.



Die LEDs der Drohne

Der H501A besitzt 4 LEDs. Die vorderen LEDs sind blau und die hinteren LEDs sind rot. Die LED-Statusanzeigen sind wie folgt definiert:

Funktion	LED Status
Einschalten/Start up	Alle 4 LEDs blinken gleichzeitig
Kompass Kalibrierung	Calib. Compass 1: Alle 4 LEDs blinken im Uhrzeigersinn
	Calib. Compass 2: LEDs blinken abwechselnd paarweise
Horizontale Kalibrierung	Alle 4 LEDs blinken gleichzeitig
Rotationskalibrierung	Alle 4 LEDs blinken im Uhrzeigersinn
Flugmodus	Alle 4 LEDs leuchten dauerhaft
Niedriger Akkustand	Vordere, blaue, LEDs leuchten dauerhaft, hintere LEDs (rot) blinken in schneller Abfolge
Warnung bei Signalverlust	Wird das Steuerungssignal unterbrochen blinken die vorderen LEDs langsam, die hinteren LEDs leuchten dauerhaft
Headless Modus	Vordere LEDs blinken blau, hintere LEDs leuchten dauerhaft
Langes Drücken der Foto-Taste schaltet die LEDs ab.	

1. Drohne und Fernbedienung verbinden sich nicht miteinander

- ① Vergewissern Sie sich, dass Drohne und Fernbedienung eingeschaltet sind.
- ② Binden Sie das Fluggerät erneut an seine Fernbedienung.

2. Schwaches oder kein GPS-Signal / wenige oder keine GPS-Satelliten

Stellen Sie sicher, dass sich die Drohne nicht in Gebäuden oder zwischen Gebäuden befindet. Bringen Sie die Drohne ins Freie, um GPS-Satelliten / Signal zu empfangen.

3. Follow Me Modus funktioniert nicht

- ① Überprüfen Sie, ob sich die Drohne im GPS Modus befindet, dieser wird für Follow-Me benötigt.
- ② Prüfen Sie, ob der GPS Genauigkeitstest abgeschlossen durchgeführt wurde, dieser wird für den Follow-Me-Modus benötigt.
- ③ Stellen Sie sicher, dass der Akkustand mehr als 25% beträgt.

4. Die Drohne kehrt nicht zum Home-Point zurück

Stellen sie sicher, dass die Drohne 6 oder mehr GPS-Satelliten empfängt, wenn sie startet

5. Die Drohne verliert GPS-Satelliten / Anzahl der Satelliten sinkt sporadisch auf 0

Überprüfen Sie, ob sich starke Quellen für Funkinterferenzen in der Nähe befinden (z.B. WLAN, Hochspannungsmasten, Sendemasten usw.)

6. Drohne fliegt unregelmäßig / Video ist verwackelt

- ① Prüfen Sie ob die Propeller beschädigt sind und ersetzen Sie diese ggf.
- ② Prüfen Sie ob alle Schrauben der Drohne richtig angezogen sind.
- ③ Prüfen Sie ob die Motorschäfte beschädigt sind. Bei Beschädigung muss der Motor ausgewechselt werden.

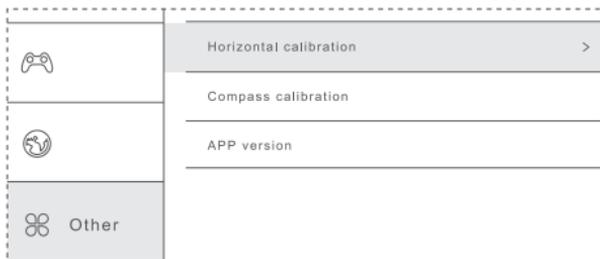
Mise en garde



Avant chaque vol, effectuez un calibrage horizontal et de la boussole.

Comment effectuer un calibrage horizontal:

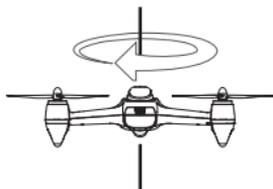
Avant de décoller, appuyez sur le bouton Paramètres dans le coin supérieur droit de l'interface APP. Ensuite, tapez sur "Other" et sélectionnez "Horizontal calibration". Le drone passe en mode d'étalonnage horizontal. Les 4 LEDs clignotent simultanément et deviennent solides lorsque l'étalonnage est terminé. Il est recommandé aux utilisateurs d'attendre 15-20 secondes après la fin de l'étalonnage avant du vol.



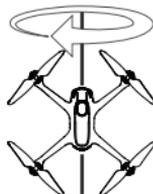
Comment effectuer un étalonnage de la boussole (manuellement):

Appuyez sur le Paramètres et sélectionnez "Other", ensuite "Compass calibration".

1. Les LEDs de drone tourneront dans le sens horaire. Faire tourner le X4 dans le sens horaire horizontalement jusqu'à ce que l'écran LCD indique "Calib compass 2".
2. Mettez le nez X4 vers le bas et faites-le pivoter verticalement dans le sens horaire jusqu'à ce que "Calib compass 2" disparaisse.
3. Lorsque "Calib Compass 2" disparaît de l'écran et que les voyants deviennent solides, l'étalonnage est terminé.



Compass 1



Compass 2

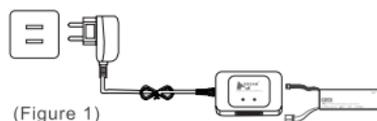
Si le drone dérive ou est instable en vol, il est recommandé d'effectuer à nouveau un calibrage horizontal et un calibrage de la boussole.

Installation et chargement de la batterie



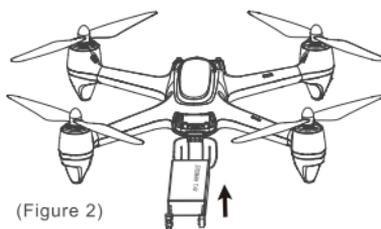
- Assurez-vous que la batterie est suffisamment chargée avant chaque vol.
- Veuillez ne pas laisser sans surveillance pendant la charge.

Pour charger la batterie, connectez la batterie au chargeur d'équilibrage et connectez le chargeur à l'adaptateur AC (si nécessaire, utilisez un adaptateur de conversion d'alimentation). Le voyant du chargeur d'équilibre est rouge pendant la charge et devient vert fixe lorsque la batterie est complètement chargée. Veuillez déconnecter immédiatement la batterie du chargeur. Le temps de charge complet est d'environ 180 minutes. (Figure 1)



(Figure 1)

Installation de la batterie: Poussez la batterie dans son compartiment avec ses lignes. Connectez les adaptateurs bleus, en notant les polarités positives et négatives. Enroulez la ligne d'alimentation dans le compartiment, puis fermez la trappe de la batterie. (Figure 2)



(Figure 2)

Installation et retrait des hélices

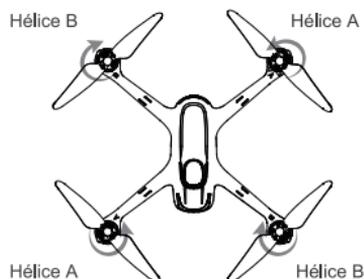


Figure 3

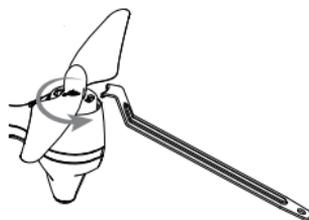
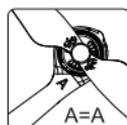


Figure 4

Le drone utilise des hélices en 7,3 pouces. Chacun est marqué avec A ou B. Veuillez remplacer les hélices endommagées.

Avant d'installer les hélices pour la première fois, vérifiez si l'hélice et le bras du moteur indiquent "A" et "B". Les deux lettres doivent correspondre. Montez les 4 hélices sur leurs moteurs (assurez-vous que toutes les lettres sur les hélices correspondent aux lettres sur les bras du moteur)..Tournez chaque hélice dans le sens "verrouillé" indiqué. (Figure 3)

Lorsqu'une hélice est endommagée ou doit être remplacée, tenez l'hélice avec une main ou la clé auxiliaire fournie, et retirez-la en la tournant dans le sens "déverrouillé" indiqué. (Figure 4)



- Les hélices sont conçues pour serrer automatiquement. Ne pas trop serrer les vis et ne pas utiliser la colle de vis.
- Assurez-vous que les hélices A et B sont correctement installées. Le X4 ne volera pas si hélices sont mal installées.
- Portez des gants lors de l'installation des hélices pour éviter d'être déchiré par les hélices minces et tranchantes.

Télécharger APP

Télécharger X-Hubsan APP

Avant de voler le H501M, les utilisateurs doivent télécharger l'application X-Hubsan.

Téléchargez l'application gratuitement en scannant le code sur la droite ou en le téléchargeant via l'App Store (iOS) et Google Play (Android).



La première configuration de vol: Drone + appareil mobile (téléphone / tablette) + Transmetteur HT009

Étape 1: Appairez le drone et l'appareil mobile

Allumez le drone. Accédez aux paramètres WIFI de votre appareil mobile et associez l'appareil mobile au drone. Ensuite, lancez l'application X-Hubsan.



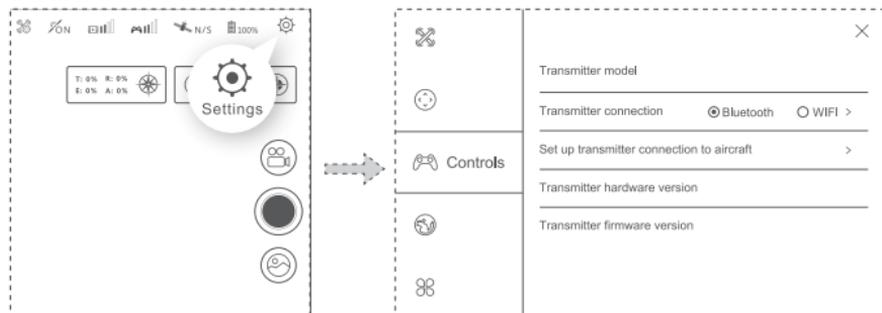
Nom: HUBSAN_H501M_XXXXXX



Mot de passe: 12345678

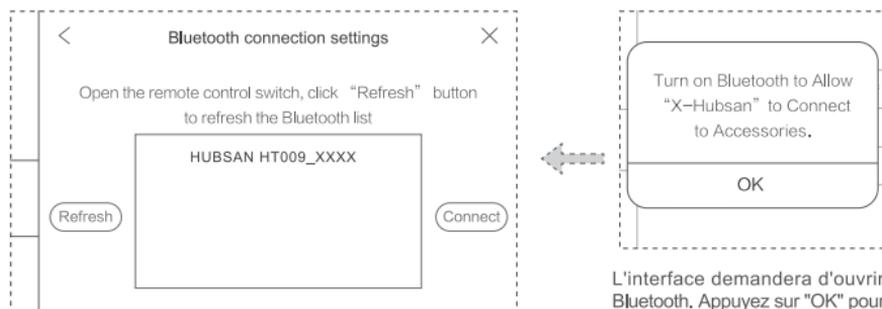
Étape 2: Appairez la télécommande et l'appareil mobile

Allumez l'émetteur ; Associez l'appareil mobile et l'émetteur dans le menu Bluetooth.



Entrez dans l'interface principale de l'application et appuyez sur la molette Paramètres dans le coin supérieur droit

Appuyez sur "Controller", puis sur "Utilisation de la télécommande".

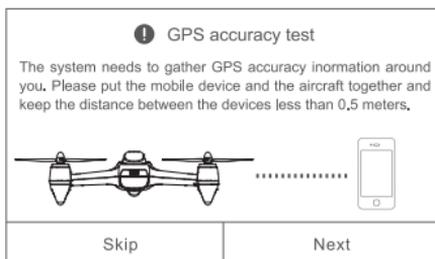


L'interface affiche alors le menu "Paramètres de connexion Bluetooth". Sélectionnez le "HUBSAN HT009_XXXX" et confirmez pour vous connecter.

L'interface demandera d'ouvrir Bluetooth. Appuyez sur "OK" pour rediriger à la page Bluetooth de l'appareil mobile. Confirmez que Bluetooth est réglé sur "On" pour X-Hubsan.

Étape 3: Test de précision GPS

Veuillez suivre les instructions de l'APP pour tester la précision du GPS (figure de droite).



Étape 4 : Décollage et Atterrissage

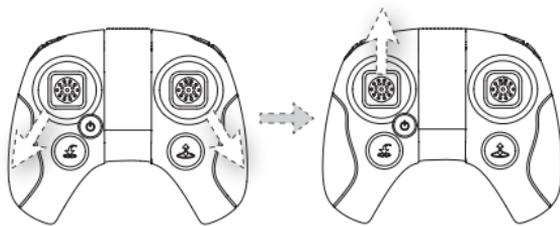
Décollage (Deux options):

Il est recommandé que les utilisateurs mettent en place une formation au pilotage (par exemple en utilisant un simulateur de vol, en recherchant des conseils professionnels, etc.) Avant de piloter le H501M, veuillez sélectionner un environnement de vol approprié.

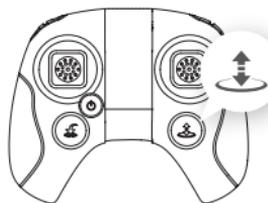


Veuillez faire voler le drone lorsque le drone a acquis au moins 6 satellites ou plus. GPS Hold, Return to Home, Waypoints, Orbiting et Follow Me sont disponible uniquement lorsque le drone possède 6 satellites ou plus. Le signal GPS et les fonctions (énumérés ci-dessus) ne sont pas disponibles à l'intérieur.

1) Décollage manuel: Pour démarrer / armer les moteurs, assurez-vous que le réglage du joystick est activé. Tirez simultanément les deux manettes en diagonale vers le bas comme indiqué sur les figures. Poussez lentement le manche des gaz vers le haut; le drone va monter et décoller.

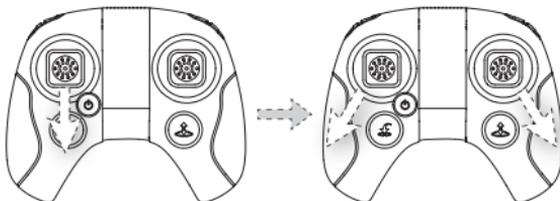


2) Décollage automatique: appuyez sur la touche Décollage Automatique et le drone décollera et stationnera à une hauteur d'environ 2 mètres . Notez que la touche de décollage automatique se transforme en une touche atterrissage automatique après que le drone décolle.



Atterrissage: (trois options)

1) Atterrissage manuel: Tirez lentement la manette des gaz jusqu'à ce que le drone ait terminé sa descente vers le sol. Désarmer les moteurs en tirant simultanément les deux stick en diagonale vers le bas extérieur ou en maintenant la manette des gaz à la position la plus basse pendant 3 secondes. Lorsque les moteurs sont complètement arrêtés, relâchez les joysticks.



2) Appuyez sur le bouton "Auto Land" et le drone descendra lentement vers le sol. (Figure 5)

3) Appuyez sur le bouton "Return to Home". Le drone reviendra et descendra lentement vers le sol. (Figure 6)

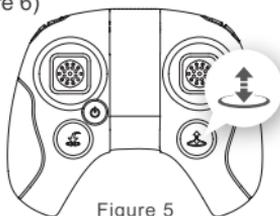


Figure 5

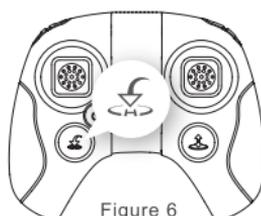


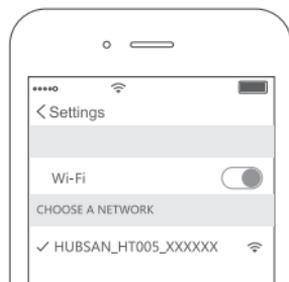
Figure 6

Avant de décoller, assurez-vous qu'il n'y a aucune obstruction sur la route ou l'environnement de vol. Assurez-vous de choisir un endroit plat et dégagé lors de l'atterrissage.

La deuxième configuration de vol: Drone + appareil mobile (téléphone / tablette) + HT005

Étape 1: Appairez HT005, appareil mobile et drone

1) Mettez le HT005 sous tension. Entrez les paramètres WIFI de votre appareil mobile et connectez-vous au signal WIFI du HT005 (Hubsan_HT005_XXXXXX comme indiqué sur la droite).



2) Lancez l'application X-Hubsan. Entrez dans l'interface "Setting" et appuyez sur "Controls" . Sélectionnez "WIFI" sur "Transmitter connection" (Figure 7).

3) Actualisez la liste WIFI et sélectionnez le signal WIFI de drone que vous utilisez (i.e. HUBSAN-H501M-XXXX). Appuyez sur le signal WIFI et laissez le relais et le drone se connecter. (Figure 8).

