



Edad 14+

Lea el manual de introducción con cuidado
POR FAVOR VISITE WWW.HUBSAN.COM PARA ACTUALIZAR



THE HUBSAN FPV X4 DESIRE

NÚM DE ÍTEM: H502S

VOLAR SIN CONFIGURAR GPS, LEA PRECAUCIONES EN PÁGINA 02

BLOQUEAR/DESBLOQUEAR MOTORES, LEA PÁGINA 06

FUNCIÓN DE RTH LEA PÁGINA 09-10

FUNCIÓN DE PERSECUCIÓN, LEA PÁGINA 10-11

CALIBRACIÓN DE BRÚJULA, LEA PÁGINA 16

CALIBRACIÓN DE TRANSMISOR, LEA PÁGINA 17

Hubsan FPV X4 Desire

V1.0 2016.03

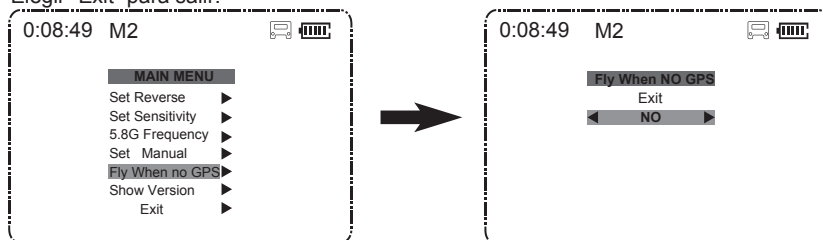
Por favor lea el manual de introducción con cuidado!

! ADVERTENCIA:

Por motivos de seguridad, la configuración predeterminada es NO PODER VOLAR SIN GPS. Si prefiere volar cuando el GPS no está disponible, por favor reconfigurar el valor como se indica a continuación antes de utilizar.

Accionar la palanca hasta el fondo y pulsar la palanca de Elevador por 1.5 segundos para entrar en la interfaz "MAIN MENU". Mover la palanca de Elevador arriba/abajo para elegir "Fly When no GPS", girar la palanca a la derecha para entrar en la interfaz "Fly When no GPS", elegir "YES". **La configuración predeterminada es "NO".**

Elegir "Exit" para salir.



NOTAS IMPORTANTES DE SEGURIDAD

OPERACIÓN:

Tenga mucho cuidado y responsabilidad al usar el drone. Componentes electrónicos pequeños pueden averiarse por el choque o la caída de X4 en agua. Para evitar más perjuicios, por

Vuelo:

- Asumir la responsabilidad de la seguridad de sí mismo y de otros al volar su X4!
- No volar X4 en sitios concurridos.
- No volar bajo mal tiempo.
- Nunca intentar agarrar X4 durante su su vuelo.
- Este modelo es destinado a pilotos con experiencia a edad 14+.
- Apagar X4 después de terminar el vuelo para evitar daños cuasados por hélices.
- Siempre desmontar la batería después de parar el vuelo para evitar daños por motores emprendidos accidentalmente.

Siempre tomar mucha precaución para proteger a sí mismo al acercarse de las hélices.

El sistema de vuelo se inicia después de encenderse con independiencia de la señal del transmisor. Las hélices que funcionan a alta velocidad son muy peligrosas.

- Apagar X4 después de cada vuelo si no, las hélices pueden seguir rotando y causar daños.

INTRODUCCIÓN

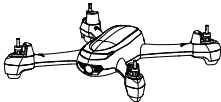
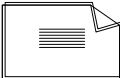
Gracias por comprar los productos de HUBSAN. Es un cuadricóptero con mult-funcional RC mando, muy fácil en manejar y capaz de realizar multivuelo y volteo, flotar en el aire , hacer vuelo acrobático. Por favor lea el manual con cuidado y siga todas las introducciones. Asegurese de guardar el manual para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

Peso de Cuadricóptero: 155g(batería incluida)

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

1. ÍTEMS INCLUIDOS EN LA CAJA

Revise todos los ítems antes de usar el dron.

S/N	Nombre de pieza	Fotos	Cant.	Notas
1	Cuadricóptero		1Pza	Equipado con inteligente controlador de vuelo,GPS y brújula
2	Hélices		8Pzas	Hélices A 4pzas, hélices B 4 pzas
3	Transmisor		1Pza	FPV Transmisor (alimentado por 4 X AA baterías (no- incluidas)
4	7.4V Bateria Litio		1Pza	Para Cuadricóptero
5	Cargador USB		1Pza	Para cargar batería Litio
6	Destornillador		1Pza	Para desmontar las hélices
7	Manual del usuario		2Pzas	Renuncia Hubsan X4 Manual de Introducción

2. LED INDICATOR DE MOTOR DE CUADRICÓPTERO

Estado de Indicador:

LED frontero: es azul; LED trasero: es rojo.

1. Encendido: 4 LED indicadores parpadean simultáneamente cada 1.5 segundos.

2. Calibración de Brújula:

1). Calibración Horizontal: 4 LED indicadores parpadean circularmente.

2). Calibración Vertical: 4 LED indicadores parpadean alternativamente.

3. GPS Vuelo: 4 LED indicadores permanecen encendidos.

4. GPS Retorno : 2 LED indicadores fronteros permanecen encendidos , y 2 LED traseros hace estroboscópica lenta.

5. Vuelo bajo modo sin cabeza: 2 LED traseros hace estroboscópica lenta cada 2 segundos., y 2 LED fronteros permanecen encendidos.

