

БЕСКОЛЛЕКТОРНЫЙ X4 WIFI

«Краткое руководство»



H501A

Предупреждения о безопасности

Перед использованием внимательно прочитайте данное руководство, а для получения дополнительной информации скачайте инструкцию пользователя на сайте www.hubsan.com или отсканируйте QR-код.

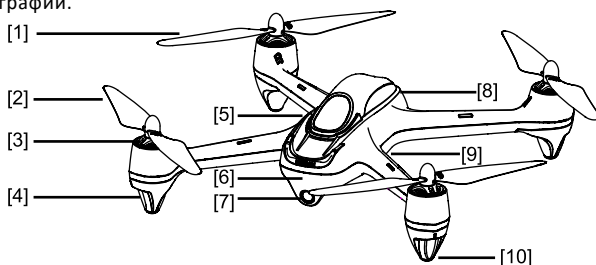


Важное замечание:

1. Это не игрушка! Модель не рекомендована для использования лицам, младше 18 лет.
2. Помните, пропеллеры могут причинить травму.

Квадрокоптер

Квадрокоптер X-Hubsan H501A во время полета может выполнять различные маневры и наделен функциями «следуй за мной» и «автоматический возврат домой». Модель поставляется с многофункциональным передатчиком, который может принимать HD видео и фотографии.



- [1] Пропеллер В [2] Пропеллер А [3] Мотор [4] Светодиод [5] Верхняя часть корпуса
[6] Нижняя часть корпуса [7] Камера 1080P [8] Батарейный отсек [9] Слот TF карты
[10] Резиновые ножки

Передние светодиоды синие;

Задние светодиоды красные.

1. Включение питания: 4 светодиода станут одновременно мигать.

2. Калибровка компаса:

- 1). Горизонтальная калибровка: 4 светодиода мигают по очереди циркулярно.
- 2). Вертикальная калибровка: 4 светодиода мигают попеременно.

3. Горизонтальная калибровка квадрокоптера: 4 светодиода медленно мигают.

4. Калибровка вращения квадрокоптера: 4 светодиода мигают по очереди циркулярно.

5. Полет с GPS: 4 светодиода светятся постоянно.

6. Возврат при низком напряжении: 2 передних светодиода светятся постоянно, а 2 задних светодиода быстро мигают.

7. Потеря сигнала: 2 передних светодиода мигают попеременно, а 2 задних светодиода светятся постоянно.

8. Светодиоды можно отключить длительным нажатием на нижнюю часть триммер газа на передатчике.

Проверка перед полетом

- (1) Убедитесь, что батареи квадрокоптера, передатчика и смарт-устройства полностью заряжены.
- (2) Убедитесь, что пропеллеры установлены правильно и не повреждены.
- (3) Вставьте микро SD карту для записи фото и видео.
- (4) После инициализации связи убедитесь, что моторы работают.

Конфигурации

- Конфигурация 1. Квадрокоптер + Телефон/Планшет
Конфигурация 2. Квадрокоптер + Телефон+Ретранслятор
Конфигурация 3. Квадрокоптер + Передатчик

Введение

Производитель Hubsan разработал приложение, которое совместимо с квадрокоптером X-Hubsan H501A. Вы можете использовать приложение для управления полетом квадрокоптера, фотографирования и видеосъемки, а так же для изменения параметров квадрокоптера. Для оптимальной визуализации рекомендуется летать на модели в пределах 100 метров и использовать смарт-устройство с большим экраном.

Конфигурация 1. Квадрокоптер + Телефон/Планшет

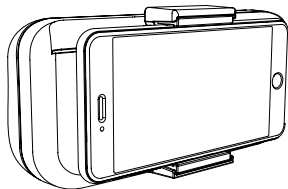
1. Включите питание квадрокоптера;
2. Найдите на устройстве WiFi:
Для iPhone или iPad, пожалуйста, выберите (Settings) > Wi-Fi;
Для Android, пожалуйста, выберите (Settings) > WLAN> W-Fi.
3. Нажмите HUBSAN_H501A_XXXXXX и пароль 12345678. (Пользователь не может изменить пароль).
4. Подключение завершено.
5. Откройте приложение X-Hubsan. Чтобы войти в пользовательский интерфейс для полетов выберите Hubsan H501A.