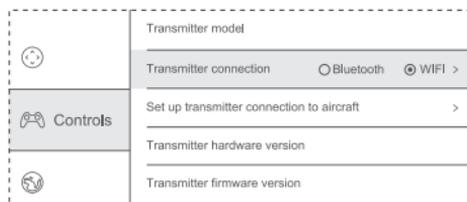


Figure 7

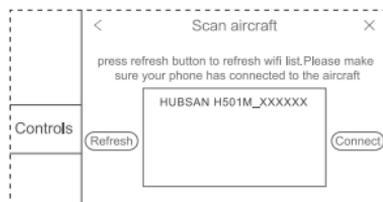
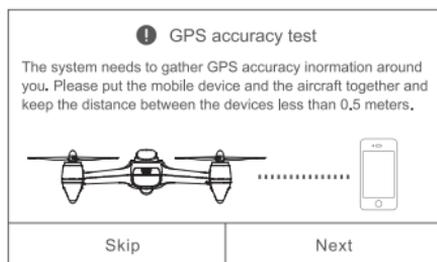


Figure 8

Étape 2: Test de précision GPS

Veillez suivre les instructions de l'APP pour tester la précision GPS (figure de droite)



Étape 3: Décollage et Atterrissage

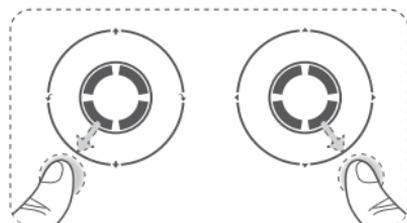
Décollage (Deux options):

Il est recommandé que les utilisateurs mettent en place une formation au pilotage (par exemple en utilisant un simulateur de vol, en recherchant des conseils professionnels, etc.) Avant de piloter le H501M, veuillez sélectionner un environnement de vol approprié.

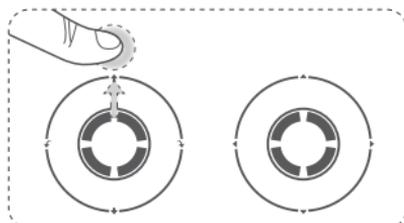


Veillez faire voler le drone lorsque le drone a acquis au moins 6 satellites ou plus. GPS Hold, Return to Home, Waypoints, Orbiting et Follow Me sont disponible uniquement lorsque le drone possède 6 satellites ou plus. Le signal GPS et les fonctions (énumérés ci-dessus) ne sont pas disponibles à l'intérieur.

1) Pour démarrer / armer les moteurs, assurez -vous que les joysticks soient activés. Tirez simultanément les deux manettes en diagonale vers le bas/extérieur, comme indiqué sur la figure ci-dessous. Poussez lentement le manche des gaz vers le haut, le drone va monter et décoller.

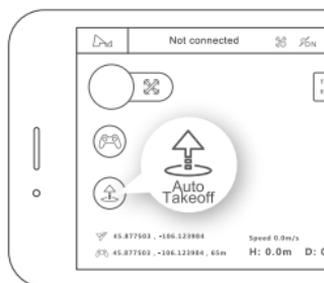


Armer les moteurs



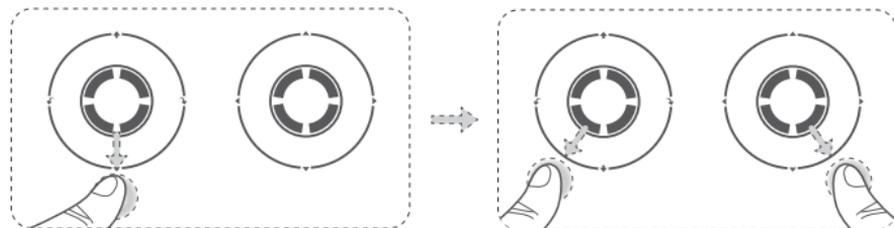
Pousser le manche des gaz vers le haut et monter (Mode 2, main américaine)

2) Décollage automatique: appuyez sur la touche Décollage Automatique et le drone décollera et stationnera à une hauteur d'environ 2 mètres. Notez que la touche de décollage automatique se transforme en une touche atterrissage automatique après que le drone décolle. (figure de droite)



Atterrissage: (deux options)

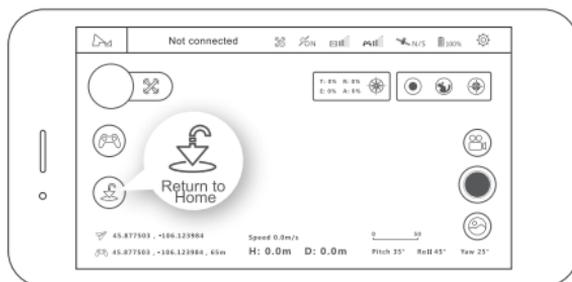
1) Atterrissage manuel (avec les joysticks virtuels): Tirez lentement la manette des gaz vers le bas jusqu'à ce que le drone ait terminé sa descente vers le sol. Désarmer les moteurs en tirant simultanément les deux stick en diagonale vers le bas extérieur ou en maintenant la manette des gaz à la position la plus basse pendant 3 secondes. Lorsque les moteurs sont complètement arrêtés, relâchez les joysticks.



Pousser la manette des gaz vers le bas et descendre (Mode 2, main américaine)

Désarmer les moteurs

2) Atterrissage automatique: appuyez sur l'icône "Auto Land" et le drone descendra lentement vers le sol.



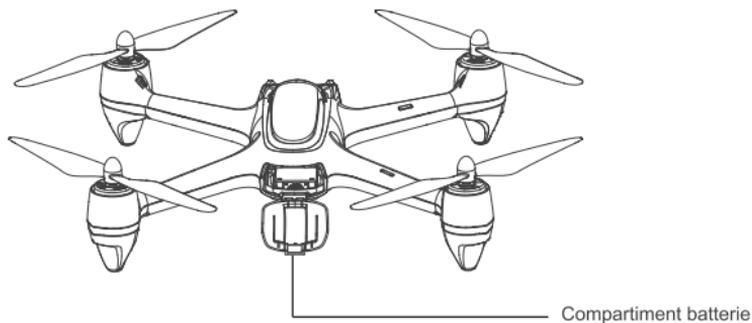
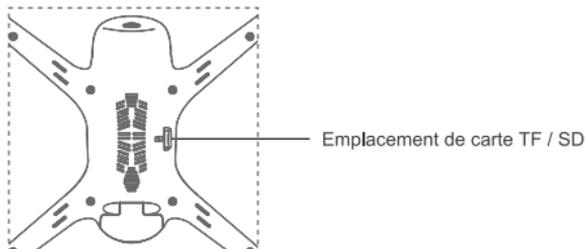
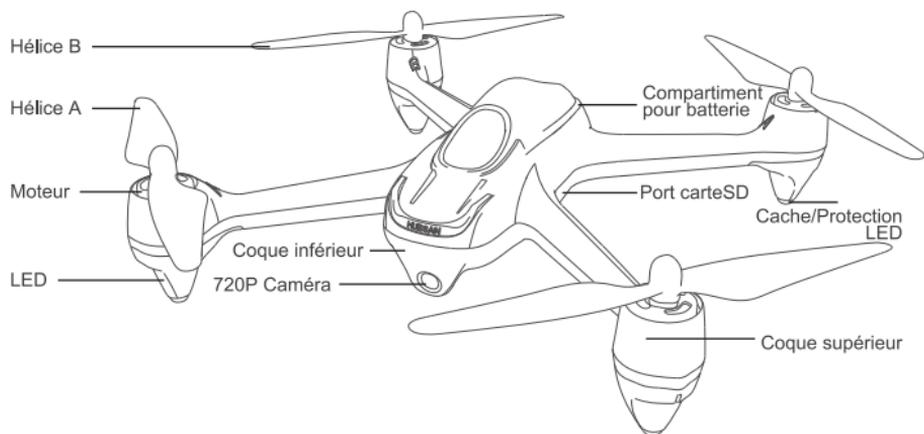
(Figure 9)



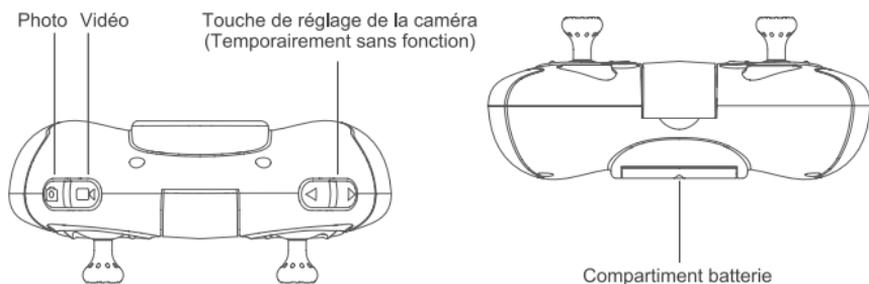
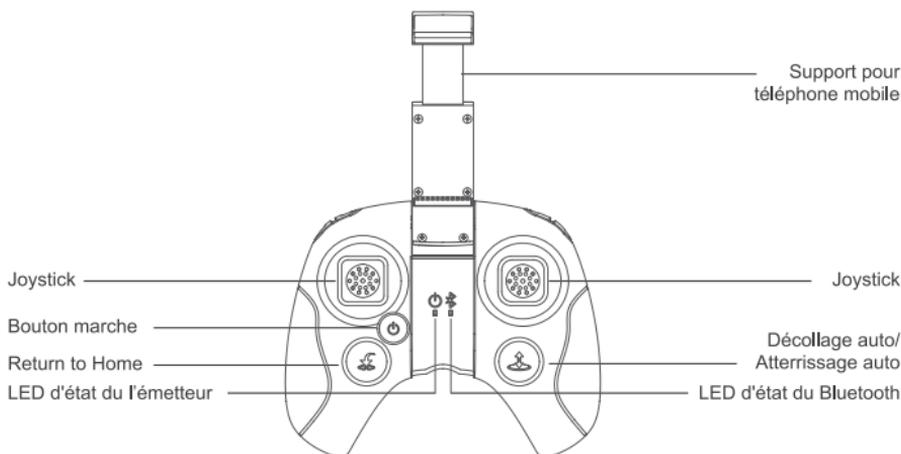
Avant de décoller, assurez-vous qu'il n'y a aucun obstacle dans l'environnement de vol. Assurez-vous de choisir un endroit plat et dégagé lors de l'atterrissage.

Pour garantir un vol en toute sécurité, n'utilisez pas votre appareil mobile à d'autres fins et n'associez pas votre appareil à un autre appareil mobile pendant son fonctionnement. Si vous souhaitez utiliser un autre appareil pour piloter le drone, veuillez éteindre l'appareil avant de recommencer un nouveau couplage.

Apprendre à connaître votre H501M



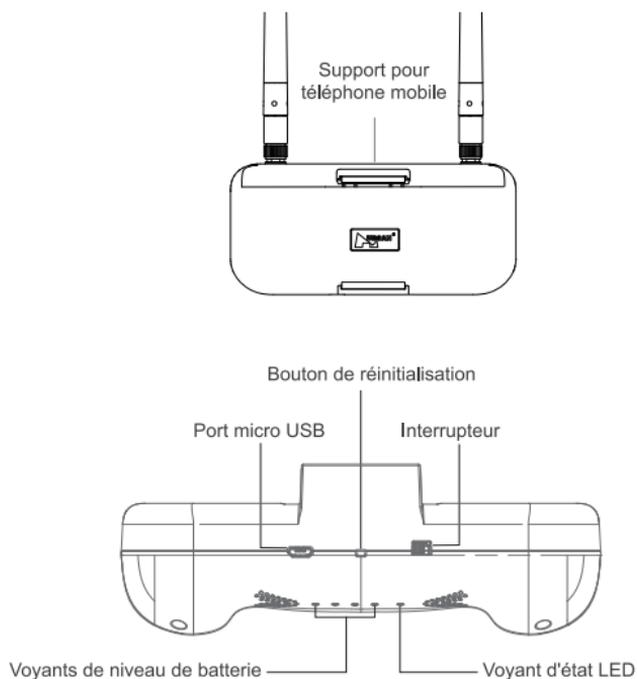
Apprendre à connaître votre HT009



Apprendre à connaître votre HT005

Product Description

Le relais HUBSAN HT005 est un amplificateur de signal sans fil. Lorsqu'ils sont utilisés pour amplifier la connexion Wi-Fi et X-Hubsan de drone, les utilisateurs peuvent bénéficier d'une autonomie accrue. Cet appareil est compatible avec tous les appareils compatibles HUBSAN WiFi.



Indicateur LEDs

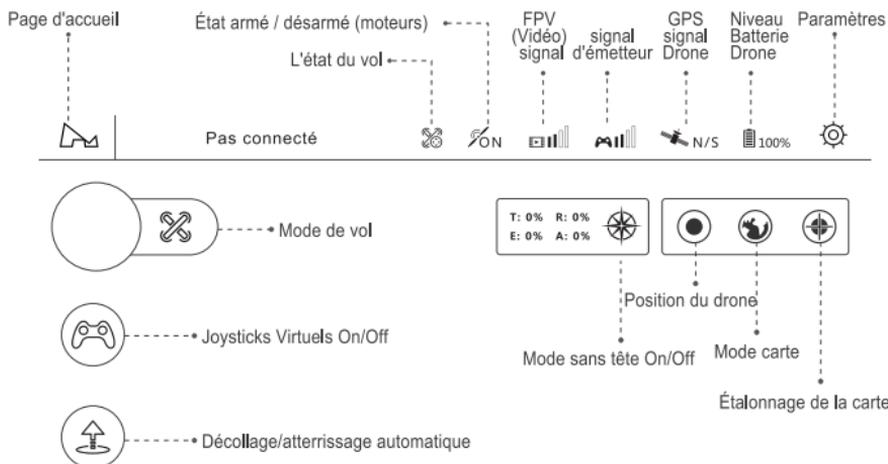
Indicateur d'état: rouge au démarrage, vert lorsque le démarrage est terminé.

Indicateur d'alimentation: Lors du chargement, les 4 voyants clignotent en bleu. Ils resteront allumés lorsque la batterie sera complètement chargée. Chaque LED représente 25% de la charge maximale de la batterie.

Apprendre à connaître X-Hubsan APP

X-Hubsan est une application de contrôle de vol conçu pour les drones HUBSAN WIFI. Les utilisateurs peuvent contrôler les paramètres de vol, de caméra, de vidéo et de vol avec l'application. Il est recommandé d'utiliser un grand écran de smartphones ou de tablettes pour une expérience visuelle optimale.

Téléchargez l'application X-Hubsan gratuitement via l'App Store ou Google Play.



Interprétation des LEDs

H501M a 4 LED; les LED avant / frontales sont bleues et les LED arrière sont rouges. Les indications d'état des voyants sont définies comme suit:

Fonction	Indication d'état des LEDs
Allumer et démarrer	Les 4 LEDs clignotent simultanément
Calibration de la boussole	Calib. Compass 1: les 4 LEDs clignotent dans le sens horaire
	Calib. Compass 2: les 4 LEDs clignotent par paires, alternativement
Calibrage horizontal	Les 4 LEDs clignotent simultanément
Calibration de capteur inertiel	les 4 LEDs clignotent dans le sens horaire
Mode vol	Les 4 LEDs sont allumées
Batterie faible	Les LEDs bleues(avant) sont fixes; les LEDs rouges(arrière) clignotent rapidement
Avertissement de perte de signal de contrôle de vol	Lorsque le signal de commande de vol est perdu, les LEDs arrière restent fixes tandis que les LEDs avant clignotent lentement
Mode sans tête	Les LEDs bleues(avant) clignotent alternativement; les LEDs rouges (arrière) restent solides
Comment éteindre les LEDs	Appuyez longuement sur le bouton Photo

1. Le drone et l'appareil mobile ne sont pas jumelés

- ① Vérifiez que l'utilitaire WIFI de l'appareil mobile est activé et que toutes les données (par ex. 4G, LTE) sont désactivées.
- ② Redémarrez le drone en déconnectant et rebranchant à sa batterie.

2. Signal GPS faible ou inexistant / peu ou pas de satellites GPS

Assurez-vous que le drone n'est pas à l'intérieur ou entre des bâtiments. Veuillez placer le drone à l'extérieur pour recevoir les signaux / satellites GPS.

3. La fonction de suivi ne fonctionne pas.

- ① Vérifiez que le drone est en mode GPS (Le mode de suivi ne fonctionnera pas sans elle).
- ② Vérifiez que le drone a effectué le test de précision GPS avec succès (Le mode de suivi ne fonctionnera pas si vous sautez cette étape ou échouez).
- ③ Assurez-vous que le drone a encore au moins 25% de sa puissance restante.

4. Le drone ne retourne pas au point de départ

Lorsque le drone décolle, assurez-vous que le drone a reçu 6 satellites ou plus.

5. Le drone continue de perdre des satellites GPS ou les satellites GPS tombent à 0 erratiquement

Vérifiez s'il y a des sources d'interférence de signal à haute fréquence autour de drone (telles que des lignes à haute tension, des tours de transmission de signaux, etc.).

6. Le drone ou la vidéo vibrent au cours du vol.

- ① Vérifiez si les hélices de drone sont déformées ou brisées. Veuillez les remplacer.
- ② Vérifiez que toutes les vis du corps de drone sont bien en place.
- ③ Vérifiez si les arbres du moteur sont cassés ou déformés. Les moteurs doivent être remplacés si les arbres sont dans un état anormal.

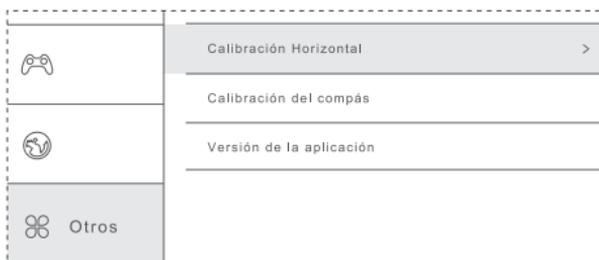
Precaución

Antes de cada vuelo, realice la cibración horizontal y la calibración del compás.

Cómo realizar una calibración horizontal:

Antes de despegar, toque el engranaje de Configuración en la esquina superior derecha de la interfaz de la APP. Luego, toque "Otro" y seleccione "Calibración horizontal". La aeronave accederá al modo de calibración Horizontal.