6. Retorno bajo batería baja: 2 LED fronteros permanecen encendidos. y 2 LED traseros hace estroboscópica lenta cada 5 segundos.

7. Foto: 2 LED fronteros permanecen encendidos, 2 LED traseros parpadean una vez.

8. Vídeo: 2 LED fronteros permanecen encendidos, 2 LED traseros parpadean alternativamente.

9 . LED indocadores se pueden apagar por presionar largamente el LED indicator INTR en transmisor cuando hacen fotos y graban vídeos.

3. BATERIA DE CUADRICÓPTERO

3.1 INTRODUCCIÓN

La batería del cuadricóptero es de litio recargable con una capacidad de 610mAh y 7.4V voltage. La batería se debe SÓLO cargar con el cargador de HUBSAN para evitar sobrecarga.

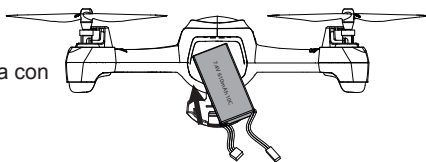


Por favor asegure que la batería esté completamente cargada antes de su primer uso.

3.2 INSTALAR LA BATERIA

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

Cerrar la cubierta del compartimiento de batería.



3.3 CARGAR

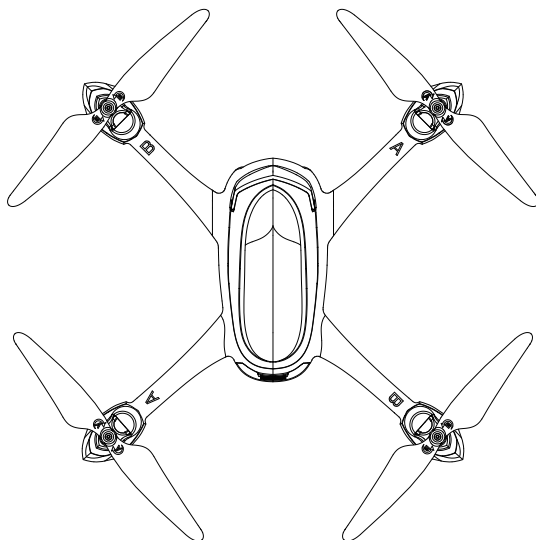
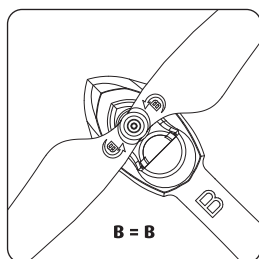
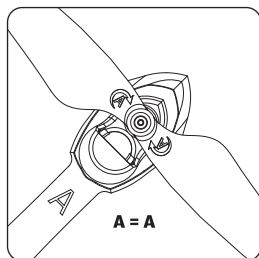
Conectar la batería al cable USB, luego conectar el cable USB a dispositivos de USB, como por ejemplo un computador o un adaptador de móvil.

Esto tarda aproximadamente 40 a 50 minutos en tenerla completamente cargada con 500mA de corriente. El indicador LED de USB está rojo en carga y lucirá constantemente cuando la batería está completamente cargada. Por favor desenchufe el cargador y la batería cuando la carga está hecha.

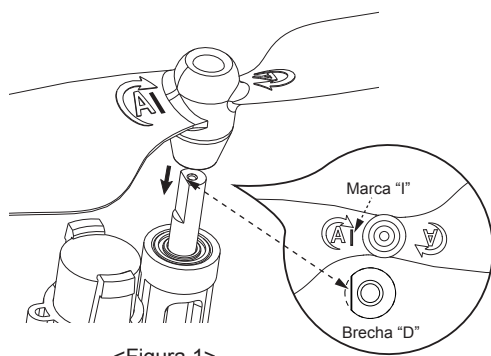


Por favor cargar las batería completamente evitando pérdida de control debido a bajo voltaje.

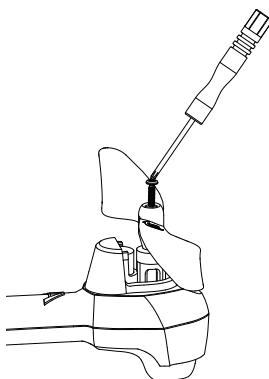
4. HÉLICES



Montar las hélices en los motores correspondientes que están marcados con A y B, apretar las hélices y mantener los motores bien bloqueados con el destornillador .



<Figura 1>



Emparejar la letra "I" de las hélices con la letra "D" de los motores rotativos al instalar, como se indica <figura 1>.

- ⚠ • Asegurarse de que las hélices A y B se instalen correctamente. El X4 no podrá volar si las hélices están instaladas incorrectamente.

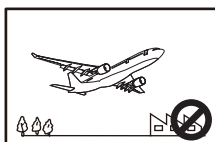
5. EMPEZAR A VOLAR

5.1 CONDICIÓN DEL VUELO

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



Línea de Alta Tensión



Aeropuerto



Interferencia



Lluvia

5.2 ENLACE

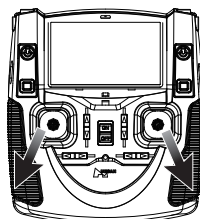
Encender el dron, y colocarlo bastante cerca del transmisor, el enlace terminará después de que suene un "bip".