ВНИМАНИЕ:

В целях безопасности, пожалуйста, после включения приложения Hubsan не используйте смарт-устройство для других целей. Если вы хотите управлять квадрокоптером с помощью другого устройства, пожалуйста, перезагрузите квадрокоптер.

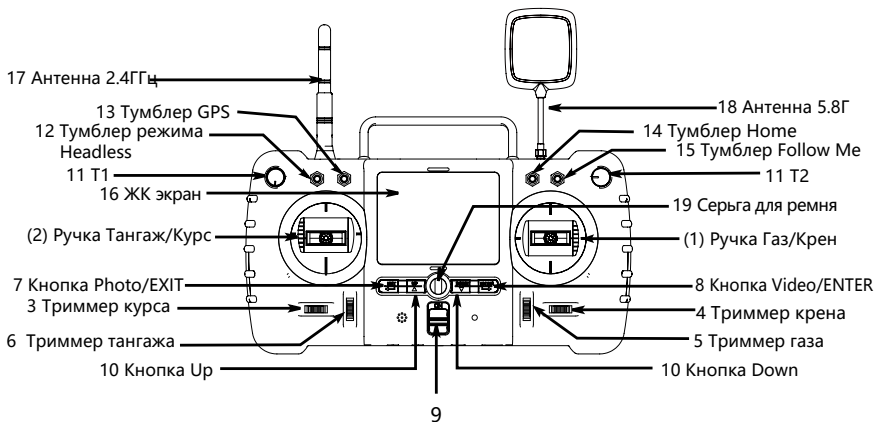
Для получения более подробной информации, пожалуйста, обратитесь к инструкции для приложения.

Конфигурация 2. Квадрокоптер + Телефон/Планшет + Ретранслятор

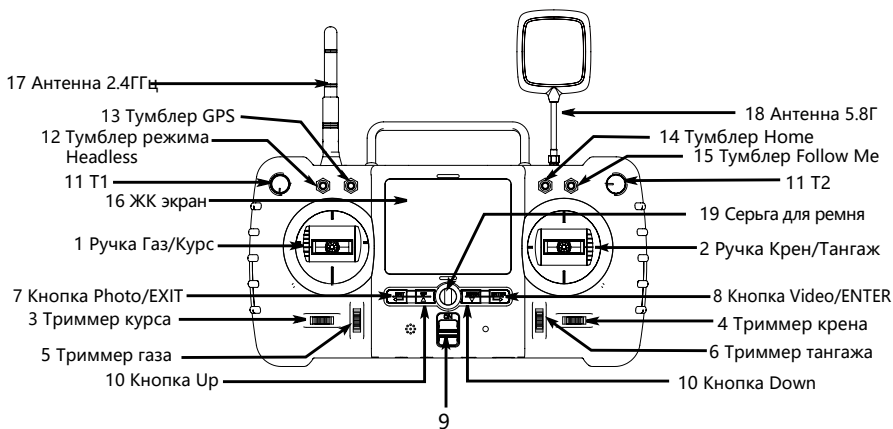


Для получения более подробной информации, пожалуйста, обратитесь к соответствующей инструкции.
(Рекомендуемая максимальная дальность полета: 400 метров)

Конфигурация 3. Квадрокоптер + Передатчик



MODE 1

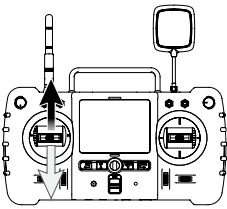
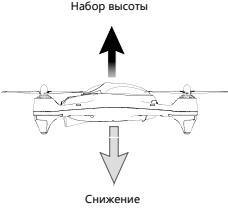
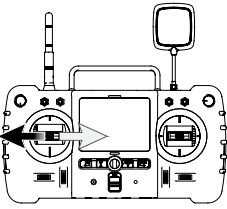
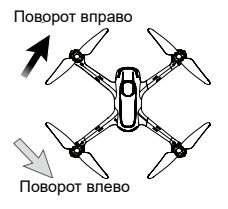
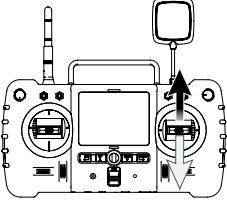
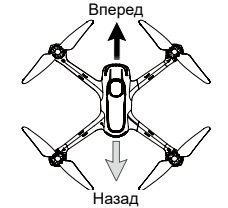