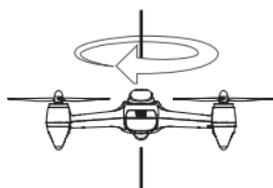
Los 4 LEDs parpadearan simultáneamente y quedarán fijos cuando la calibración se haya completado. Se recomienda a los usuarios que esperen 15-20 segundos después de que se complete la calibración antes de volar.



Cómo realizar una calibración de compás (manualmente):

Toque el engranaje de configuración y seleccione "Otro", seguido de "Compass Calibration".

1. Los LED de la aeronave girarán en el sentido de las agujas del reloj. Gire la X4 en el sentido de las agujas del reloj en el plano horizontal hasta que la pantalla LCD diga "Calib compass 2"
2. Apunte el morro X4 hacia abajo (el avión debe estar perpendicular al suelo) y gírelo en el sentido de las agujas del reloj hasta que desaparezca "Calib compass 2".
3. Cuando "Calib compass 2" desaparece de la pantalla y los LED están fijos, la calibración se completa.



Compass 1



Compass 2

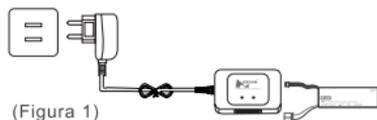
Si la aeronave se desplaza o es inestable durante el vuelo, se recomienda realizar nuevamente una calibración horizontal y otra de compás.

Cargando e instalando la batería de la aeronave



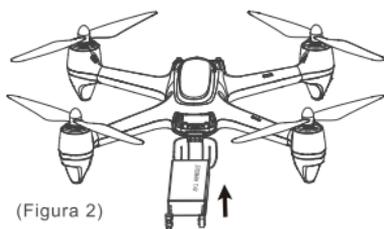
- Asegúrese de que la batería está totalmente cargada antes de cada vuelo
- Por favor no deje desatendida la batería mientras carga

Para cargar la batería, conéctela al cargador de equilibrado y conéctelo al adaptador de AC (si es necesario, utilice un adaptador de conversión de corriente). Los LED del cargador de equilibrado son de color rojo fijo durante la carga. Los LED se iluminan en verde para indicar que la batería está completamente cargada. Desconecte la batería del cargador inmediatamente después. El tiempo de carga completo es de aprox.180 minutos. (Figura 1)



(Figura 1)

Cuando instale la batería, empújela en su compartimento con conectores opuestos a la unidad (Figura 2). Conecte los adaptadores azules, teniendo en cuenta las polaridades positiva y negativa. Enrolle los conectores de alimentación en el compartimento y luego cierre la tapa de la batería.



(Figura 2)

Instalación y retiro de las hélices

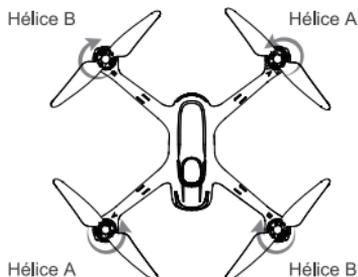


Figura 3

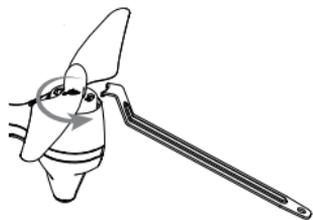
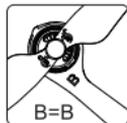
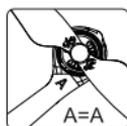


Figura 4

La aeronave X4 utiliza hélices de 7.3 pulgadas. cada una está marcada con una A o a B. Cambie siempre las hélices si están dañadas.

Antes de instar las hélices por primera vez, compruebe si la hélice y el brazo del motor indican "A" o "B". Las dos letras deben coincidir. Monte las 4 hélices en sus motores (asegúrese de que todas las letras de las hélices coincidan con las letras de los brazos del motor). en la dirección indicada de "bloqueo". (Figura 3)

Cuando la hélice está dañada o necesita ser reemplazada, sostenga la hélice con una mano o la llave auxiliar provista, y retírela girando en la dirección de "desbloqueo" indicada. (Figura 4)



- Las hélices son unidades auto-ajustables. Por favor, no use otros tornillos o tornillos para unirlos a los ejes del motor.
- Asegúrese de que las hélices estén instaladas en las posiciones correctas, de lo contrario la aeronave no podrá volar normalmente.
- Dado que las palas de la hélice son delgadas y algo afiladas, se recomienda que los usuarios usen guantes durante la instalación para evitar arañazos accidentales.

Descargando la APP

Descargando la APP X-Hubsan

Antes de volar con el H501M, los usuarios deben descargar la aplicación X-Hubsan.

Descargue la APP gratis mediante el código de la derecha o descargándola vía App Store (iOS) y Google Play (Android).



Primera configuración de vuelo: aeronave + dispositivo móvil (teléfono/tablet) + transmisor HT009

Paso 1: Emparejar la aeronave y el dispositivo móvil

Conecte la aeronave a su batería y enciéndala. Vaya a la configuración de WIFI de su dispositivo móvil y sincronice el dispositivo con la aeronave. Luego, ejecute la APLICACIÓN X-Hubsan.



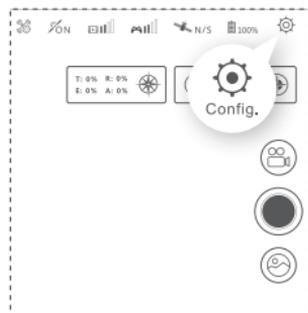
Nombre: HUBSAN_H501M_XXXXXX



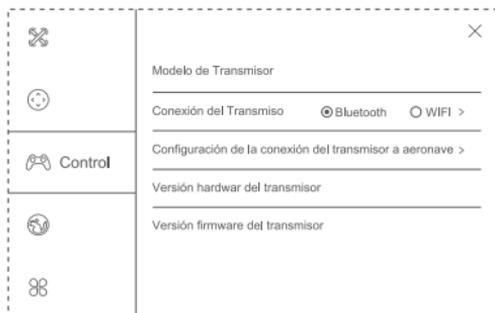
Clave: 12345678

Paso 2: Emparejando el transmisor y el dispositivo móvil

Encienda el transmisor, vincule el dispositivo móvil y el transmisor en el menú BLuetooth.



Entre en la pantalla principal de la APP y toque el icono Settings de les esquina superior derecha.



Toque "Controls" y luego "Set up transmitter connection to aircraft".



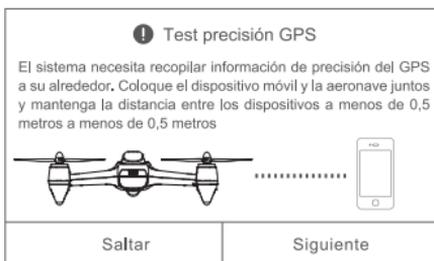
La interfaz mostrará el menú "Bluetooth connection "settings". Seleccione "HUBSAN HT009_XXXX" y toque connect.



La interfaz solicitará que el Bluetooth esté encendido. Toque "OK" para ser redirigido a la página Bluetooth de su dispositivo móvil. Confirme que el Bluetooth está a "On" para X-Hubsan.

Paso 3: Prueba de precisión GPS

Siga las indicaciones de la APP para realizar el test de precisión (figura de la derecha).



Paso 4: Despegando y aterrizando

Despegue: (dos opciones)

Se recomienda que los usuarios tomen algún tipo de entrenamiento de vuelo (es decir, que utilicen un simulador para prácticas de vuelo, busquen orientación profesional, etc.) antes de volar el H501M. Seleccione un entorno de vuelo apropiado para el vuelo.

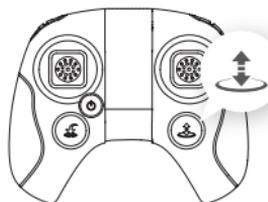


Por favor, vuele cuando la aeronave cuando haya adquirido al menos 6 o más satélites. Control de altura GPS, Return to Home, Waypoints, Orbiting y Follow Me están listos para su uso solo cuando la aeronave tenga 6 o más satélites. La señal GPS y las funciones (enumeradas arriba) no están disponibles en interiores.

1) Despegue manual: Para arrancar/armar los motores, asegúrese que la opción de joystick está activada. Simultáneamente lleve ambas palancas de joystick diagonalmente hacia abajo y a como muestra la figura de la derecha. Lentamente lleve la palanca de acelerador arriba; la aeronave ascenderá y despegará.

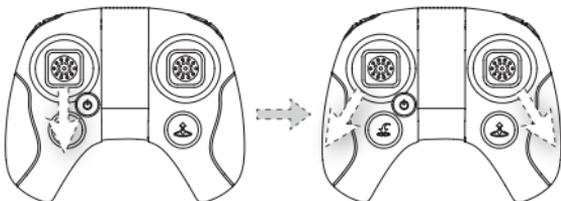


2) Despegue automático: Presione el botón Auto Takeoff. La aeronave despegará y se mantendrá a una altura de unos 2 metros (figura derecha). Observe que la tecla Auto Takeoff pasa a ser la tecla Auto Land después de que la aeronave empiece a volar.



Aterrizaje: (tres opciones)

1) Aterrizaje manual: Lentamente empuje la palanca de acelerador hasta que el aparato haya completado su descenso hasta el suelo. El piloto debe parar los motores llevando ambas palancas a la vez en diagonal hacia abajo y a fuera, o manteniendo el acelerador abajo del todo durante 3 seconds. Cuando los motores se hayan parado completamente, suelte la palanca(s).



- 2) Presione el botón Auto Land y la aeronave bajará lentamente hasta el suelo. (Figure 5)
- 3) Toque el icono Return to Home. La aeronave volverá y lentamente descenderá hasta el suelo. (Figure 6)

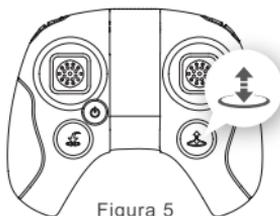


Figura 5

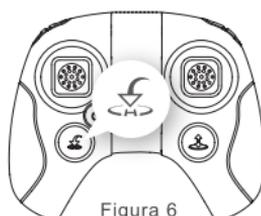


Figura 6

Antes de despegar, asegurese que no hay obstáculos en la ruta de vuelo o en el entorno. Esté seguro de elegir un área abierta y plana al aterrizar.

Segunda configuración de vuelo: aeronave + dispositivo móvil (telf./tablet) + HT005

Paso 1: Emparejar the HT005, dispositivo móvil y la aeronave

1) Encienda el HT005. Acceda al menú WiFi de su dispositivo móvil y conéctelo a la señal WIFI HT005's (Hubsan_HT005_XXXXXX tal y como se muestra).



2) Ejecute X-Hubsan APP. Acceda a la interfaz "Settings" y toque la pestaña "Controls" . Seleccione "WIFI" en la pestaña "Transmitter connection" tab (Figura 7).

3) Refresque la lista WIFI y seleccione la señal WIFI de la aeronave que esté usando (p.e. HUBSAN-H501M-XXXX). Toque la señal WIFI en cuestión y para permitir que el relay y la aeronave se conecten (Figura 8).



Figura 7

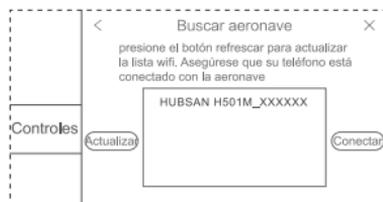


Figura 8

Paso 2: Test precisión GPS

Siga las indicaciones de la APP para el test de precisión del GPS (figura derecha)

! Test de precisión GPS

El sistema necesita recopilar información de precisión del GPS a su alrededor. Sitúe el móvil y la aeronave juntos y mantenga una distancia entre los dos menor a 0,5 metros.



Omitir	Siguiente
--------	-----------

Paso 3: Despegue y aterrizaje

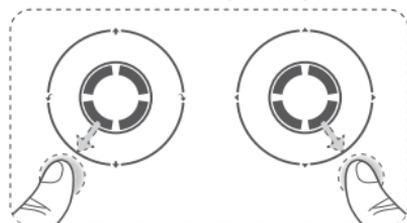
Despegue: (dos opciones)

Se recomienda que los usuarios tengan algún tipo de entrenamiento de vuelo (es decir, que utilicen un simulador para prácticas de vuelo, busquen orientación profesional, etc.) antes de volar el H501M. Seleccione un entorno de vuelo apropiado para el vuelo.

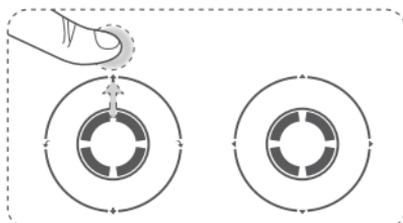


Por favor, vuele cuando la aeronave haya adquirido al menos 6 o más satélites. Hold GPS, Return to Home, Waypoints, Orbiting y Follow Me se podrán usar solo cuando la aeronave tenga 6 o más satélites. La señal GPS y las funciones (enumeradas arriba) no están disponibles en interiores.

1) Despegue manual (con joysticks virtuales): Para arrancar los motores, compruebe que la opción de joystick esté activada. Simultáneamente lleve ambos joysticks diagonalmente abajo como se muestra a continuación. Despacio lleve la palanca del acelerador arriba; la aeronave comenzará a ascender y despegará.

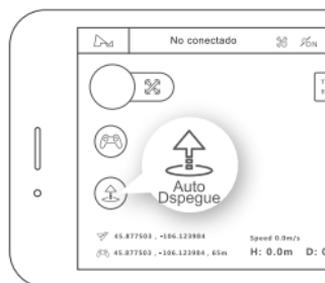


Arancando los motores



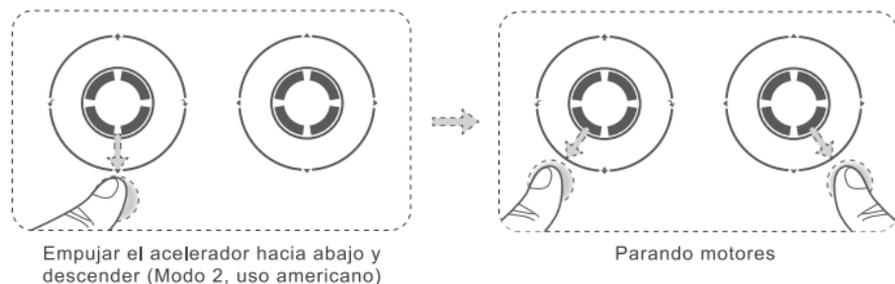
Suba el acelerador y ascenderá
(Modo 2, uso Americano)

2) Despegue automático: Toque la tecla Auto Takeoff. La aeronave despegará y se situará sobre los 2 metros de altura. Observe que el icono Auto Takeoff ahora es Auto Land después de que la aeronave comienza a volar. (figura derecha)

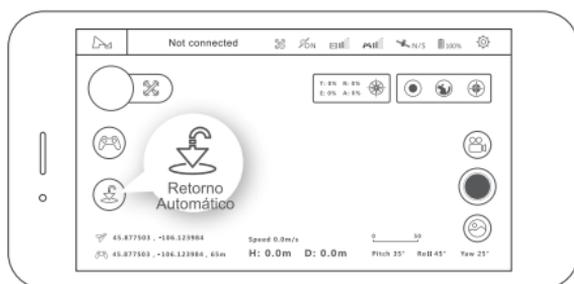


Aterrizaje: (dos opciones)

1) Aterrizaje manual (con los joysticks virtuales): Empuje lentamente la palanca del acelerador hacia abajo hasta que la aeronave haya completado su descenso al suelo. Los pilotos pueden desarmar los motores tirando de ambas palancas diagonalmente hacia abajo o manteniendo el acelerador en su posición más baja durante 3 segundos. Cuando los motores se hayan detenido por completo, suelte el (los) joystick (s).



2) Aterrizaje automático: toca el icono de Auto Land y la aeronave descenderá lentamente al suelo.