Si el enlace falla, por favor apague el cuadricóptero y repita los pasos arriba.

5.3 BLOQUEAR/ DESBLOQUEAR LOS MOTORES

Desbloquear los motores

Proceso: Girar la palanca izquierda a la esquina izquierda abajo y la palanca derecha abajo como muestra la imagen hasta que aparezca la foto. Soltar las ambas palancas después de haber desbloqueado los motores.



Bloquear los motores

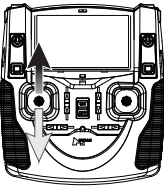
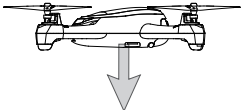
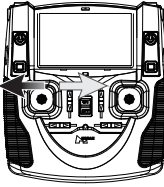
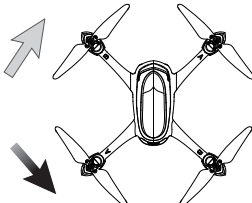
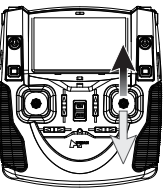
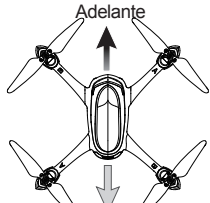
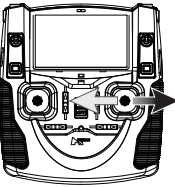
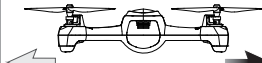
Proceso: Girar la palanca izquierda a la esquina izquierda abajo y la palanca derecha a la esquina derecha abajo de nuevo, y soltar ambas palancas después de bloquear los motores.

⊗ No bloquear los motores durante el vuelo evitando caída.

☀ Empujar las palancas levemente. Soltar las palancas después de que los motores se desbloqueen o se bloqueen.

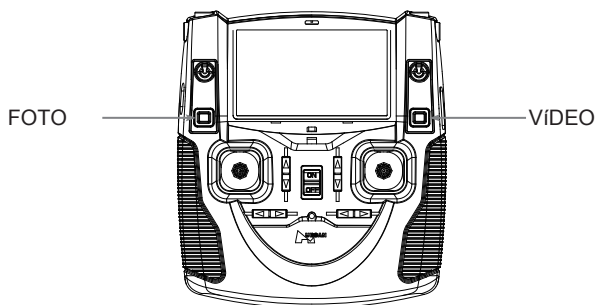
5.4 VUELO BÁSICO

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

Transmisor (Modelo 2)	X4	Remarks
	ARRIBA  BAJO	La palanca de acelerador controla la subida y bajada.. Subir la palanca, y el X4 ascenderá. Bajar la palanca, el y X4 descenderá. Cuando la palanca se ubica en el centro, X4 mantendrá flotar en el aire y su altitud automáticamente. Accionar la palanca hacia arriba para despegar (Mover la palanca levemente para evitar que el X4 suba demasiado rápido.)
	Rotación a la derecha  Rotación a la izquierda	La palanca de timón controla la dirección de rotación. Girar la palanca a la izquierda y el X4 rotará en sentido antihorario. Girar la palanca a la derecha y el X4 rotará en sentido horario Cuando la palanca se ubica en el centro, el X4 permanecerá la dirección actual y no rotar. Empujar más fuerte hará el X4 rotar más rápido en dirección correspondiente.
	Adelante  Atrás	La palanca avanza y retrocede el X4. Accionar la palanca hacia arriba y el X4 volará adelante. Accionar la palanca hacia abajo y el X4 volará Pull the stick down and the X4 will fly atrás. Cuando la palanca se ubica en el centro, el X4 mantendrá su posición. El ángulo del movimiento de la palanca corresponde al ángulo de la inclinación y la velocidad del vuelo .
	 Izquierda Derecha	La palanca de alerón controla el vuelo izquierdo y derecho. Girar la palanca a la izquierda y el X4 volará a la izquierda. Girar la palanca a la derecha y el X4 volará a la derecha. El X4 permanecerá el estado actual cuando la palanca se ubica en el centro. El ángulo del movimiento de la palanca corresponde al ángulo de la inclinación y la velocidad del vuelo .

posición1 (Arriba) posición2 (Abajo) Nota importante: El GPS and RTH sólo funcionan al aire libre. Por favor mantener los dos interruptores orientados hacia abajo en interior.	The GPS Switch controls the position-hold function. El interruptor de GPS controla la función position-hold. En posición1 (arriba), GPS funciona. El Interruptor RTH controla la función de volver a origen. En posición 1 (arriba), el RTH funciona. En posición 2 (abajo), el RTH se apaga. Para la función Foto/Video, siempre apagar el cuadricóptero y el transmisor al montar o qdesmontar la tarjeta SD.
---	--

5.5 FOTO/VÍDEO



Pulsar el botón Foto/Video por 0.5 segundos para hacer fotos.

Pulsar el botón Foto/Video por 0.5 segundos para grabar videos y pulsarlo otra vez para guardar el vídeo.