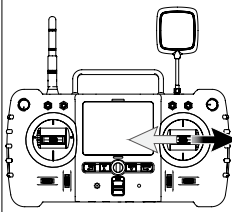

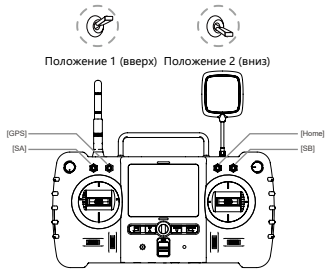
MODE 2

№	Режим/назначение	Функции
1	Ручка газ/ курс	При перемещении этой руки от себя модель набирает высоту, при перемещении ручки на себя – модель снижается. При отклонении этой ручки влево/вправо нос модели вращается против/по часовой стрелке.
2	Ручка Крен/Тангаж	При перемещении этой руки от себя модель наклоняется и летит вперед, при перемещении ручки на себя – модель наклоняется и летит назад. При отклонении этой ручки влево/вправо модель кренится и летит боком влево/вправо.
(1)	Ручка газ/крен	При перемещении этой руки от себя модель набирает высоту, при перемещении ручки на себя – модель снижается. При отклонении этой ручки влево/вправо модель кренится и летит боком влево/вправо.
(2)	Ручка тангаж/курс	При перемещении этой руки от себя модель наклоняется и летит вперед, при перемещении ручки на себя – модель наклоняется и летит назад. При отклонении этой ручки влево/вправо нос модели вращается против/по часовой стрелке.
3	Триммер курса	Служит для устранения дрейфа модели по курсу влево или вправо.
4	Триммер крена	Служит для устранения крена и дрейфа модели боком вправо или влево.
5	Триммер газа	Триммер газа обычно располагается в центре.
6	Триммер тангажа	Служит для устранения дрейфа модели вперед или назад.
7	Кнопка Photo/EXIT	Длительное нажатие - выход из главного меню Короткое нажатие - фотоснимок
8	Кнопка Video/ENTER	Длительное нажатие - вход в главное меню Короткое нажатие - включает запись видео
9	Выключатель питания	При перемещении в положение ON - включает питание передатчика. При перемещении в положение OFF – выключает питание.
10	Кнопки Up/Down	Для выбора параметров.
11	T1, T2	Не задействованы
12	Тумблер режима Headless	При перемещении вверх - режим Headless включен. При перемещении вниз - режим Headless выключен.
13	Тумблер GPS	Переместите вверх, чтобы активировать функцию GPS. Переместите вниз, чтобы отключить функцию GPS.
14	Тумблер Home	Переместите вверх, чтобы включить автоматический возврат домой. Переместите вниз, чтобы выключить функцию возврат домой.
15	Тумблер Follow Me	Когда тумблер расположен в верхнем положении - функция «Следуй за мной» активирована.

16	ЖК экран	Отображает данные полета и изображение в режиме реального времени.
17	Антенна 2.4ГГц	Излучает сигналы управления моделью.
18	Антенна 5.8Г	Принимает видеосигнал.
19	Серьга для ремня	Служит для крепления нашейного ремня.

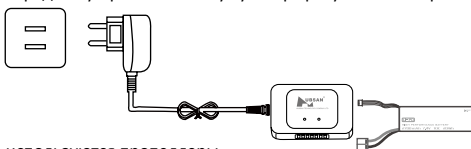
Для примера показано управление с передатчиком в режиме MODE 2 .
Левая ручка управляет оборотами моторов и курсом полета, а правая ручка управляет полетом вперед/назад и боком влево/вправо.

Передатчик (Mode 2)	X4	Управление
	<p>Набор высоты</p>  <p>Снижение</p>	<p>При перемещении ручки газа от себя модель набирает высоту. При перемещении ручки газа на себя модель снижается. Когда ручка газа установлена в центр, модель зависает и автоматически удерживает текущую высоту. Чтобы взлететь, переместите ручку газа чуть выше центра. (Чтобы исключить резкие рывки модели, перемещайте ручки плавно).</p>
	<p>Поворот вправо</p>  <p>Поворот влево</p>	<p>При перемещении ручки курса вправо нос модели поворачивается вправо. При перемещении ручки курса влево нос модели поворачивается влево. Когда ручка курса расположена в центре, угол поворота носа модели равен нулю. Чем дальше ручка курса отклонена от центра, тем выше скорость поворота носа модели.</p>
	<p>Вперед</p>  <p>Назад</p>	<p>При перемещении ручки тангажа от себя модель наклоняется и летит вперед. При перемещении ручки тангажа на себя модель наклоняется и летит назад. Когда ручка тангажа расположена в центре, модель зависает в горизонтальном положении. Чем дальше ручка тангажа отклонена от центра, тем больше наклон и скорость полета вперед или назад.</p>