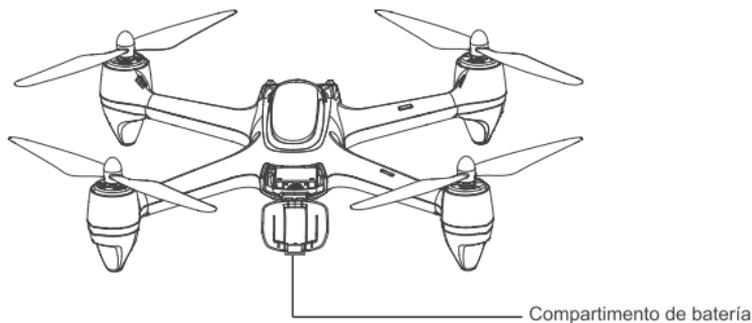
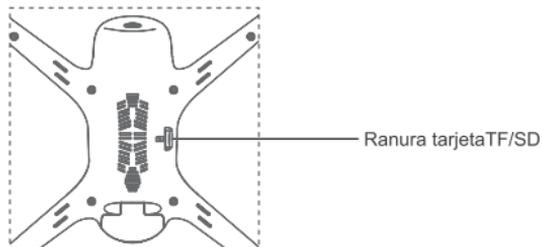
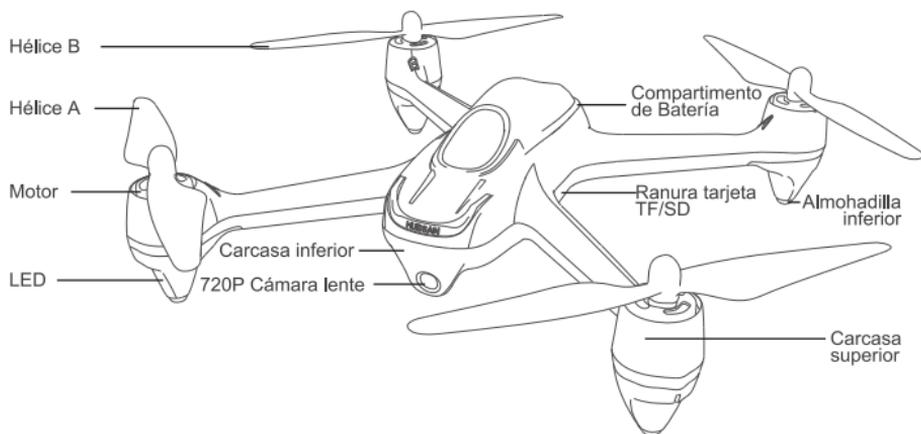
(Figura 9)



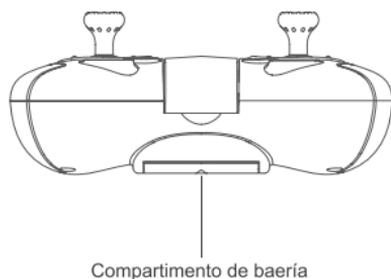
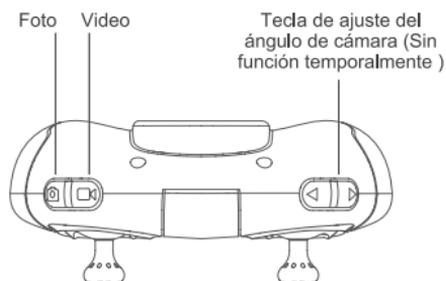
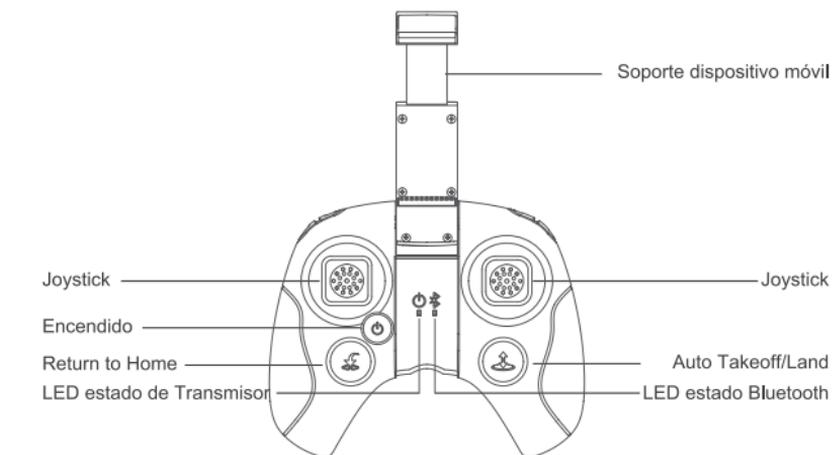
Antes de despegar, asegúrese de que no haya obstáculos en la ruta de vuelo o en el entorno. Asegúrese de elegir un área plana y abierta cuando aterrice.

Para garantizar un vuelo seguro, no utilice su dispositivo móvil para otros fines ni empareje su unidad con otro dispositivo móvil durante el funcionamiento. Si desea utilizar otro dispositivo para volar el avión, apague la unidad antes de iniciar un nuevo emparejamiento.

Conociendo tu aeronave H501M



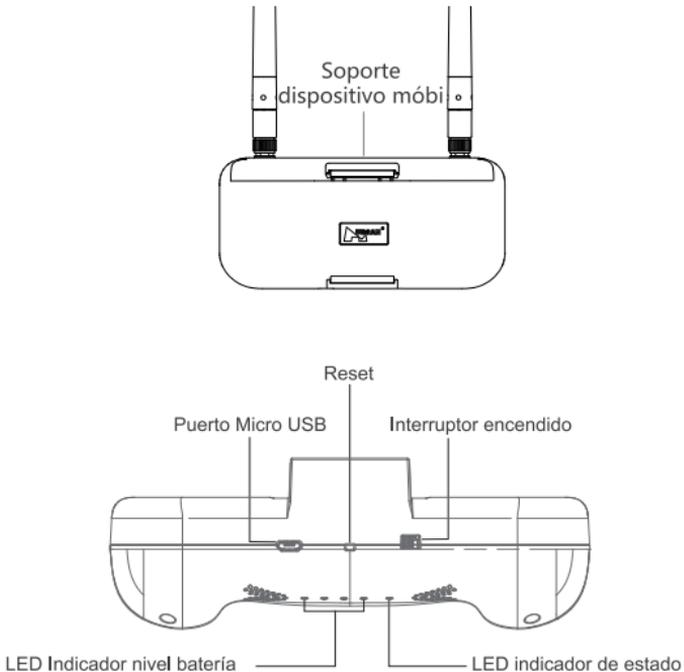
Conociendo tu transmisor HT009



Conociendo tu relay HT005

Descripción del Producto

El relay HUBSAN HT005 es un amplificador de señal WiFi. Cuando se utiliza para amplificar la WiFi de la aeronave y la APP de X-Hubsan, los usuarios pueden obtener un mayor alcance de vuelo. Este dispositivo es adecuado para cualquier aeronave HUBSAN WiFi.

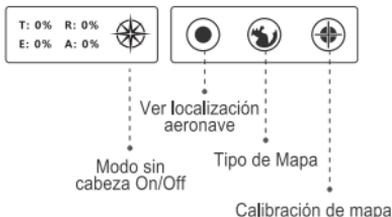
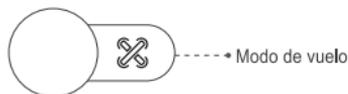
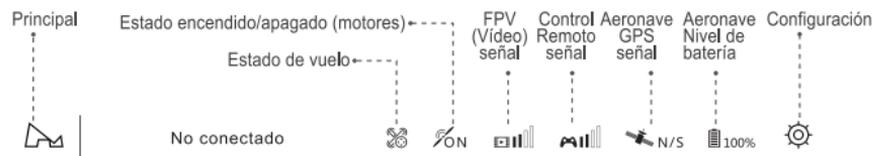


Indicadores LEDs

Indicador de estado: rojo al inicio, verde cuando el encendido está completo. Indicador de carga: durante la carga, los 4 LED parpadearán en azul. Permanecerán fijos cuando la batería esté completamente cargada. Cada LED representa el 25% de la carga máxima de la batería.

Conociendo la APP X-Hubsan

X-Hubsan es una aplicación de control de vuelo diseñada para aeronaves HUBSAN WIFI. Los usuarios pueden controlar los parámetros de vuelo, cámara, vídeo y vuelo con la aplicación. Se recomienda utilizar teléfonos inteligentes o tabletas con pantalla grande para una experiencia visual óptima. Descargue la APP X-Hubsan de forma gratuita a través de App Store o Google Play.



Indicadores LED de la aeronave

El H501M tiene 4 LED; los LED delanteros / frontales son azules y los LED traseros son rojos. Las indicaciones de estado del LED se definen de la siguiente manera:

Función	LED indicador de estado
Power on and start up	Los 4 LEDs parpadean simultáneamente
Calibración de Compás	Calib. Compás 1: los 4 LEDs parpadean en sentido horario.
	Calib. Compás 2: LEDs parpaden por pares vertical y alternativamente.
Calibración Horizontal	Los 4 LEDs parpadean simultáneamente
Inertial Sensor Calibration	Los 4 LEDs parpaden en sentido horario
Modo de vuelo	Los 4 LEDs están fijos
Batería baja	Los LED azules delanteros / frontales permanecen fijos y los LED rojos traseros parpadean rápidamente
Aviso de pérdida de la señal de control de vuelo	Al perder la señal de control de vuelo, los LED traseros permanecerán fijos mientras los LED delanteros parpadean lentamente
Headless mode	Los LED frontales (azules) parpadean alternativamente; los LED traseros (rojo) permanecerán fijos
Cómo apagar los LEDs	Mantenga presionado el botón de Foto

1. Aeronave y dispositivo móvil no se emparejan

- ① Verifique que la utilidad WIFI en el dispositivo móvil esté encendida y que todos los datos (es decir, 4G, LTE) estén apagados.
- ② Reinicie la aeronave desconectando y volviendo a conectar su batería.

2. Débil o inexistente señal/pocos o ningún satélite GPS

Asegúrese de que la aeronave no esté en el interior o entre edificios. Por favor, lleve la aeronave al aire libre para recibir satélites / señal GPS.

3. El modo Follow Me no funciona

- ① Verifique que el avión esté en modo GPS (Follow Me no funcionará sin él).
- ② Verifique que la aeronave haya superado la prueba de precisión del GPS (Follow Me no funcionará si omite o falla este paso).
- ③ Asegúrese de que la aeronave tenga al menos el 25% de batería restante.

4. La aeronave no regresa al punto de "vuelta a casa"

Cuando la aeronave despegue, asegúrese de que la aeronave ha recibido 6 o más satélites.

5. La aeronave pierde satélites GPS o los satélites GPS bajan a 0 erróneamente

Compruebe si hay fuentes de interferencias de señales de alta frecuencia alrededor de la aeronave (como líneas de alta tensión, torres de transmisión de señales, etc.).

6. La aeronave o el vídeo vibra o tiembla

- ① Verifique si las hélices de la aeronave están deformadas o rotas. Por favor reemplácelas.
- ② Verifique que todos los tornillos de la aeronave estén bien fijados en su sitio.
- ③ Compruebe si los ejes de los motores están rotos o deformados. Los motores deben ser reemplazados si los ejes están en condiciones anormales.

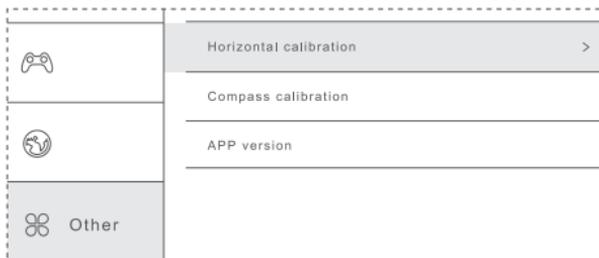
Attenzione



Prima di ogni volo calibrare il drone

Come eseguire una calibrazione orizzontale:

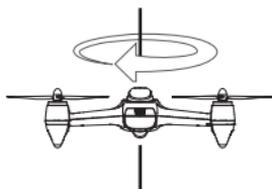
Prima di decollare, tocca il comando Impostazioni nell'angolo in alto a destra dell'interfaccia APP. Quindi, tocca "Altro" e seleziona "Calibrazione orizzontale". L'aereo entrerà in modalità di calibrazione orizzontale. Tutti e 4 i LED lampeggiano contemporaneamente e diventano solidi quando la calibrazione è completa. Si consiglia agli utenti di attendere 15-20 secondi dopo aver completato la calibrazione prima di volare di nuovo



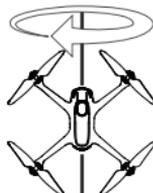
Come eseguire una calibrazione della bussola (manualmente):

Tocca l'icona Impostazioni e seleziona "Altro", seguito da "Calibrazione bussola".

1. I LED dell'aeromobile ruotano in senso orario. Ruota la X4 in senso orario sul piano orizzontale finché lo schermo LCD dice "Calib compass 2"
2. Punta il naso X4 verso il basso (l'aereo deve essere perpendicolare al suolo) e ruotalo in senso orario finché "Calib compass 2" non scompare.
3. Quando "Calib compass 2" scompare dallo schermo e i LED diventano solidi, la calibrazione è completa."



Compass 1



Compass 2

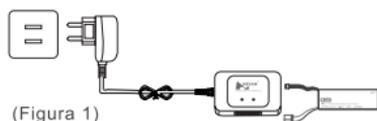
Se il drone in volo è instabile si prega di effettuare nuovamente la calibrazione.

Caricamento ed installazione batteria



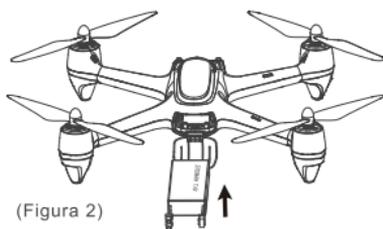
- Caricare completamente la batteria prima di ogni volo
- Non usare batterie scariche

Per caricare la batteria connetterla al caricatore variabile in dotazione, quando la batteria è in carica le spie led saranno di colore rosso, una volta carica cambieranno in verde, attendere che la fase di caricamento sia completa prima di staccare la batteria dal caricatore ed assicurarsi prima di ogni volo che la batteria sia completamente carica.



(Figura 1)

Per installare la batteria inserirla nel drone singendola all'interno (Figura 2). Fare molta attenzione a connettere il connettore con le polarità nel giusto verso per non arrecare Danni alla batteria od al drone stesso.



(Figura 2)

Installazione e rimozione eliche

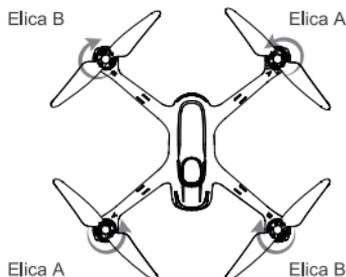


Figura 3

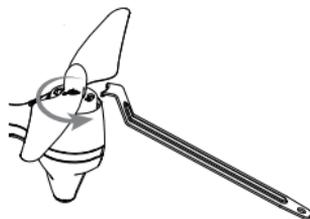
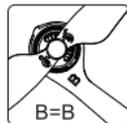
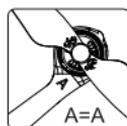


Figura 4

Il drone X4 utilizza eliche da 7,3 pollici. Ciascuno è contrassegnato con una A o una B. Si prega di sostituire le eliche danneggiate.

Prima di installare le eliche per la prima volta, controllare se l'elica e il braccio motore leggono "A" o "B". Le due lettere devono corrispondere. Montare tutte e 4 le eliche sui loro motori (assicurarsi che tutte le lettere sulle eliche corrispondano alle lettere sui bracci del motore). Ruotare ciascuna elica nella direzione indicata dalla "serratura".

Quando l'elica è danneggiata o deve essere sostituita, tenere l'elica con una mano o la chiave ausiliaria fornita e rimuoverla ruotando nella direzione indicata "sblocco". (Figura 4)



- Le eliche sono unità auto stringenti. Si prega di non utilizzare altre viti o colla per fissarle agli alberi del motore.
- Assicurarsi che le eliche siano installate nelle posizioni corrette, altrimenti il drone non sarà in grado di volare correttamente.
- Poiché le pale delle eliche sono sottili e leggermente affilate, si consiglia di indossare i guanti durante l'installazione per evitare tagli accidentali.

Scarica applicazione

Download applicazione

Prima di volare con l'H501M, gli utenti devono scaricare l'APP X-Hubsan.

Scarica l'APP gratuitamente scansionando il codice a destra o scaricandolo tramite l'App Store (iOS) e Google Play (Android).



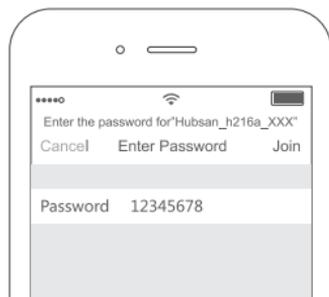
Configurazione del primo volo

Step 1: Connettere il drone allo smartphone

Connettere il drone accendendolo e cercandolo nelle reti wi-fi, poi aprire l'app.



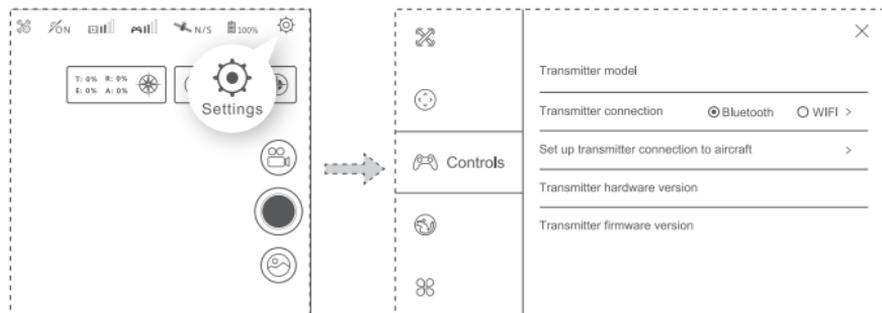
Name: HUBSAN_H501M_XXXXXX



Password: 12345678

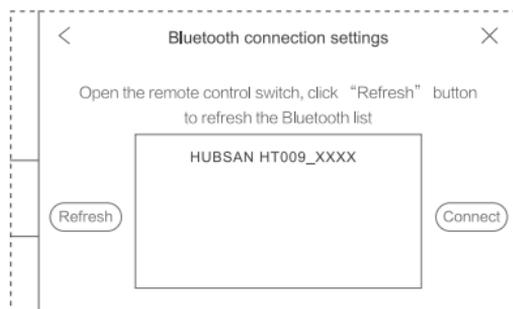
Step 2: Connettere il trasmettitore

Accendere il trasmettitore e connetterlo allo smartphone via bluetooth.

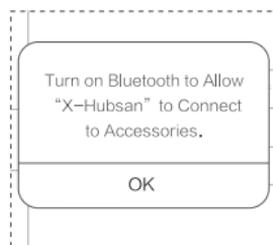


Entrare nell'app e cliccare sull'icona in alto a destra, impostazioni.

clicca "Controls" e poi "Set up transmitter connection to aircraft".