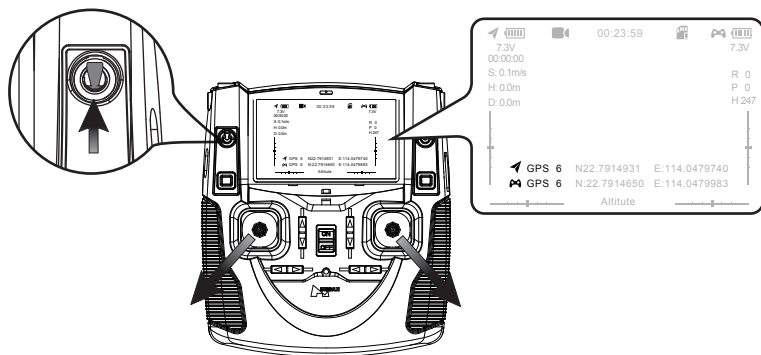
Parar de grabar video antes de quitar tarjeta SD.

1. El vídeo parará cuando la batería del transmisor está baja.
2. Cuando la memoria de la tarjeta SD está llena, la pantalla mostrará "SD Full".
3. Es mejor utilizar una tarjeta SD de clase 4+, y la capacida debe ser no menos de 4GB.
4. Formatear la tarjeta SD en el transmisor ante de uso.

6. CONFIGURACIÓN AVANZADA

6.1 CONFIGURACIÓN DE GPS POSICIONAMIENTO / PUNTO DE INICIO

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



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

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

2.) Punto de Inicio se marcará cuando los motores desbloqueados tienen no menos de 6 GPS satélites.

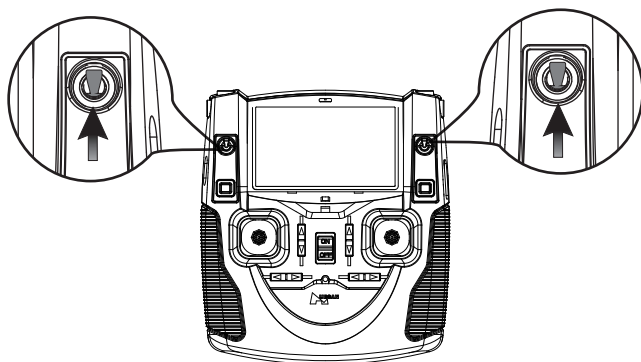
3.) Debe estar en un sitio abierto para buscar GPS satélites, tardará 3 minutos en terminar la búsqueda, y la fuerza de señal de GPS depende de la condición de vuelo.

6.2 MODO RTH (REGRASAR A ORIGEN)

ENTRAR EN MODO RTH

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

El sistema de control de vuelo controlará el regreso de cuadricóptero al punto de inicio y el aterrizaje automático.

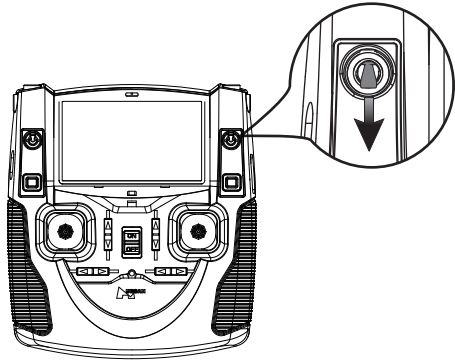


⚠ El MODO RTH sólo funciona cuando el modo GPS está activado con no menos de 6 satélites.

El Punto de Inicio se marca cuando los motores desbloqueados tienen no menos de 6 GPS satélites.

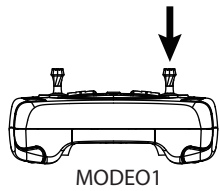
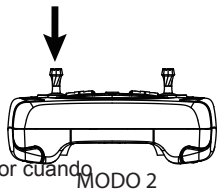
SALIR DE MODO RTH

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



6.3 MODO SIN CABEZA

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

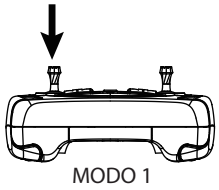
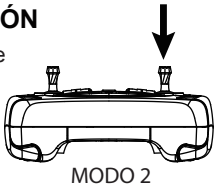


Pulsar la palanca para entrar el modo sin cabeza, indicado por 2 "bips" y "Headless On" aparece en el LCD.

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

6.4 MODO DE PERSECUCIÓN

Modo de Persecución significa que el drone sigue el transmisor automáticamente por el sistema GPS incorporado.



Pulsar la palanca de Elevador por 0.5 segundos para entrar-salir del modo de Persecución.

Pulsar la palanca para entrar en el modo sin cabeza, indicado por 2 "bips", el "Follow On" aparece en el LCD y el drone regresará vuelto al transmisor.

Pulsar la palanca de nuevo para salir del modo de persecución, indicado por 1 "bip" y el "Follow Off" aparece en el LCD .



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

El modo de persecución saldrá al pulsar cualquier botón en el transmisor excepto del acelerador.