Передатчик (Mode 2)	X4	Управление
		<p>При перемещении ручки крена влево модель кренится и летит боком влево. При перемещении ручки крена вправо модель кренится и летит боком вправо. Когда ручка крена расположена в центре, модель зависает в горизонтальном положении. Чем дальше ручка крена отклонена от центра, тем больше крен и скорость полета боком влево или вправо.</p>
		<p>Тумблер GPS активирует функцию удержания позиции. В положении 1 (вверх) система GPS активна. В положении 2 (вниз) система GPS выключена.</p> <p>Тумблер Home активирует функцию автоматический возврат домой. В положении 1 (вверх) функция «возврат домой» активна. В положении 2 (вниз) функция «возврат домой» выключена.</p>

ЗАРЯДКА БАТАРЕИ

Подключите к зарядному устройству адаптер, затем вставьте вилку адаптера в розетку бытовой сети. Строго соблюдая полярность, вставьте балансирный разъем батареи в соответствующее гнездо зарядного устройства. Во время зарядки индикатор балансира на зарядном устройстве светится красным. Когда индикатор станет светиться зеленым цветом, это значит, что LiPo батарея полностью заряжена. Время зарядки примерно 180 минут. Пожалуйста, отключите зарядное устройство и аккумулятор сразу после завершения процесса зарядки.



Пропеллеры

На этом квадрокоптере используются пропеллеры диаметром 7.3 дюйма, которые обозначены буквами А и В. Пропеллеры - расходный материал. При обнаружении каких-либо повреждений пропеллера обязательно замените его на новый .

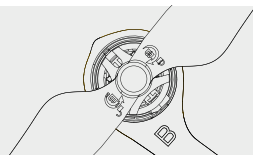
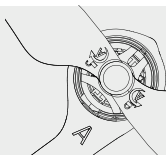
Пропеллер А



Пропеллер В

Схема

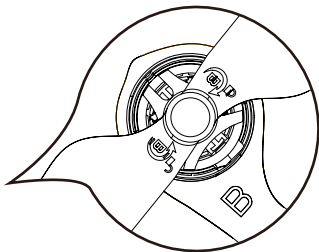
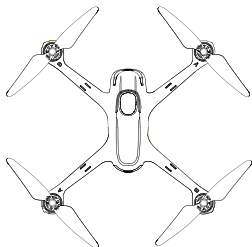


Место установки



Символы:  ФИКСАЦИЯ: Вращать в этом направлении, чтобы затянуть на валу мотора.
 РАЗБЛОКИРОВКА: Вращать в этом направлении, чтобы снять с вала мотора.

Устанавливайте пропеллеры на валы двигателей, обозначенных той же буквой (А или В), что и пропеллер. При установке/снятии пропеллеров удерживайте вал двигателя с помощью специального U-образного ключа.



ПОДГОТОВКА К ПОЛЕТАМ

Чтобы исключить возникновение повреждений, вызванных неправильными действиями, новичкам рекомендуется подготавливать модель под присмотром опытных пользователей. Необходимо выбрать безопасное место для полетов.

1. Инициализация связи передатчика с квадрокоптером

Инициализация связи уже выполнена перед отправкой модели с завода. Чтобы повторно выполнить процедуру инициализации связи, нажмите кнопку «Enter», и, удерживая ее нажатой, включите питание передатчика. Пока на экране светится надпись «Bind to Plane», включите питание модели и поставьте ее рядом с передатчиком. Когда связь будет успешно инициализирована, прозвучит звуковой сигнал «Биип». Если не удалось инициализировать связь, пожалуйста, выключите квадрокоптер и повторите процесс еще раз.