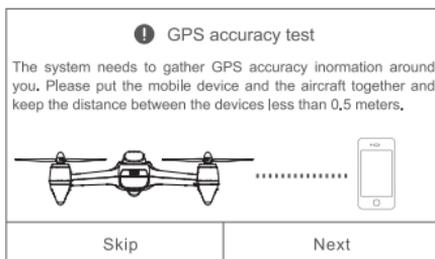
apparirà "Bluetooth connection settings" menu. Seleziona "HUBSAN HT009_XXXX" e clicca connect.



L'interfaccia richiederà Bluetooth essere acceso. Tocca "OK" per essere reindirizzato alla pagina Bluetooth del dispositivo mobile. Conferma che Bluetooth è impostato su "On" per X-Hubsan.

Step 3: GPS test

Segui le istruzioni dell'APP per verificare la precisione del GPS (figura a destra).



Step 4: partire ed atterrare

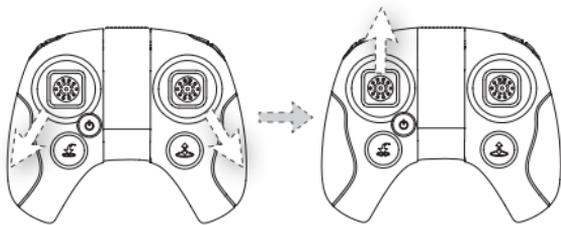
Spegnimento motori: (due opzioni)

Si raccomanda agli utenti di implementare un qualche tipo di addestramento al volo (cioè utilizzando un simulatore per le prove di volo, cercando indicazioni professionali, ecc.) Prima di volare sull'H501M. Si prega di selezionare un ambiente di volo appropriato per il volo.

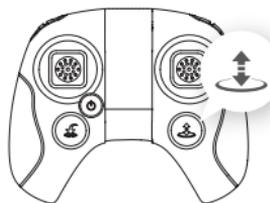


Si prega di volare quando l'aereo ha acquisito almeno 6 o più satelliti. GPS Hold, Return to Home, Waypoint, Orbiting e Follow Me sono pronti all'uso solo quando l'aereo possiede 6 o più satelliti. Il segnale GPS e le funzioni (elencate sopra) non sono disponibili in ambienti chiusi.

1) Decollo manuale: Posizionare gli stick come in figura, nella posizione activated. In basso e verso gli estremi esterni. Si armeranno così i motori, subito Dopo con lo stick del throttle si Potrà partire facendo decollare Il drone tirando in su lo stick.

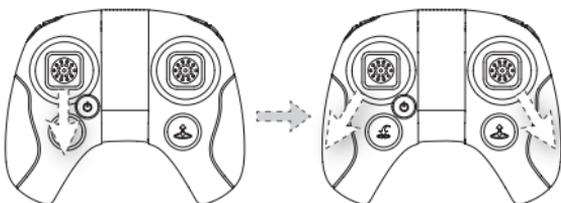


2) Decollo automatico: premere il pulsante Auto Decollo. L'aereo decolla e si libra a un'altezza di circa 2 metri (figura a destra). Notare che il tasto Auto Decollo si trasformerà in un tasto Auto Land dopo che l'aereo ha iniziato a volare.



Atterraggio: (tre opzioni)

1) Atterraggio manuale: spingere lentamente lo stick del throttle verso il basso fino a quando il copter ha completato la sua discesa a terra. I piloti possono disinserire i motori tirando contemporaneamente entrambi i bastoncini in diagonale verso il basso, oppure tenendo l'acceleratore nella sua posizione più verso il basso per 3 secondi.



2) Premere il pulsante di atterraggio automatico (Figura 5)

3) Premere il pulsante di ritorno a casa. (Figura 6)

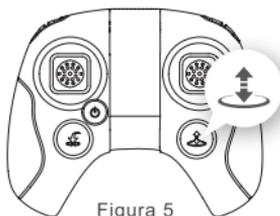


Figura 5

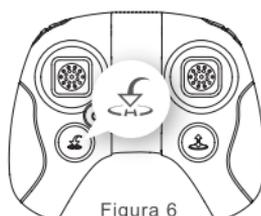


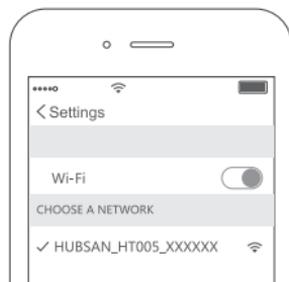
Figura 6

Prima di decollare, assicurarsi che non vi siano ostacoli nel percorso o nell'ambiente di volo. Assicurati di scegliere un'area piatta e aperta durante l'atterraggio.

Seconda configurazione: drone con smartphone

Step 1: Connettere il drone allo smartphone

1) Accendere il HT005. Entrare nelle reti wi-fi e connettere il drone allo smartphone (Hubsan_HT005_XXXXXX as shown on the right).



2) Entrare nell'app e scegliere "Settings" cliccare su "Controls" tab. Select "WIFI" e poi "Transmitter connection" tab (Figura 7).

3) Aggiornare le wi-fi e selezionare il drone (i.e. HUBSAN-H501M-XXXX). Cliccare sul nome del drone per connettere (Figura 8).

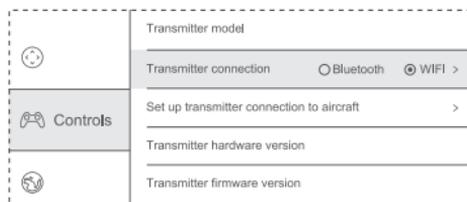


Figura 7



Figura 8

Step 2: Test GPS

Seguire le indicazioni dell'applicazione

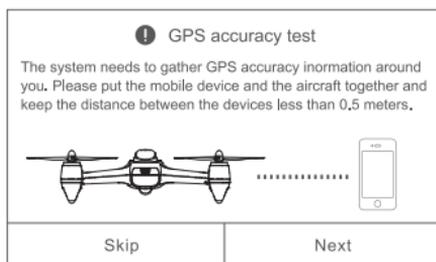
Per effettuare il test del gps.

Importante per non perdere il modello

Step 3: Decollare

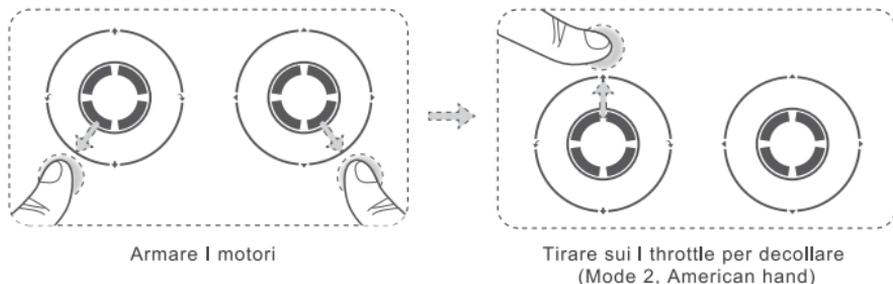
Decollo: (due opzioni)

Si raccomanda agli utenti di implementare un qualche tipo di addestramento al volo (cioè utilizzando un simulatore per le prove di volo, cercando indicazioni professionali, ecc.) Prima di volare sull'H501M. Si prega di selezionare un ambiente di volo appropriato per il volo.

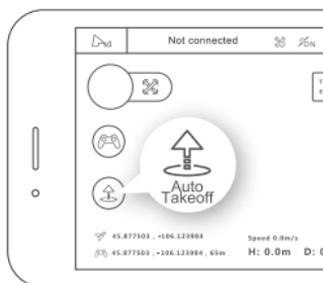


Si prega di volare quando l'aereo ha acquisito almeno 6 o più satelliti. GPS Hold, Return to Home, Waypoint, Orbiting e Follow Me sono pronti all'uso solo quando l'aereo possiede 6 o più satelliti. Il segnale GPS e le funzioni (elencate sopra) non sono disponibili in ambienti chiusi.

1) Decollo manuale (con i joystick virtuali): per avviare / armare i motori, assicurarsi che l'impostazione del joystick sia attivata. Contemporaneamente, tirare entrambi i joystick in diagonale verso il basso come mostrato nelle figure sottostanti. Spingere lentamente il bastone dell'acceleratore verso l'alto; l'aereo salirà e decollerà.

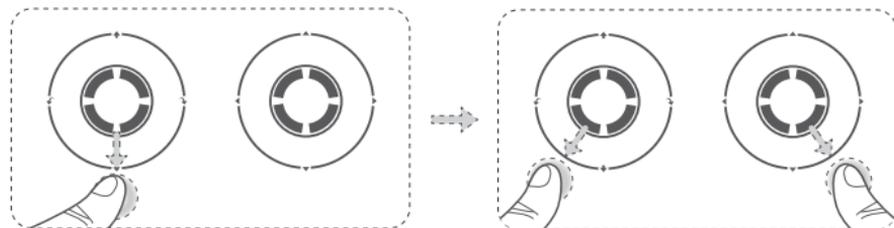


2) Decollo automatico: tocca il tasto Auto Decollo. L'aereo decolla e si libra a un'altezza di circa 2 metri. Notare che il tasto Auto Decollo si trasformerà in un tasto Auto Land dopo che l'aereo ha iniziato a volare. (figura a destra)



Atterraggio: (due opzioni)

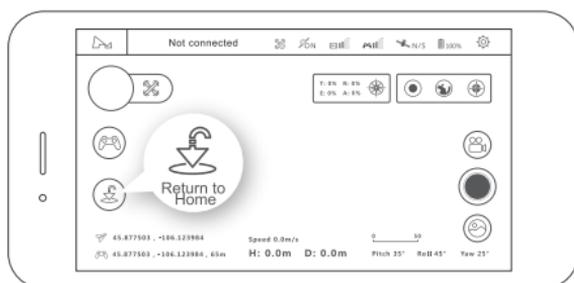
1) Atterraggio manuale (con i joystick virtuali): spingere lentamente lo stick del gas fino a quando il copter ha completato la discesa a terra. I piloti possono disinserire i motori tirando contemporaneamente entrambi i bastoncini in diagonale verso il basso o tenendo l'acceleratore nella posizione più bassa per 3 secondi. Quando i motori si sono completamente fermati, rilasciare il joystick .



Mettee in posizione bass ail throttle per atterrare (Mode 2, American hand)

Disarmare I motori

2) Atterraggio automatico: tocca l'icona di atterraggio automatico e il velivolo scenderà lentamente a terra.



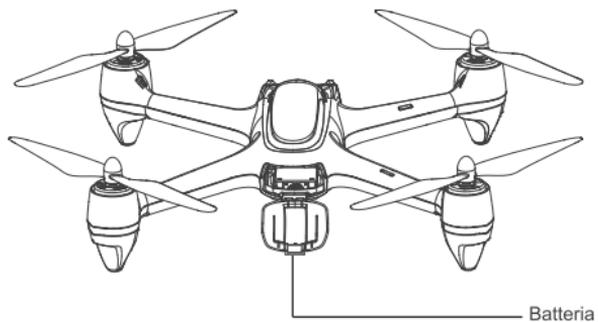
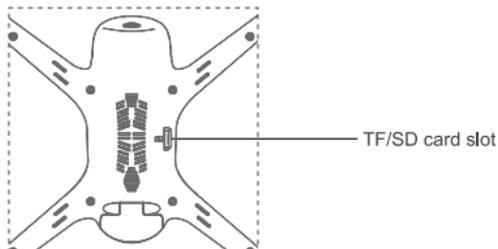
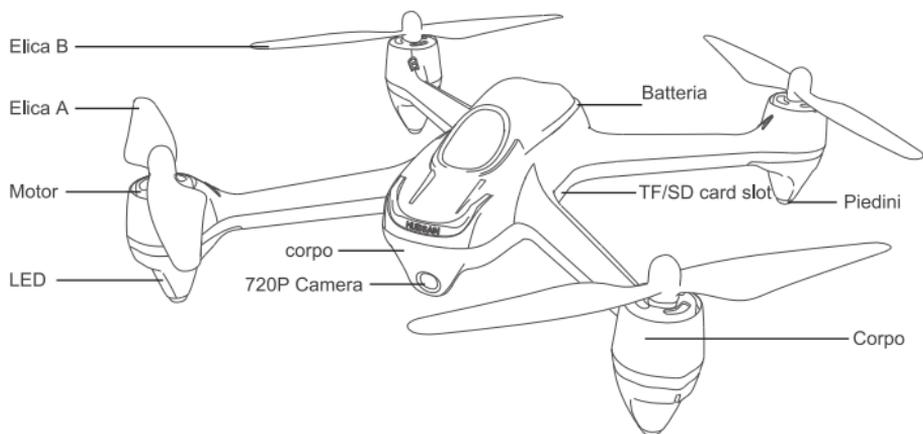
(Figura 9)



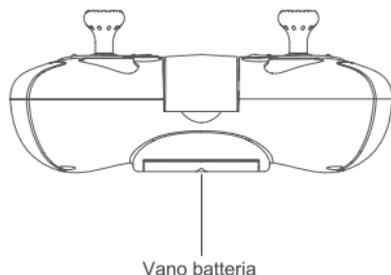
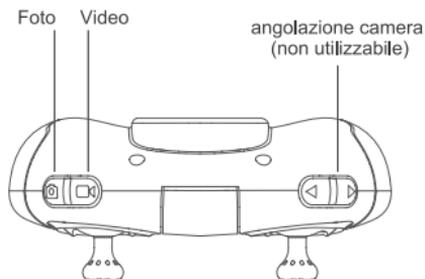
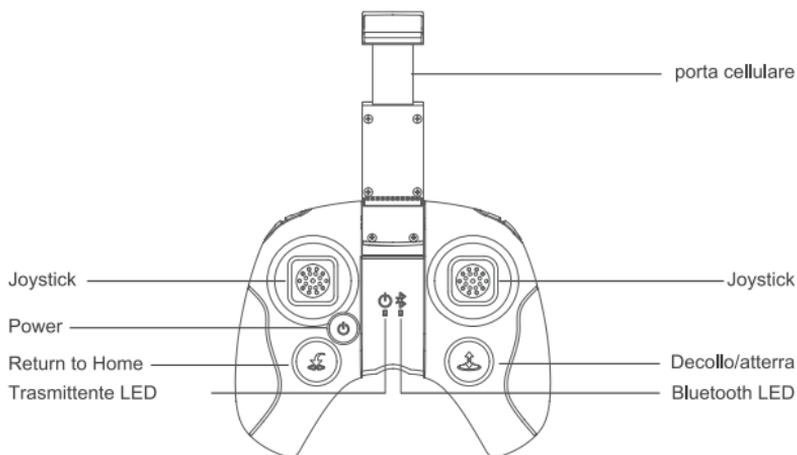
Prima di decollare, assicurarsi che non vi siano ostacoli nel percorso o nell'ambiente di volo. Assicurati di scegliere un'area piatta e aperta durante l'atterraggio.

Per garantire un volo sicuro, non utilizzare il dispositivo mobile per altri scopi o abbinare l'unità a un altro dispositivo mobile durante il funzionamento. Se si desidera utilizzare un altro dispositivo per far volare l'aereo, si prega di spegnere l'unità prima di riavviare un nuovo abbinamento.

Conoscere H501M aircraft



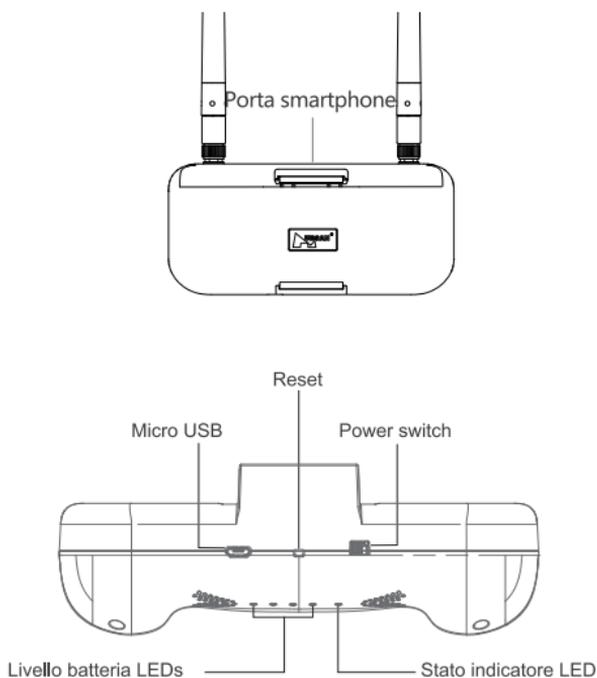
Trasmittente HT009



Conoscere HT005

Descrizione prodotto

Il relè HUBSAN HT005 è un amplificatore di segnale wireless. Quando viene utilizzato per amplificare il Wi-Fi degli aeromobili e la connessione APP X-Hubsan, gli utenti possono sperimentare una maggiore autonomia di volo. Questo dispositivo è adatto per qualsiasi velivolo HUBSAN abilitato per WiFi.