6.5 MODO DE FALLOS DE RECEPCIÓN

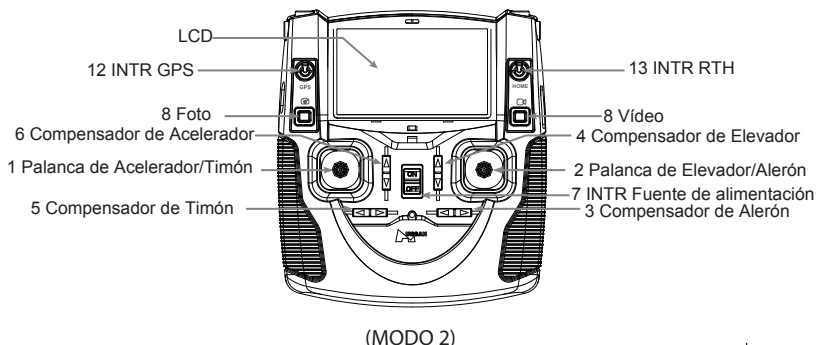
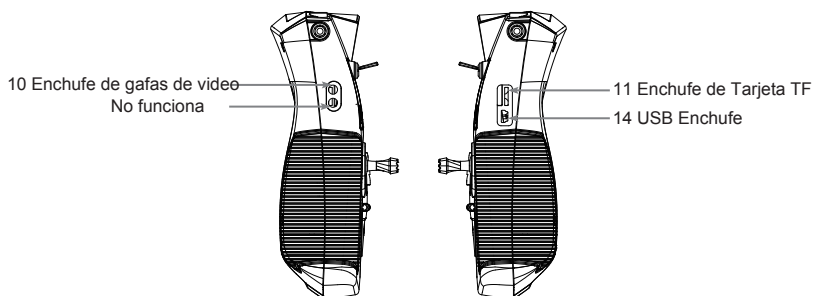
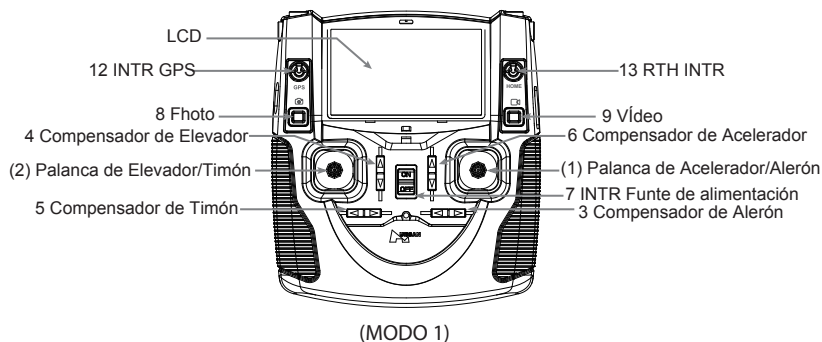
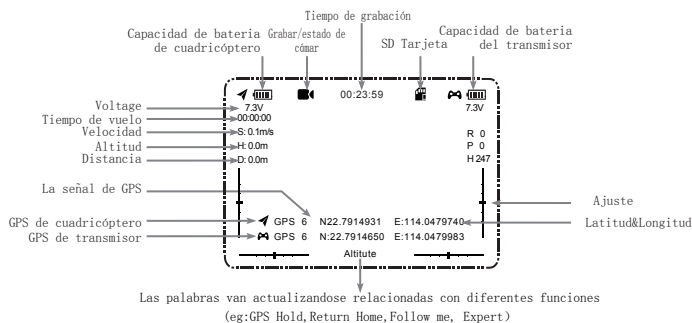
El cuadricóptero entrará en el Modo de Fallos de Recepción cuando pierde su conexión con el transmisor. El sistema de control de vuelo controlará el regreso de cuadricóptero al Punto de Inicio y el aterrizaje automático. El modo Fallos de Recepción ayuda evitar perjuicios o daños.