2. Калибровка компаса

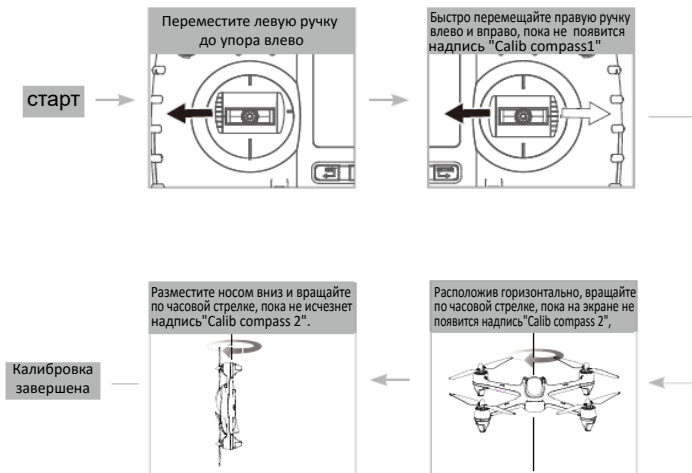
Перед первым полетом необходимо выполнить калибровку компаса, в противном случае система не сможет работать должным образом. Компас модели очень чувствителен к электромагнитным помехам, которые могут вызывать аномальные показания компаса, что приведет к ухудшению летных характеристик и может стать причиной потери квадрокоптера. Регулярная калибровка (и обязательно при каждой смене места для полетов) позволяет поддерживать оптимальную производительность компаса.

- Не калибруйте компас при наличии рядом сильного магнитного поля.
- Во время калибровки компаса не носите в карманах намагниченные или металлические предметы, такие как ключи, сотовый телефон и т.д.

ПРОЦЕДУРА КАЛИБРОВКИ КОМПАСА

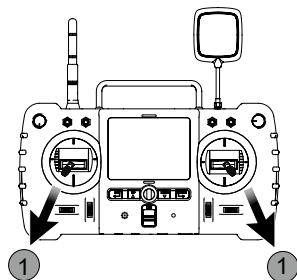
Перед первым полетом на новом месте, пожалуйста, выполните процедуру калибровки компаса.

- 1). Переместите левую ручку до упора влево и быстро перемещайте правую ручку влево и вправо, пока на экране передатчика не появится надпись «Calib compass 1», а на модели 4 светодиода начнут мигать циркулярно.
- 2). Расположив горизонтально, плавно вращайте X4 по часовой стрелке вокруг вертикальной оси, пока на экране передатчика не появится сообщение «Calib compass 2», а 4 светодиода модели начнут попеременно мигать.
- 3). Теперь разместите X4 носом вниз и вращайте его вокруг продольной оси по часовой стрелке, пока не исчезнет надпись «Calib compass 2».
- 4). Когда все 4 светодиода модели станут светиться постоянно – калибровка завершена.



3. ЗАПУСК/ВЫКЛЮЧЕНИЕ МОТОРОВ

Чтобы запустить или выключить двигатели, переместите обе ручки управления в нижние внешние углы, как показано на рисунке. Чтобы осуществить взлет, медленно переместите ручку газа вверх. Чтобы приземлиться, медленно переместите ручку газа вниз.



Внимание!

Не допускайте соприкосновения своих частей тела, зрителей или препятствий с вращающимися пропеллерами. Не прикасайтесь к модели, пока ее моторы не остановятся полностью.

Не выключайте моторы во время штатного полета.

Перед неизбежным столкновением с препятствием обязательно выключайте моторы.

Оптимальные условия для полетов

- (1). Запускайте модель на открытой просторной площадке, вдали от высотных зданий, в противном случае GPS не сможет работать корректно.
- (2). Не летайте в плохую погоду, когда дует сильный ветер, идет снег, дождь или в туман.
- (3). Летайте подальше от препятствий, линий электропередач, деревьев, водоемов, мест, где гуляют люди и т.д.
- (4). Не летайте вблизи аэропортов и вышек радиосвязи.
- (5). Квадрокоптер не может корректно работать на северном или южном полюсе.
- (6). Не летайте там, где это запрещено, строго соблюдайте местное законодательство.
- (7). Для полетов выбирайте только благоприятные погодные условия при температуре воздуха от 0 до 40°C (Исключая дождь, ветер или другие экстремальные погодные условия).



 Больше информации о продукте



Инструкция