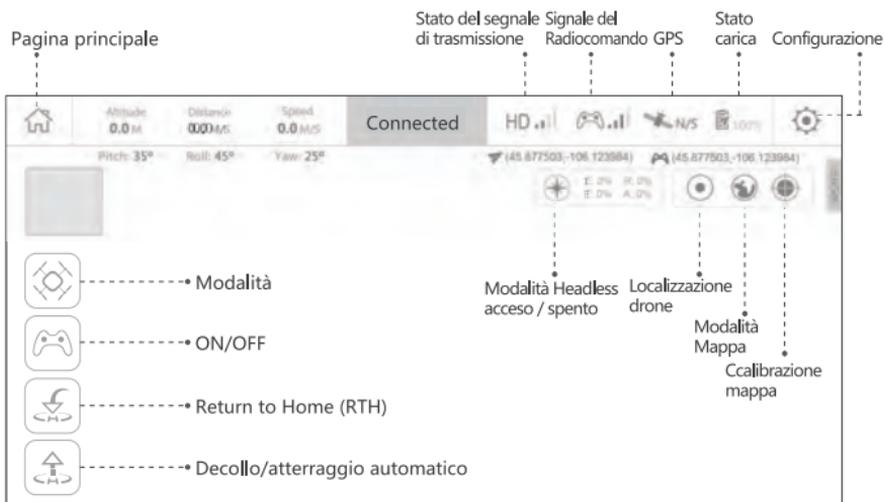


LED indicatori

Indicatore di stato: rosso all'avvio, verde all'avvio è completo. Indicatore di alimentazione: durante la ricarica, tutti e 4 i LED lampeggiano di blu. Rimarranno ben illuminati quando la batteria è completamente carica. Ogni LED rappresenta il 25% della carica massima della batteria.

Conoscere app hubsan

X-Hubsan è un'applicazione di controllo di volo sviluppata per i droni Wifi compatibili HUBSAN.



Indicatori led

L'H501M ha 4 LED; i LED anteriore / frontale sono blu ei LED posteriori sono rossi. Le indicazioni di stato dei LED sono definite come segue:

Fuzioni	Stato indicazioni LED
Accensione	I 4 led si illuminano alternandosi
Calibrazione bussola	Calib. Compass 1: I 4 led lampeggiano in modo orario.
	Calib. Compass 2: I led lampeggiano a coppia alternandosi
Calibrazione orizzontale	I led lampeggiano insieme
calibrazione	I led lampeggiano in senso orario uno per volta
In volo	Tutti i 4 led restano accesi in modo fisso
Batteria scarica	I 2 led anteriori blu restano fissi, mentre i due led rossi posteriori lampeggiano molto velocemente
Perdita segnale di volo	Tutti e 4 I led lampeggiano lentamente
Headless mode	I 2 led anteriori blu lampeggiano, mentre i 2 posteriori restano fissi
Premendo in modo prolungato il pulsante foto è possibile spegnere I led	

1. Gli aeromobili e i dispositivi mobili non sono accoppiati

① Verificare che l'utilità WIFI sul dispositivo mobile sia attiva e che tutti i dati (ad es. 4G, LTE) siano spenti.

② Riavviare l'aereo scollegandolo e ricollegandolo dalla sua batteria.

2. Segnale GPS debole o inesistente / pochi o nessun satellite GPS

Assicurati che l'aereo non sia all'interno o tra gli edifici. Si prega di portare l'aereo all'aperto per ricevere i satelliti GPS / segnale.

3. La modalità Seguimi non funziona

① Controllare che l'aereo sia in modalità GPS (Follow me non funzionerà senza di esso).

② Verificare che l'aeromobile abbia superato il test di precisione GPS (Follow Me non funzionerà se salti o meno questo passaggio).

③ Assicurarsi che l'aereo abbia ancora almeno il 25% della sua potenza residua.

4. L'aereo non ritorna al punto di partenza

Quando l'aereo decolla, assicurati che l'aereo abbia ricevuto 6 o più satelliti.

5. L'aereo continua a perdere i satelliti GPS o i satelliti GPS scendono a 0 in modo irregolare Controllare se ci sono fonti di interferenza del segnale ad alta frequenza intorno all'aereo (come linee ad alta tensione, torri di trasmissione del segnale, ecc.).

6. L'alimentazione dell'aereo / video è tremolante / tremolante

① Controllare se le eliche degli aerei sono deformate o rotte. Si prega di sostituirli.

② Controllare che tutte le viti del corpo dell'aeromobile siano saldamente in posizione.

③ Controllare se gli alberi motore sono rotti o deformati. I motori devono essere sostituiti se il

gli alberi sono in condizioni anomale.

Disclaimer & Warning

All users must read product operating instructions as well as this liability disclaimer before using any Hubsan product. By using a Hubsan product(s), users are accepting the terms and conditions of Hubsan liability and operational guidelines. This product is not suitable for minors under 14 years of age. While operating a Hubsan product(s), users also accept all liability and responsibility for their own behavior, actions as well as any consequences resulting thereof while using a Hubsan product(s). These products may only be used for purposes that are proper and in accordance with local regulations, terms and any applicable policies/guidelines Hubsan may make available. Users agree to comply with these terms and conditions, along with any and all relevant policies/guidelines set forth by Hubsan.

Instructions

Some product flight functions are restricted in certain areas. Once you use this product, you are deemed to have read carefully the relevant ICAO regulations, local airspace control provisions and the regulations governing UAVs. You assume all liability for any non-compliance with the foregoing, are responsible for the consequences for your actions as well as any indirect and/or direct liability that arises as a result of these limitations.

Flight environment requirements

- (1) Select an open environment devoid of high rise buildings and tall obstructions (such as trees and poles). Near buildings and obstacles, flight control signals and GPS signals can be severely weakened; GPS functions such as GPS mode and Return to Home may not function properly.
- (2) Do not fly in bad weather conditions (such as in wind, rain or fog).
- (3) Fly the drone in ambient temperatures of 0-40 °C.
- (4) When flying, please stay away from obstructions, crowds, high voltage lines, trees, water, etc.
- (5) To avoid remote control signal interference, do not fly in complex electromagnetic environments (such as venues with radio stations, power plants and towers).
- (6) The aircraft cannot be used in or near the Arctic circle or Antarctica.
- (7) Do not fly in no fly zones.
- (8) Do not operate the aircraft near high pressure lines, airports or areas with severe magnetic interference.

Limitation of Liability

Hubsan accepts no liability for damages, injuries or any legal responsibilities incurred directly or indirectly from the use of Hubsan products under the following conditions:

1. Damages, injuries or any legal responsibilities incurred when users are drunk, under the influence of drugs or anesthesia, dizzy, fatigued, nauseous and/or affected by other conditions both physical and mental that could impair sound judgment and/or personal ability.
2. Subjective misjudgment and/or intentional mis-operation of products.
3. Any and all mental damage, trauma, impairment, illness, compensation caused/solicited by accidents involving Hubsan products.
4. Product operation in no-fly zones (i.e. natural reserves).
5. Malfunctions or problems caused by modification, refit, replacement or use with non-Hubsan accessories/parts, failure to follow the guidance of the manual in assembly or operation.
6. Damages, injuries or any legal responsibilities caused by mechanical failures due to natural wear and tear (aircraft flight time clocking in 100 hours or above), corrosion, aging hardware, etc.
7. Continued flight after low voltage protection alarms are triggered.
8. Knowingly flying aircraft under abnormal conditions (such as when water, oil, soil, sand or other unknown material are inside the X4, the aircraft and/or transmitter are incompletely assembled, the main components have obvious faults, obvious defect or missing accessories, etc).
9. Flying in the following situations and/or environments: areas with magnetic interference (such as high voltage lines, power stations, broadcasting towers and mobile base stations), radio interference, government regulated no-fly zones, if the pilot loses sight of the X4, suffers from poor eyesight or is otherwise unsuited for operating Hubsan products.
10. Aircraft use in or exposure to bad weather, such as a rain, wind, snow, hail, lightning, tornadoes and hurricanes.
11. Products are involved in/exposed to collisions, fire, explosions, floods, tsunamis, manmade and/or natural structure collapses, ice, avalanches, debris, landslides, earthquakes, etc.
12. The acquisition, through use of Hubsan products (specifically but not limited to aircraft), of any data, audio, video that results in infringement of law and/or rights.
13. Misuse and/or alteration of batteries, product/aircraft circuits, hardware protections (including protection circuits), RC model and battery chargers.
14. Any malfunction of equipment or accessory, including memory cards, that results in the failure of an image or video to be recorded or to be recorded in a way that is machine readable.
15. Users who engage in reckless, unsafe flying (with or without sufficient training).
16. Noncompliance with precautions, instructions, information and operation guidelines/methods given through official Hubsan website announcements, product quick start guides, user manuals, etc.

17. Other losses, damages, or injuries that are not within the boundaries of Hubsan responsibility.

RISK OF EXPLOSION IF BATTERY IS REPLACED BY AN INCORRECT TYPE.

DISPOSE OF USED BATTERIES ACCORDING TO THE LOCAL REGULATIONS.

HAZARDOUS MOVING PARTS KEEP FINGERS AND OTHER BODY PART AWAY.

Declaration of Conformity

Hereby, SHENZHEN HUBSAN TECHNOLOGY CO., LTD.,

declares this product is in compliance with the essential requirements and other relevant provisions of Directive 2014/53/EU. A copy of the original Declaration of Conformity can be obtained at the following address: SHENZHEN NANSHAN SOFTWARE INDUSTRY BASE 1C, 13/F

This product bears the selective sorting symbol for waste electrical and electronic equipment (WEEE). This means that this product must be handled pursuant to European Directive 2012/19/EU in order to be recycled or dismantled to minimize its impact on the environment.

For further information, please contact your local or regional authorities. Electronic products not included in the selective sorting process are potentially dangerous for the environment and human health due to the presence of hazardous substances.

FCC INFORMATION

This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device, pursuant to Part 15 of the FCC Rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation. This equipment generates, uses, and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this equipment does cause harmful interference to radio or television reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one or more of the following measures:

- Reorient or relocate the receiving antenna.
- Increase the separation between the equipment and receiver.

- Connect the equipment into an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- Consult the local dealer or an experienced radio/TV technician for help.

Changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

This device complies with Part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions: (1) this device may not cause harmful interference, and (2) this device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

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.



Product Name: X4 AIR BASIC EDITION
Company: Shenzhen Hubsan Technology Co., Ltd.
Address: 13th Floor, Block 1, Tower C, Software Industry Base,
Xuefu Road, Nanshan District, Shenzhen, China.
Email: service@hubsan.com



Haftungsausschluss und Warnung

Bitte lesen und beachten Sie vor Inbetriebnahme Ihres Hubsan-Produktes die Bedienungsanleitung und diesen Haftungsausschluss. Mit der Benutzung eines Hubsan-Produktes akzeptieren Sie die Haftungs- und Betriebsrichtlinien von Hubsan. Dieses Produkt ist nicht für Personen unter 14 Jahren geeignet. Mit dem Betrieb eines Hubsan-Produkts übernehmen die Benutzer jegliche Haftung und Verantwortung für ihr eigenes Verhalten, Handlungen sowie den daraus resultierenden Folgen. Dieses Produkt darf nur für angemessene Zwecke und in Übereinstimmung mit lokalen Gesetzen, Bedingungen und allen Richtlinien, die Hubsan zur Verfügung stellt benutzt werden. Benutzer stimmen zu, diese Bedingungen sowie alle relevanten Richtlinien / Richtlinien von Hubsan zu akzeptieren.

Anleitung

Einige Produktfunktionen sind in bestimmten Bereichen eingeschränkt. Sobald Sie dieses Produkt verwenden, gelten die einschlägigen ICAO-Vorschriften, die lokalen Luftraumkontrollbestimmungen und die Vorschriften für unbemannte Flugobjekte als sorgfältig gelesen. Sie übernehmen die volle Verantwortung für die Nichteinhaltung des Vorstehenden, sind verantwortlich für die Folgen ihres Handelns, sowie für die mittelbare und / oder unmittelbare Haftung, die sich aus diesen Beschränkungen ergeben.

Anforderung an die Flugumgebung

- (1) Wählen Sie eine offene Umgebung ohne Hochhäuser und große Hindernisse (wie z.B. Bäume und Hochspannungsmasten). In der Nähe von Gebäuden und Hindernissen können Fernsteuerungs- und GPS-Signale stark geschwächt werden, sodass GPS-Funktionen wie GPS-Hold-Modus und Return To Home möglicherweise nicht richtig funktionieren.
- (2) Fliegen Sie nicht bei schlechten Wetterbedingungen (wie z.B. Wind, Regen oder Nebel).
- (3) Fliegen Sie die Drohne bei Umgebungstemperaturen zwischen 0 und 40 ° C.
- (4) Bleiben Sie während des Fluges von Hindernissen, Menschenmengen, Hochspannungsleitungen, Bäumen, Wasser usw. fern.
- (5) Um Interferenzen mit Fernbedienungssignalen zu vermeiden, sollten Sie nicht in Umgebungen fliegen, die eine hohe Konzentration von elektromagnetischen Feldern beherbergen (z. B. an Veranstaltungsorten mit Radiostationen, Kraftwerken und Türmen).
- (6) Das Fluggerät darf nicht am oder in der Nähe des Polarkreises oder der Antarktis eingesetzt werden.
- (7) Fliegen Sie nicht in Flugverbotszonen.
- (8) Betreiben Sie das Luftfahrzeug nicht in der Nähe von Hochdruckleitungen, Flughäfen oder Gebieten mit starken magnetischen Störungen.

Haftungsbeschränkung

Hubsan übernimmt keine Haftung für Schäden, Verletzungen oder rechtliche Verpflichtungen, die direkt oder indirekt aus der Verwendung von Hubsan-Produkten unter den folgenden Bedingungen entstehen:

1. Schäden, Verletzungen oder gesetzliche Verpflichtungen, die auftreten, wenn Benutzer betrunken, unter dem Einfluss von Drogen oder Betäubungsmitteln, schwindlig, erschöpft, von Übelkeit und / oder von anderen körperlichen und geistigen Beeinträchtigungen betroffen sind, die das Urteilsvermögen und / oder die persönlichen Fähigkeiten einschränken könnten.
2. Subjektive Fehleinschätzung und / oder vorsätzliche Fehlbedienung von Produkten.
3. Alle psychischen Schäden, Traumata, Beeinträchtigungen, Krankheiten, Entschädigungen durch Unfälle mit Hubsan-Produkten.
4. Produktbetrieb in Flugverbotszonen (z.B. Naturschutzgebieten).
5. Fehlfunktionen oder Problemen, die durch Modifizierung, Nachrüstung, Austausch oder Verwendung mit Nicht-Hubsan-Zubehörteilen verursacht wurden, sowie Nichtbeachtung der Anleitung in Montage oder Betrieb.
6. Schäden, Verletzungen oder gesetzliche Verpflichtungen, die durch mechanisches Versagen aufgrund natürlicher Abnutzung (Flugzeit von 100 Stunden oder mehr), Korrosion, Alterung der Hardware usw. verursacht werden.
7. Weiterflug, nachdem die Akkustandswarnung ausgelöst wurde.
8. Beabsichtigter Flug unter abnormalen Bedingungen (z. B. wenn sich Wasser, Öl, Erde, Sand oder anderes unbekanntes Material im X4 befindet, die Drohne und / oder die Fernsteuerung unvollständig zusammengebaut sind, die Hauptkomponenten offensichtliche Mängel aufweisen, fehlendes Zubehör, usw.).
9. Fliegen in den folgenden Situationen und / oder Umgebungen: Bereiche mit magnetischen Störungen (wie Hochspannungsleitungen, Kraftwerke, Sendetürme und mobile Basisstationen), Funkstörungen, staatlich geregelte Flugverbotszonen, wenn der Pilot den X4 aus den Augen verliert oder unter Sehschwäche leidet oder für den Einsatz von Hubsan-Produkten nicht geeignet ist.
10. Verwendung oder Einsatz von Fluggeräten bei schlechtem Wetter wie Regen, Wind, Schnee, Hagel, Gewitter, Tornados und Orkanen.
11. Produkte, die in Kollisionen, Feuer, Explosionen, Überschwemmungen, Tsunamis, künstlichen und / oder natürlichen Strukturzusammenbrüchen, Eis, Lawinen, Geröll, Erdbeben, Erdbeben usw. verwickelt sind.
12. Der Erwerb von Daten, Audio, Video, die durch die Verwendung von Hubsan-Produkten (insbesondere, aber nicht beschränkt auf Luftfahrzeuge) zu Verstößen gegen Gesetze und / oder Rechte führen.
13. Missbrauch und / oder Veränderung von Akkus, Produkt- / Flugzeugschaltkreisen, Hardwareschutz (einschließlich Schutzschaltungen), RC-Modell und Batterieladegeräten.
14. Fehlfunktionen von Geräten oder Zubehör, einschließlich Speicherkarten, die dazu führen, dass ein Bild oder ein Video nicht mehr aufgezeichnet oder auf eine maschinenlesbare Weise aufgezeichnet werden kann.
15. Benutzer, die rücksichtslos oder unsicher (mit oder ohne ausreichendes Training) fliegen.
16. Nichteinhaltung von Vorsichtsmaßnahmen, Anweisungen, Informationen und Betriebsrichtlinien / Methoden, die auf offiziellen Ankündigungen der Hubsan-Website, Produktschnellstartanleitungen, Benutzerhandbüchern usw. angegeben sind.

17. Andere Verluste, Schäden oder Verletzungen, die nicht innerhalb der Grenzen der Hubsan-Verantwortung liegen.

EXPLOSIONSGEFAHR WENN EIN FALSCHER AKKUTYP ANGESCHLOSSEN WIRD

GEBRAUCHTE AKKUS MÜSSEN GEMÄSS DEN ÖRTLICHEN VORSCHRIFTEN ENSORGT WERDEN

FINGER UND ANDERE KÖRPERTEILE VON BEWEGLICHEN TEILEN FERNHALTEN! VERLETZUNGSGEFAHR!