CONDICIONES DE ACTIVAR EL MODO DE FALLOS DE RECEPCIÓN

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

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

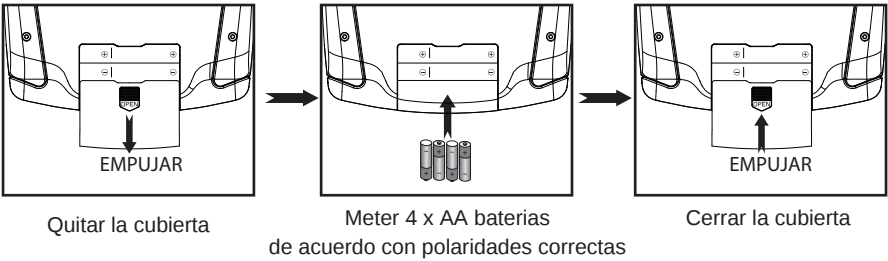
7. TRANSMISOR



7.1 FUNCIONES DE TECLA DE TRANSMISOR

S/N	Modo/ Control	Función
(1)	MODO 1 Palanca de Acelerador /Alerón	Empujar la palanca hacia arriba o abajo y el drone ascenderá o descenderá. Empujar la palanca a la izquierda o derecha, el drone volará hacia izquierda o derecha.
(2)	MODO 1 Palanca de Elevador/Timón	Empujar la palanca hacia arriba o abajo, el drone volará hacia adelante o atrás; Girar la palanca a la izquierda o derecha, el drone rotará en sentido horario o antihorario.
1	MODO 2 Palanca de Acelerador/ Timón	Empujar la palanca hacia arriba o abajo, el drone ascenderá o descenderá; Empujar la palanca a la izquierda o derecha, el drone rotará en sentido horario o antihorario.
2	MODO 2 Palanca de Elevador/ Alerón	Empujar la palanca hacia arriba o abajo, el drone volará hacia adelante o atrás; Girar la palanca a la izquierda o derecha, el drone volará hacia izquierda o derecha.
3	Compensador de Alerón	Nivelar la izquierda y derecha.
4	Compensador de Elevador	Nivelar el delante y detrás.
5	Compensador de Timón	Ajustar la inclinación izquierda y derecha, y derrape.
6	Compensador de Acelerador	Ajustar el valor del acelerador presionando el botón hacia bajo cuando el valor está en 0.
7	Interruptor de Fuente de alimentación	Subirlo para encender el drone,empujarlo otra vez para apagarlo.
8	Foto	Pulsar el botón de foto para hacer fotos.
9	Vídeo	Pulsar el botón de vídeo para empezar la grabación o pausar.
10	Enchufe de gafas de vídeo	Conectar con Hubsan gafas de video(no incluidas).
11	Enchufe de TarjetaTF	La tarjeta TF se puede instalar en el transmisor o el cuadricóptero. (Se recomienda en el cuadricóptero)
12	INTR RTH	Subir la palanca, el GPS va a localizar el drone y calcular su altitud y ayudar el drone flotar establemente(sólo en el aire libre)
13	USB Enchufe	Subir el interruptor, el drone regresará a Home Punto automáticamente(sólo en el aire libre).
14	Cable USB	para actualizar el software

7.2 INSTALAR LA BATERIA DE TRANSMISOR

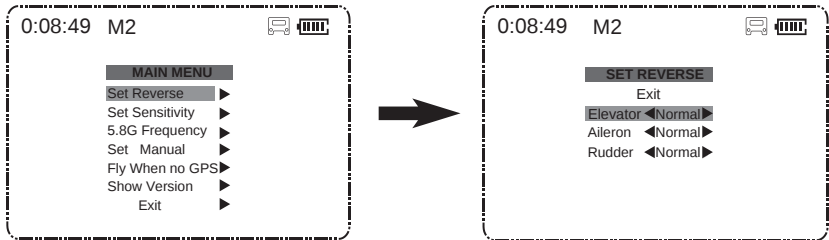


- No mezclar las baterías viejas con las nuevas
- No mezclar diferentes tipos de baterías
- No cargar baterías no cargables.

7.3 CONFIGURACIÓN DE CANAL INVERSO

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

Bajar la palanca de Acelerador hasta el fondo y pulsar la palanca de Elevador simultáneamente para entrar en la interfaz de MAIN MENU. Mover la palanca de elevador arriba/abajo para elegir “Set Reverse”. Elegir “Exit” to para salir.

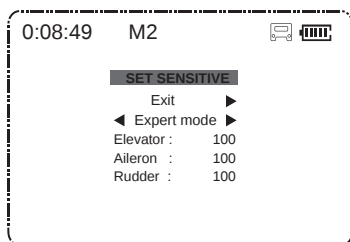
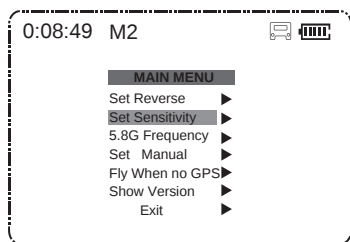


7.4 CONFIGURACIÓN DE SENSIBILIDAD

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

Bajar la palanca de acelerador al fondo y pulsar largamente la palanca de Elevador para entrar en la interfaz de MAIN MENU. Mover la palanca de Elevador arriba/abajo

para elegir “Set Sensitivity”, mover la palanca a la derecha para entrar en la interfaz de “Set Sensitivity”, elegir “Expert mode” o “Normal mode”. Elegir “Exit” para salir.

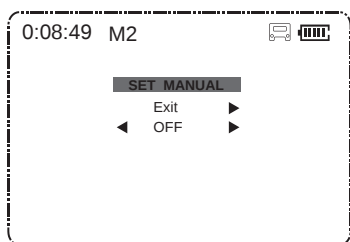
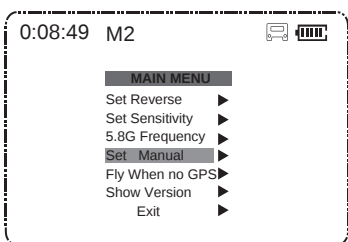


Configuración predeterminada de

7.5 CONFIGURACIÓN DE MODO MANUAL

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

Bajar la palanca de Acelerador al fondo y pulsar la palanca de Elevador para entrar en la interfaz de MAIN MENU. Mover la palanca de Elevador arriba/abajo eligiendo "Set Manual", girar la palanca a la derecha para entrar en la interfaz "Set Manual" y elegir "ON" (sin función de altitud) o "OFF" (sin función de altitud). Elegir "Exit" para salir.



Modo Manual bajo configuración predeterminada está apagado.