Konformitätserklärung

Hiermit erklärt SHENZHEN HUBSAN TECHNOLOGY CO., LTD., dass dieses Produkt den grundlegenden Anforderungen und anderen relevanten Bestimmungen der Richtlinie 2014/53 / EU entspricht. Eine Kopie der Original-Konformitätserklärung kann unter der folgenden Adresse angefordert werden: SHENZHEN NANSHAN SOFTWARE INDUSTRY BASE 1C, 13 / F. Dieses Produkt trägt das selektive Sortiersymbol für Elektro- und Elektronik-Altgeräte (WEEE). Dies bedeutet, dass dieses Produkt gemäß der europäischen Richtlinie 2012/19 / EU behandelt werden muss, um es zu recyceln oder zu demontieren, um seine Auswirkungen auf die Umwelt zu minimieren. Für weitere Informationen wenden Sie sich bitte an Ihre lokalen oder regionalen Behörden. Elektronische Produkte, die nicht im selektiven Sortierprozess enthalten sind, sind aufgrund des Vorhandenseins gefährlicher Stoffe für die Umwelt und die menschliche Gesundheit potenziell gefährlich.

FCC INFORMATION

Dieses Gerät wurde getestet und entspricht den Grenzwerten für ein digitales Gerät der Klasse B gemäß Teil 15 der FCC-Bestimmungen. Diese Grenzwerte sollen einen vernünftigen Schutz gegen schädliche Störungen in einer Wohninstallation bieten. Dieses Gerät erzeugt und verwendet Hochfrequenzenergie und kann diese abstrahlen. Wenn es nicht in Übereinstimmung mit den Anweisungen installiert und verwendet wird, kann es Funkstörungen verursachen. Es gibt jedoch keine Garantie dafür, dass in einer bestimmten Installation keine Störungen auftreten. Wenn dieses Gerät den Radio- oder Fernsehempfang beeinträchtigt, was durch Ein- und Ausschalten des Geräts festgestellt werden kann, wird der Benutzer aufgefordert, die Störung durch eine oder mehrere der folgenden Maßnahmen zu beheben:

- Richten Sie die Empfangsantenne neu aus oder verlegen Sie diese.
- Vergrößern Sie die Entfernung zwischen Gerät und Empfänger.

• Schließen Sie das Gerät an eine Steckdose an, die nicht an den Stromkreis des Empfängers angeschlossen ist.

• Wenden Sie sich an den Händler vor Ort oder an einen erfahrenen Radio-/ Fernsehtechniker.

Änderungen oder Modifikationen, die nicht ausdrücklich von der für die Konformität verantwortlichen Partei genehmigt wurden, können dazu führen, dass die Betriebserlaubnis des Gerätes erlischt. Dieses Gerät entspricht Teil 15 der FCC-Regeln. Der Betrieb unterliegt den folgenden zwei Bedingungen: (1) Dieses Gerät darf keine funktechnischen Störungen verursachen, und (2) dieses Gerät muss jegliche empfangene Störung akzeptieren, einschließlich Störungen, die einen unerwünschten Betrieb verursachen können.

Elektrische und elektronische Geräte, die mit Batterien geliefert werden (einschließlich interner Batterien)

WEEE-Richtlinie und Produktentsorgung

Am Ende seiner Lebensdauer sollte dieses Produkt nicht als Haushalts- oder Restabfall behandelt werden. Es sollte der zuständigen Sammelstelle für das Recycling von Elektro- und Elektronikgeräten übergeben oder zur Entsorgung an den Lieferanten zurückgegeben werden.

Interne / mitgelieferte Batterien.

Dieses Symbol auf der Batterie zeigt an, dass die Batterie getrennt gesammelt werden muss.

Diese Batterie ist für die getrennte Sammlung an einer geeigneten Sammelstelle konzipiert.



Produktname: X4 AIR BASIC EDITION

Firma: Shenzhen Hubsan Technology Co., Ltd.

Adresse: 13th Floor, Block 1, Tower C, Software Industry Base,
Xuefu Road, Nanshan District, Shenzhen, China.

Email: service@hubsan.com



Handbuch

Disclaimer et Avertissement

Tous les utilisateurs doivent lire les instructions d'utilisation du produit ainsi que ce disclaimer avant d'utiliser tout produit Hubsan. En utilisant un (des) produit (s) Hubsan, les utilisateurs acceptent les termes et conditions de la responsabilité et des directives opérationnelles de Hubsan. Ce produit ne convient pas aux mineurs de moins de 14 ans. Lors de l'utilisation d'un (des) produit (s) Hubsan, les utilisateurs acceptent également toute responsabilité et la responsabilité de leur propre comportement, de leurs actions ainsi que des conséquences qui en découlent lors de l'utilisation d'un (des) produit (s) Hubsan. Ces produits peuvent uniquement être utilisés à des fins appropriées et conformément aux réglementations locales, aux conditions et aux politiques / directives applicables que Hubsan peut mettre à disposition. Les utilisateurs acceptent de se conformer à ces termes et conditions ainsi qu'à toutes les politiques / directives pertinentes définies par Hubsan.

Instructions

Certaines fonctions de vol de produits sont limitées dans certaines zones. Une fois que vous utilisez ce produit, vous êtes censé avoir lu attentivement les règlements pertinents de l'ICAO, les dispositions de contrôle de l'espace aérien local et les règlements régissant les UAVs. Vous assumez toute responsabilité pour toute non-conformité avec ces règlements, responsables des conséquences de vos actions ainsi que de toute responsabilité indirecte et / ou directe qui résulterait de ces limitations.

Conditions d'environnement de vol

- (1) Sélectionnez un environnement ouvert dépourvu de bâtiments et d'obstacles (tels que des arbres et pôles). Près des bâtiments et des obstacles, les signaux de contrôle de vol et les signaux GPS peuvent être sévèrement affaibli; Les fonctions GPS telles que le mode GPS et Retour automatique peuvent ne fonctionner pas correctement.
- (2) Ne pas voler dans de mauvaises conditions météorologiques (par vent, pluie ou brouillard).
- (3) Voler le drone à des températures ambiantes de 0-40 °C.
- (4) Veuillez vous tenir à l'écart des obstructions, des foules, des lignes à haute tension, des arbres, de l'eau, etc.
- (5) Pour éviter l'interférence de signal de la télécommande, ne pas voler dans des environnements électromagnétiques complexes (tels que des lieux avec des stations de radio, des centrales électriques et des tours).
- (6) Le drone ne peut pas être utilisé dans ou à proximité du cercle polaire ou de l'Antarctique.
- (7) Ne volez pas dans des zones d'exclusion aérienne.
- (8) N'utilisez pas l'aéronef à proximité de lignes à haute pression, d'aéroports ou de zones à ingérence.

Limitation de responsabilité

Hubsan décline toute responsabilité en cas de dommages, de blessures ou de toute responsabilité légale découlant directement ou indirectement de l'utilisation des produits Hubsan dans les conditions suivantes:

1. Dommages, blessures ou responsabilités légales encourues lorsque les utilisateurs sont ivres, sous l'influence de drogues ou d'anesthésie, étourdis, fatigués, nauséux et / ou affectés par d'autres conditions physiques et mentales qui pourraient altérer leur jugement et / ou leurs capacités personnelles.
2. Jugement subjectif et / ou mauvaise utilisation intentionnelle des produits.
3. Tous les dommages mentaux, traumatismes, déficiences, maladies, compensations causées / sollicitées par des accidents impliquant des produits Hubsan.
4. Fonctionnement du produit dans les zones d'exclusion aérienne (c'est-à-dire les réserves naturelles).
5. Dysfonctionnements ou problèmes causés par une modification, un remplacement ou une utilisation avec des accessoires / pièces non-Hubsan, le non-respect des instructions du manuel lors du montage ou de l'utilisation.
6. Dommages, blessures ou responsabilités légales causées par des défaillances mécaniques dues à l'usure naturelle (temps de vol de l'avion de 100 heures ou plus), corrosion, matériel de vieillissement, etc.
7. Le vol continu après que les alarmes de protection à basse tension sont déclenchées.
8. Piloter sciemment des aéronefs dans des conditions anormales (comme de l'eau, de l'huile, du sol, du sable ou d'autres matériaux inconnus), l'avion et / ou l'émetteur sont incomplètement assemblés, les composants principaux présentent des défauts évidents, des défauts évidents ou des accessoires manquants ,etc).
9. Vol dans les situations et / ou environnements suivants: zones avec des interférences magnétiques (lignes à haute tension, centrales électriques, tours de radiodiffusion et stations de base mobiles), interférences radio, zones d'interdiction de vol réglementées par le gouvernement, si le pilote si le pilote perd la vue du X4, souffre d'une mauvaise vue ou est autrement inadapté à l'utilisation des produits Hubsan.
10. Drone utilisés ou exposés aux intempéries, comme la pluie, le vent, la neige, la grêle, l'éclairage, les tornades et les ouragans.
11. Les produits sont impliqués / exposés à des collisions, incendies, explosions, inondations, tsunamis, effondrements d'origine humaine et / ou naturelle, glace, avalanches, débris, glissements de terrain, tremblements de terre, etc.
12. L'acquisition, à travers l'utilisation des produits Hubsan (spécifiquement mais non exclusivement drone), de toute donnée, audio, vidéo qui entraîne une violation de la loi et / ou des droits.
13. Mauvais usage et / ou altération des batteries, circuits de produits / aéronefs, protections matérielles (y compris les circuits de protection), modèle RC et chargeurs de batterie.
14. Tout dysfonctionnement de l'équipement ou de l'accessoire, y compris les cartes mémoire, entraîne l'échec de l'enregistrement ou de l'enregistrement d'une image ou d'une vidéo d'une manière lisible par machine.
15. Les utilisateurs qui se livrent à des vols imprudents et dangereux (avec ou sans entraînement suffisant).
16. Non-respect des précautions, instructions, informations et directives / méthodes d'exploitation données par les annonces officielles du site Hubsan, les guides de démarrage rapide du produit, les manuels d'utilisation, etc.
17. Autres pertes, dommages ou blessures qui ne sont pas dans les limites de la responsabilité de Hubsan.

RISQUE D'EXPLOSION SI LA BATTERIE EST REMPLACÉE PAR UN TYPE INCORRECT.
JETER LES BATTERIES USAGÉES SELON LES RÈGLEMENTS LOCAUX.

LES PIÈCES MOBILES DANGEREUSES GARDER LES DOIGTS ET LE CORPS À L'ÉCART.

Déclaration de conformité

Par la présente, SHENZHEN HUBSAN TECHNOLOGY CO., LTD.,

déclare que ce produit est conforme aux exigences essentielles et autres dispositions pertinentes de la directive 2014/53/EU. Une copie de la déclaration de conformité originale peut être obtenue à l'adresse suivante: 13th Floor, Bldg 1C, SHENZHEN NANSHAN

SOFTWARE INDUSTRY BASE, Xuefu Road, Nanshan District, Shenzhen, China

Ce produit porte le symbole du tri sélectif des déchets d'équipements électriques et électroniques (WEEE). Cela signifie que ce produit doit être manipulé conformément à la directive européenne 2012/19/EU pour recycler ou démonter afin de minimiser son impact sur l'environnement.

Pour plus d'informations, veuillez contacter vos autorités locales ou régionales. Les produits électroniques non inclus dans le processus de tri sélectif sont potentiellement dangereux pour l'environnement et la santé humaine en raison de la présence de substances dangereuses.

FCC INFORMATION

Cet équipement a été testé et jugé conforme aux limites de classe B pour un appareil numérique, conformément aux règles de la partie 15 de la FCC. Ces limites visent à fournir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans une installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et émet des énergies de radiofréquence, si non installé ou utilisé conformément aux instructions, il peut causer des interférences nuisibles aux communications de radio. Cependant, il n'y a aucune garantie que l'interférence ne se produira pas dans une condition d'installation particulière. L'utilisateur peut examiner si cet appareil provoque des interférences nuisibles à la réception de radio ou de télévision en allumant et fermant cet appareil. Veuillez prendre une ou des mesures suivantes afin d'éliminer les interférences:

- Réorienter ou remonter l'antenne de réception.
- Augmenter la distance entre l'équipement et le récepteur.

13. Mauvais usage et / ou altération des batteries, circuits de produits / aéronefs, protections matérielles (y compris les circuits de protection), modèle RC et chargeurs de batterie.

14. Tout dysfonctionnement de l'équipement ou de l'accessoire, y compris les cartes mémoire, entraîne l'échec de l'enregistrement ou de l'enregistrement d'une image ou d'une vidéo d'une manière lisible par machine.

15. Les utilisateurs qui se livrent à des vols imprudents et dangereux (avec ou sans entraînement suffisant).

16. Non-respect des précautions, instructions, informations et directives / méthodes d'exploitation données par les annonces officielles du site Hubsan, les guides de démarrage rapide du produit, les manuels d'utilisation, etc.

17. Autres pertes, dommages ou blessures qui ne sont pas dans les limites de la responsabilité de Hubsan.

RISQUE D'EXPLOSION SI LA BATTERIE EST REMPLACÉE PAR UN TYPE INCORRECT.

JETER LES BATTERIES USAGÉES SELON LES RÈGLEMENTS LOCAUX.

LES PIÈCES MOBILES DANGEREUSES GARDER LES DOIGTS ET LE CORPS À L'ÉCART.

Déclaration de conformité

Par la présente, SHENZHEN HUBSAN TECHNOLOGY CO., LTD.,

déclare que ce produit est conforme aux exigences essentielles et autres dispositions pertinentes de la directive 2014/53/EU. Une copie de la déclaration de conformité originale peut être obtenue à l'adresse suivante: 13th Floor, Bldg 1C, SHENZHEN NANSHAN SOFTWARE INDUSTRY BASE, Xuefu Road, Nanshan District, Shenzhen, China

Ce produit porte le symbole du tri sélectif des déchets d'équipements électriques et électroniques (WEEE). Cela signifie que ce produit doit être manipulé conformément à la directive européenne 2012/19/EU pour recycler ou démonter afin de minimiser son impact sur l'environnement.

Pour plus d'informations, veuillez contacter vos autorités locales ou régionales. Les produits électroniques non inclus dans le processus de tri sélectif sont potentiellement dangereux pour l'environnement et la santé humaine en raison de la présence de substances dangereuses.

FCC INFORMATION

Cet équipement a été testé et jugé conforme aux limites de classe B pour un appareil numérique, conformément aux règles de la partie 15 de la FCC. Ces limites visent à fournir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans une installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et émet des énergies de radiofréquence, si non installé ou utilisé conformément aux instructions, il peut causer des interférences nuisibles aux communications de radio. Cependant, il n'y a aucune garantie que l'interférence ne se produira pas dans une condition d'installation particulière.

- Branchez l'appareil dans une prise de courant sur un circuit différent avec le récepteur
- Consulter le revendeur local ou un technicien expérimenté sur radio / TV.

Si l'utilisateur effectue des changements ou des modifications non approuvés par la partie responsable, l'autorisation de l'utilisateur à utiliser l'équipement pourrait être annulée. Cet appareil est conforme aux règles de la partie 15 de la FCC. L'opération doit conformer aux deux conditions suivantes:

- (1) ce dispositif ne cause pas des interférences nuisibles et.
- (2) cet appareil doit accepter toute interférence, y compris les interférences qui cause peut-être une opération accidentelle.

Les équipements électriques et électroniques sont équipés des batteries (y compris la batterie interne)

WEEE Directive & Traitement du produit

A la fin de sa durée de service, ce produit ne doit pas être traité comme des déchets ménagers ou généraux. Il devrait être remis au point de collecte pour le recyclage des équipements électriques, ou retourner au fournisseur pour l'élimination.

Batterie interne / fournie

Ce symbole sur la batterie indique que la batterie doit être collectée séparément.

La batterie est conçue pour la collecte séparée dans un point de collecte approprié.



Nom du produit: X4 WAYPOINTS FPV
Product Standard Number: Q/HBS 001-2017
Vendeur: Shenzhen Hubsan Technology Co., Ltd
Address: 13th Floor, Block 1, Tower C, Software Industry
Base, Xuefu Road, Nanshan District, Shenzhen, China.
Email: service@hubsan.com



Manuel D'utilisateur

Descargo de responsabilidad y advertencia

Todos los usuarios deben leer las instrucciones de funcionamiento del producto, así como este descargo de responsabilidad antes de utilizar cualquier producto de Hubsan. Al usar un producto(s) de Hubsan, los usuarios aceptan los términos y condiciones de la responsabilidad de Hubsan y las pautas operacionales. Este producto no es adecuado para menores de 14 años. Al operar un producto(s) de Hubsan, los usuarios también aceptan toda la responsabilidad y responsabilidad por su propio comportamiento, acciones y cualquier consecuencia que resulte de ello al usar un producto(s) de Hubsan. Estos productos solo se pueden usar para fines que sean adecuados y de acuerdo con las reglamentaciones locales, los términos y las políticas / pautas aplicables que Hubsan pueda poner a su disposición. Los usuarios aceptan cumplir con estos términos y condiciones, junto con todas las políticas / pautas relevantes establecidas por.

Instructions

Algunas funciones de vuelo del producto están restringidas en ciertas áreas. Una vez que usa este producto, se considera que ha leído detenidamente las reglamentaciones pertinentes de la OACI, las disposiciones de control del espacio aéreo local y las regulaciones que rigen los UAV. Usted asume toda la responsabilidad por cualquier incumplimiento de la anterior, son responsables de las consecuencias de sus acciones, así como de cualquier acción indirecta y / o responsabilidad directa que surge como resultado de estas limitaciones.

Flight environment requirements

- (1) Seleccione un entorno abierto desprovisto de edificios altos y obstrucciones altas (como árboles y postes). Cerca de edificios y obstáculos, las señales de control de vuelo y las señales de GPS pueden verse gravemente debilitadas; Las funciones de GPS como el modo GPS y Volver a inicio ("Return to Home") pueden no funcionar correctamente.
- (2) No vuele en malas condiciones climáticas (como viento, lluvia o niebla).
- (3) Vuele el dron a temperatura ambiente de 0-40 °C.
- (4) Al volar, manténgase alejado de obstrucciones, multitudes, líneas de alto voltaje, árboles, agua, etc.
- (5) Para evitar la interferencia en la señal de control remoto, no vuele en entornos electromagnéticos complejos (como lugares con estaciones de radio, centrales eléctricas y torres).
- (6) La aeronave no puede ser utilizada en o cerca del círculo polar ártico o la Antártida.
- (7) No vuele en zonas prohibidas o restringidas.
- (8) No utilice la aeronave cerca de líneas de alta presión, aeropuertos o áreas con interferencia magnética severa.

Limitación de responsabilidad

Hubsan no se responsabiliza por daños, lesiones o responsabilidades legales derivadas directa o indirectamente del uso de los productos de Hubsan bajo las siguientes condiciones:

1. Daños, lesiones o cualquier responsabilidad legal incurrida cuando los usuarios están borrachos, bajo la influencia de drogas o anestesia, mareos, fatiga, náuseas y / o afectados por otras condiciones tanto físicas como mentales que pueden perjudicar el buen juicio y / o la capacidad personal.
2. Fallo subjetivo de juicio y / o mal funcionamiento intencional de los productos.
3. Cualquier y todo daño mental, trauma, impedimento, enfermedad, compensación causada / solicitada por accidentes que involucren productos de Hubsan.
4. Operación del producto en zonas de exclusión aérea (p.e. reservas naturales).
5. Mal funcionamiento o problemas causados por la modificación, reacondicionamiento, reemplazo o uso con accesorios / piezas que no sean Hubsan, incumplimiento de las instrucciones del manual en el montaje o la operación.
6. Daños, lesiones o cualquier responsabilidad legal causada por fallas mecánicas debidas al uso y desgaste natural (tiempo de vuelo del avión superior a 100 horas), corrosión, envejecimiento del hardware, etc.
7. Vuelo continuo después de que se activen los avisos de protección de bajo voltaje.
8. Volar aeronaves bajo condiciones anormales con conocimiento (como agua, aceite, tierra, arena u otro material desconocido que pueda entrar en el X4, la aeronave y / o el transmisor están ensamblados de manera incompleta, los componentes principales tienen fallos obvios, defectos obvios o accesorios faltantes , etc.
9. Volar en las siguientes situaciones y / o entornos: áreas con interferencia magnética (como líneas de alta tensión, centrales eléctricas, torres de radiodifusión y estaciones base móviles), interferencia de radio, zonas de prohibición de vuelos reguladas por el gobierno, si el piloto pierde de vista el X4, sufre de problemas de visión o no es adecuado para operar los productos Hubsan.
10. Uso de la aeronave o exposición a mal tiempo, como lluvia, viento, nieve, granizo, iluminación, tornados y huracanes.
11. Los productos están involucrados / expuestos a colisiones, incendios, explosiones, inundaciones, tsunamis, derrumbes de estructuras naturales y / o artificiales, hielo, avalanchas, escombros, deslizamientos de tierra, terremotos, etc.
12. La adquisición, mediante el uso de productos de Hubsan (específicamente, pero no limitado a, la aeronave), de cualquier información, audio o video que resulte en una infracción de la ley y / o los derechos.
13. Mal uso y / o alteración de baterías, circuitos de productos / aeronaves, protecciones de hardware (incluyendo circuitos de protección), modelo RC y cargadores de batería.
14. Cualquier mal funcionamiento del equipo o accesorio, incluidas las tarjetas de memoria, que da como resultado la falla de una imagen o video para grabarse o grabarse de forma legible por máquina.
15. Usuarios que participan en vuelo imprudente e inseguro (con o sin entrenamiento suficiente).
16. Incumplimiento de las precauciones, instrucciones, información y pautas / métodos de operación dados a través de anuncios oficiales en el sitio web de Hubsan, guías de inicio rápido de productos, manuales de usuario, etc.

17. Otras pérdidas, daños o lesiones que no están dentro de los límites de la responsabilidad de Hubsan.

RIESGO DE EXPLOSIÓN SI LA BATERÍA SE REEMPLAZA POR UN TIPO INCORRECTO.

ELIMINE LAS BATERÍAS UTILIZADAS SEGÚN LAS REGULACIONES LOCALES.

PIEZAS MÓVILES PELIGROSAS MANTENGA LOS DEDOS Y OTRAS PARTES DEL CUERPO ALEJADOS.

Declaración de Conformidad

declara que este producto cumple con los requisitos esenciales y otras disposiciones relevantes de la Directiva 2014/53 / UE. Se puede obtener copia de la Declaración de conformidad original en la siguiente dirección: SHENZHEN NANSHAN SOFTWARE INDUSTRY BASE 1C, 13 / F. Este producto lleva el símbolo de clasificación selectiva para equipos eléctricos y electrónicos de desecho (RAEE). Esto significa que debe manejarse de acuerdo con la Directiva Europea 2012/19/UE para ser reciclado o desmantelado para minimizar su impacto en el medio ambiente. Para obtener más información, póngase en contacto con las autoridades locales o regionales. Los productos electrónicos no incluidos en el proceso de clasificación selectiva son potencialmente peligrosos para el medio ambiente y la salud humana debido a la presencia de sustancias peligrosas.

INFORMACIÓN FCC

Este equipo ha sido probado y se determinó que cumple con los límites de un dispositivo digital de Clase B, de conformidad con la Parte 15 de las Reglas de la FCC. Estos límites están diseñados para proporcionar una protección razonable contra interferencias dañinas en una instalación residencial. Este equipo genera, usa y puede irradiar energía de radiofrecuencia y, si no se instala y utiliza de acuerdo con las instrucciones, puede causar interferencias dañinas a las comunicaciones de radio. Sin embargo, no hay garantía de que la interferencia no ocurra en una instalación en particular. Si este equipo causa interferencia dañina a la recepción de radio o televisión, lo que puede determinarse apagando y encendiendo el equipo, se recomienda al usuario que intente corregir la interferencia mediante una o más de las siguientes medidas:

- Reoriente o mueva la antena receptora.
- Incremente la distancia entre el equipo y el receptor.

- Conecte el equipo a una toma de corriente de un circuito diferente al que está conectado el receptor.
- Consulte al distribuidor local o a un técnico experimentado de radio / TV para obtener ayuda.

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

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

Equipos eléctricos y electrónicos que se suministran con baterías (incluidas las baterías internas)

Directiva WEEE & Eliminación del Producto

Al final de su vida útil, este producto no debe tratarse como desperdicio doméstico o general. Debería entregarse al punto de recogida correspondiente para el reciclaje de equipos eléctricos y electrónicos, o devolverse al proveedor para su eliminación.

Baterías internas / suministradas.

Este símbolo en la batería indica que la batería se debe recoger por separado.

La batería está diseñada para recogerse por separado en un punto de recogida apropiado. 

Nombre de producto: X4 AIR BASIC EDITION

Empresa: Shenzhen Hubsan Technology Co., Ltd.

Dirección: 13th Floor, Block 1, Tower C, Software Industry Base,

Xuefu Road, Nanshan District, Shenzhen, China.

Email: service@hubsan.com



Manual de usuario

Attenzione

Tutti gli utenti devono leggere le istruzioni per l'uso del prodotto e questo disclaimer sulle responsabilità prima di utilizzare qualsiasi prodotto Hubsan. Utilizzando un prodotto Hubsan, gli utenti accettano i termini e le condizioni della responsabilità di Hubsan e le linee guida operative. Questo prodotto non è adatto ai minori di 14 anni. Durante il funzionamento di un prodotto Hubsan, gli utenti accettano anche ogni responsabilità e responsabilità per il proprio comportamento, le azioni e le conseguenze che ne derivano durante l'utilizzo di un prodotto (i) Hubsan. Questi prodotti possono essere utilizzati esclusivamente per scopi appropriati e in conformità con le normative, i termini e le linee guida / linee guida applicabili che Hubsan può rendere disponibili. Gli utenti accettano di rispettare questi termini e condizioni, insieme a tutte le politiche / linee guida rilevanti stabilite da Hubsan.

Istruzioni

Alcune funzioni di volo dei prodotti sono limitate in alcune aree. Una volta che si utilizza questo prodotto, si ritiene che abbia letto attentamente i regolamenti ICAO, le disposizioni locali sul controllo dello spazio aereo e le norme che disciplinano gli UAV. L'utente si assume ogni responsabilità per qualsiasi inosservanza di quanto sopra, è responsabile delle conseguenze per le proprie azioni nonché di qualsiasi responsabilità indiretta e / o diretta derivante da tali limitazioni.

Si prega di registrare tutti gli UAV applicabili con la FAA entro 3 giorni lavorativi dalla ricezione dei prodotti sul sito Web sottostante.

<https://registermyuas.faa.gov/>

Per ulteriori informazioni sul prodotto, visitare www.hubsan.com per ulteriori dettagli.

Requisiti per il volo

- (1) Selezionare un ambiente aperto privo di grattacieli e alte ostruzioni (come alberi e pali). Vicino a edifici e ostacoli, i segnali di controllo del volo e i segnali GPS possono essere gravemente indeboliti; Le funzioni GPS come la modalità GPS e Return to Home potrebbero non funzionare correttamente.
- (2) Non volare in condizioni climatiche avverse (come vento, pioggia o nebbia).
- (3) Volare il drone a temperature ambiente di 0-40 C.
- (4) Quando si vola, si prega di stare lontano da ostacoli, folle, linee ad alta tensione, alberi, acqua, ecc.
- (5) Per evitare interferenze del segnale del telecomando, non volare in ambienti elettromagnetici complessi (come luoghi con stazioni radio, centrali elettriche e torri).
- (6) L'H501A non può essere usato all'interno o in prossimità del circolo polare artico o dell'Antartide.
- (7) Non volare nelle no-fly zone.
- (8) Non utilizzare l'aereo in prossimità di linee ad alta pressione, aeroporti o aree con forti interferenze magnetiche.

Limitazioni

Hubsan non si assume alcuna responsabilità per danni, lesioni o responsabilità legali derivanti direttamente o indirettamente dall'utilizzo dei prodotti Hubsan alle seguenti condizioni:

1. Danni, ferite o altre responsabilità legali incontrate quando gli utenti sono ubriachi, sotto l'effetto di droghe o anestesia, capogiri, affaticamento, nausea e / o affetti da altre condizioni sia fisiche che mentali che potrebbero compromettere il buon giudizio e / o l'abilità personale.
2. Valutazione errata soggettiva e / o cattivo funzionamento intenzionale dei prodotti.
3. Tutti i danni mentali, traumi, menomazioni, malattie, indennizzi causati / sollecitati da incidenti che coinvolgono prodotti Hubsan.
4. Operazione del prodotto in no-fly zone (vale a dire le riserve naturali).
5. Malfunzionamenti o problemi causati da modifiche, riparazioni, sostituzioni o utilizzo con accessori / parti non Hubsan, mancata osservanza delle istruzioni del manuale in fase di assemblaggio o funzionamento.
6. Danni, lesioni o qualsiasi responsabilità legale causata da guasti meccanici dovuti a usura naturale (tempo di volo dell'aeromobile in 100 ore o superiore), corrosione, hardware obsoleto, ecc.
7. Volo continuo dopo l'attivazione degli allarmi di protezione da bassa tensione.
8. A bordo dell'aeromobile, intenzionalmente in grado di volare in condizioni anormali (ad esempio quando acqua, olio, terra, sabbia o altro materiale sconosciuto sono all'interno della X4, l'aeromobile e / o il trasmettitore sono assemblati in modo incompleto, i componenti principali hanno difetti evidenti, difetti evidenti o accessori mancanti , eccetera).
9. Volare nelle seguenti situazioni e / o ambienti: aree con interferenze magnetiche (come linee ad alta tensione, centrali elettriche, torri di trasmissione e stazioni base mobili), interferenze radio, zone vietate al volo regolamentate dal governo, se il pilota perde di vista l'X4, soffre di problemi di vista o non è adatto per l'uso dei prodotti Hubsan.
10. Uso o esposizione di velivoli alle intemperie, come pioggia, vento, neve, grandine, illuminazione, trombe d'aria e uragani.
11. I prodotti sono coinvolti / esposti a collisioni, incendi, esplosioni, inondazioni, tsunami, crolli causati dall'uomo e / o dalla struttura naturale, ghiaccio, valanghe, detriti, frane, terremoti, ecc.
12. L'acquisizione, tramite l'uso di prodotti Hubsan (in particolare, ma non limitatamente agli aeromobili), di qualsiasi dato, audio, video che si traduce in violazione della legge e / o dei diritti.
13. Uso improprio e / o alterazione di batterie, circuiti di prodotti / aeromobili, protezioni hardware (compresi i circuiti di protezione), modello RC e caricabatterie.
14. Qualsiasi malfunzionamento dell'apparecchiatura o dell'accessorio, incluse le schede di memoria, che provoca la mancata registrazione di un'immagine o di un video o la registrazione in un modo leggibile dalla macchina.
15. Utenti che effettuano voli spericolati e non sicuri (con o senza addestramento sufficiente).
16. Non conformità con le precauzioni, le istruzioni, le informazioni e le linee guida operative / metodi forniti tramite annunci ufficiali del sito web di Hubsan, guide di avvio rapido del prodotto, manuali utente, ecc.

17. Other losses, damages, or injuries that are not within the boundaries of Hubsan responsibility.

RISCHIO DI ESPLOSIONE SE LA BATTERIA VIENE SOSTITUITA DA UN TIPO ERRATO.

SMALTIRE LE BATTERIE USATE SECONDO LE NORME LOCALI.

PARTI IN MOVIMENTO PERICOLOSE TENERE DITA E ALTRE PARTI DEL CORPO.

Dichiarazione di conformità

Con la presente, SHENZHEN HUBSAN TECHNOLOGY CO., LTD.,

dichiara che questo prodotto è conforme ai requisiti essenziali e alle altre disposizioni pertinenti della direttiva 2014/53 / UE. È possibile ottenere una copia della Dichiarazione di conformità originale al seguente indirizzo: SHENZHEN NANSHAN SOFTWARE INDUSTRY BASE 1C, 13 / F

Questo prodotto reca il simbolo di selezione selettiva per i rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (RAEE). Ciò significa che questo prodotto deve essere maneggiato in conformità con la Direttiva europea 2012/19 / UE al fine di essere riciclato o smantellato per ridurre al minimo il suo impatto sull'ambiente.

Per ulteriori informazioni, si prega di contattare le autorità locali o regionali. I prodotti elettronici non inclusi nel processo di selezione selettiva sono potenzialmente pericolosi per l'ambiente e la salute umana a causa della presenza di sostanze pericolose.

Informazioni FCC

Questa apparecchiatura è stata testata e trovata conforme ai limiti per un dispositivo digitale di Classe B, in conformità alla Parte 15 delle Norme FCC. Questi limiti sono progettati per fornire una protezione ragionevole contro interferenze dannose in un'installazione residenziale. Questa apparecchiatura genera, utilizza e può irradiare energia in radiofrequenza e, se non installata e utilizzata secondo le istruzioni, può causare interferenze dannose alle comunicazioni radio. Tuttavia, non vi è alcuna garanzia che non si verifichino interferenze in una particolare installazione. Se questa apparecchiatura causa interferenze dannose alla ricezione radio o televisiva, che possono essere determinate spegnendo e riaccendendo l'apparecchio, l'utente è incoraggiato a provare a correggere l'interferenza adottando una o più delle seguenti misure:

- Riorientare o riposizionare l'antenna ricevente.
- Aumentare la separazione tra l'apparecchiatura e il ricevitore.

- Collegare l'apparecchiatura a una presa su un circuito diverso da quello a cui è collegato il ricevitore.
- Consultare il rivenditore locale o un tecnico radio / TV esperto per assistenza.

Cambiamenti o modifiche non espressamente approvati dalla parte responsabile della conformità potrebbero annullare l'autorizzazione dell'utente a utilizzare l'apparecchiatura. Questo dispositivo è conforme alla Parte 15 delle Norme FCC. Il funzionamento è soggetto alle seguenti due condizioni: (1) questo dispositivo non può causare interferenze dannose e (2) questo dispositivo deve accettare qualsiasi interferenza ricevuta, incluse le interferenze che potrebbero causare un funzionamento indesiderato.

Apparecchiature elettriche ed elettroniche che sono sostituibili con batterie (incluse batterie interne)

Direttiva WEEE e Smaltimento del prodotto

Alla fine della sua vita utile, questo prodotto non deve essere trattato come rifiuto domestico o generale. Dovrebbe essere consegnato al punto di raccolta applicabile per il riciclaggio di apparecchiature elettriche ed elettroniche o restituito al fornitore per lo smaltimento.

Batterie interne / fornite.

Questo simbolo sulla batteria indica che la batteria deve essere raccolta separatamente.

Questa batteria è progettata per la raccolta differenziata in un punto di raccolta appropriato.



Product name: X4 WAYPOINTS FPV
 Product Standard Number: Q/HBS 001-2017
 Vendor: Shenzhen Hubsan Technology Co., Ltd
 Address: 13th Floor, Block C, Shenzhen Software Industrial
 Base, Xuefu Road, Nanshan District, Shenzhen, Guangdong
 Province, China
 Email: service@hubsan.com



Download the user manual