Atención :

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

8. CALIBRACIÓN DE BRÚJULA

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

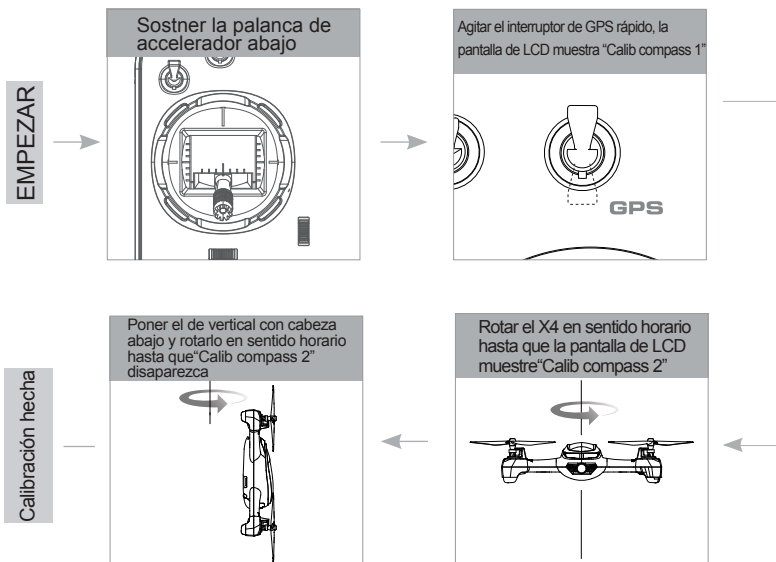
● No o calibrar la brújula en zonas con magnetismo fuerte.

*No llevar encima materiales ferromagnéticos al calibrar la brújula, como por ejemplo las llaves, móviles, etc.

PROCESO DE CALIBRACIÓN DE BRÚJULA

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

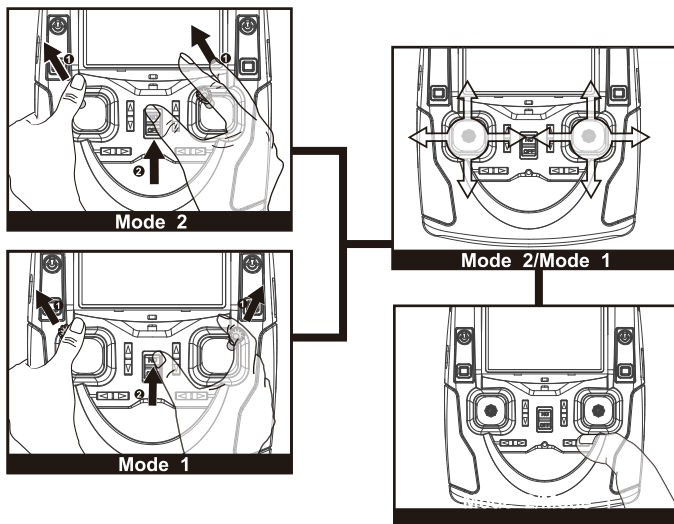
- 1.) Sostener la palanca de Acelerador completamente abajo, agitar arriba y abajo el interruptor de GPS rápido hasta que el transmisor muestre "Calib compass 1"
- 2.) Rotar el X4 horizontalmente en sentido horario hasta que la pantalla de LCD muestre " Calib compass 2".
- 3.) Poner el drone vertical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



9. CALIBRACIÓN DE TRANSMISOR

Modo 2: Girar ambas palancas a la esquina izquierda arriba y encender el transmisor simultáneamente, hasta que el LCD muestre "Calibrate Stick Mode 2", rotar ambas palancas en círculo tres veces, luego soltarlas y pulsar cualquier compensador por 1,5 segundos hasta que el LED en el transmisor se pone verde cual indica el éxito de calibración.

Modo 1: Girar la palanca izquierda a la esquina izquierda arriba y la palanca derecha a la esquina derecha arriba y encender el transmisor simultáneamente, hasta que el LCD muestre "Calibrate Stick Mode 1", rotar ambas palancas tres veces, soltar ambas palancas, luego pulsar cualquier compensador por 1.5 segundos hasta que el LED en el transmisor se

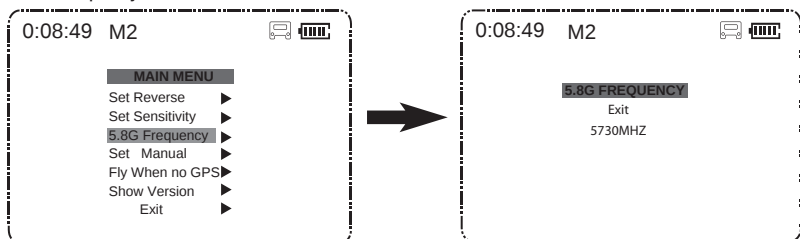


El transmisor se puede cambiar de acuerdo con la operación arriba.

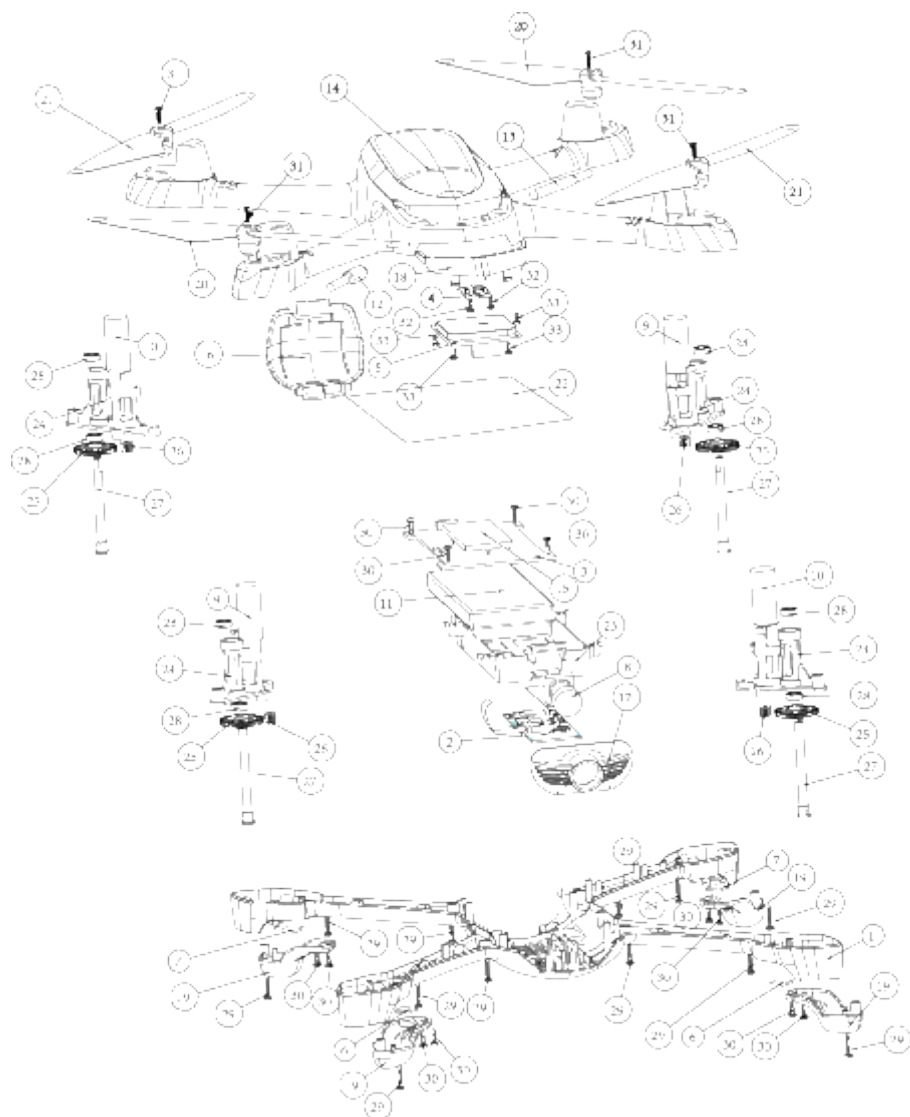
10. ELEGIR LA FRECUENCIA DE 5.8GHZ

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

Bajar la palanca de Acelerador afondo y pulsarla por 1.5 segundos para entrar en la interfaz de MAIN MENU. Mover la palanca de Elevador arriba/abajo para elegir "5.8G Frequency", girar la palanca a la derecha para entrar en la interfaz "5.8G frequency" y elegir una frecuencia emparejada.



VISTA DESCOMPUESTA



NO	NOMBRE DE PIEZAS	Cant.		NOMBRE DE PIEZAS	Cant.
01	Cáscara de Cuerpo Inferior	1	18	Cáscara de Lámpara de Cabeza	1
02	Módulo de 5.8 GHz Transmisión	1	19	Almohadillas de Pie	4
03	Tabla de Control Principal	1	20	Hélices A	2
04	Módulo de Brújula	1	21	Hélices B	2
05	Módulo de GPS	1	22	Membrana de aislamiento de la señal	1
06	LED Verde	2	23	Compartimiento de Batería	1
07	LED Rojo	2	24	Soporte de Motor	4
08	Módulo de Cámara	1	25	Engranaje Rotativo	4
09	Motor A	2	26	engranaje del motor	4
10	Motor B	2	27	Eje del Motor A	4
11	Batería Litio	1	28	Cojinete 3*6*2	8
12	5.8G Antena	1	29	Tornillo PA1.4*7	12
13	2.4G Antena	1	30	Tornillo PA1.4*5	12
14	Cáscara de Cuerpo Superior	1	31	Tornillo PM1.4*5	4
15	Cáscar de protección de GPS	1	32	Tornillo PA1.4*4	2
16	Cubierta de Batería	1	33	Tornillo PB1.4*3	4
17	Soporte de Lentes	1			

H502S GRÁFICO DE PIEZAS DE REPUESTO



H502S-01

Cáscara de cuerpo
Set



H502-01

Cubierta de
Batería



H502-02

Cáscara de
protección de Cabeza



H502S-02

Soporte de Lentes



H502-03

Base de Lámpara
A/B



H502-04

Tornillo Set



H502S-03

Hélices A/B



H502-05

Motor A



H502-06

Motor B



H502-07

Soporte de Motor



H502-08

Cojinete



H502-09

engranaje de
motor A



H502-10

engranaje de B



H502-11

Eje del Motor



H502-12

LED Kit



H502-13

2.4G Módulo



H502S-06

Módulo de cámara
720P



H502-14

Módulo de GPS



H501S-13

Módulo de Brújula



H502-16

Batería



H502-17

TX



H502-18

Cable USB



H502-19

Destornillador



H502S-04

Módulo de cámara
1080P



H502S-05

Paquete de piezas crash



H502-21

Paquete de batería

FCC INFORMACIÓN

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

medidas siguientes:

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

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

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

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

Directiva WEEE& Eliminación de Producto

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

Baterías Interior/exterior

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

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



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

Descargue el manual de usuario último desde

WWW.HUBSAN.COM

VERSIÓN 1.0 ES

