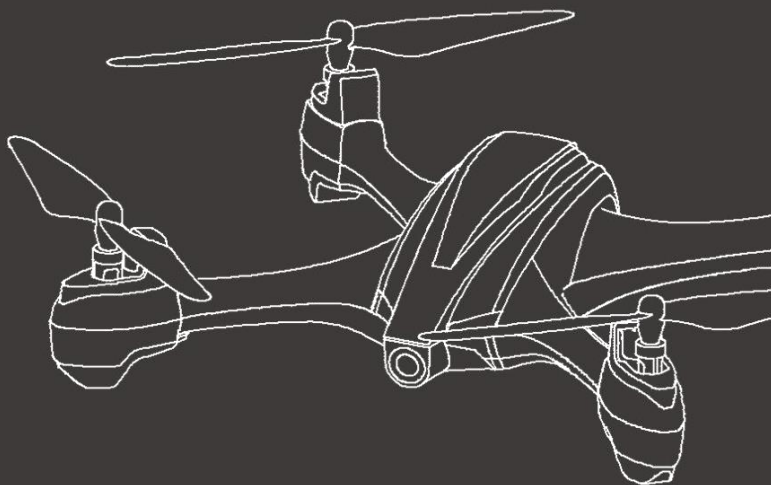




H507A X4 STAR PRO

«Руководство пользователя»

Версия 1.0





Основные требования по технике безопасности

Используйте модель H507A согласно
рекомендациям данной инструкции

При эксплуатации модели H507A будьте крайне осторожны и ответственны. В результате падения или воздействия влаги электронные компоненты модели H507A могут быть повреждены. Чтобы исключить полное разрушение устройства, травмы людей или повреждение собственности, не используйте модель, пока ее поврежденные компоненты не будут заменены на новые.

Ремонт: Не пытайтесь самостоятельно вскрыть или произвести ремонт отдельных элементов. Обращайтесь за помощью в авторизованные сервисные центры. Более подробную информацию Вы найдете на официальном сайте www.hubsan.com.

Аккумулятор: Не рекомендуется разбирать, сжимать, подвергать ударным воздействиям, поджигать, ронять или сдавливать батарею. Не допускайте короткого замыкания батареи, а также избегайте контакта с металлическими предметами. Не подвергайте батарею температурным воздействиям свыше 60 °C. Перед полетом зарядите аккумулятор квадрокоптера. Для зарядки используйте оригинальное зарядное устройство Hubsan. Храните аккумулятор в недоступном для детей месте и вдали от влаги.

ЭКСПЛУАТАЦИЯ

Данное руководство по использованию квадрокоптера модели H507A было разработано компанией Hubsan.

Внимательно ознакомьтесь с инструкцией по эксплуатации и правилами по технике безопасности перед совершением первого полета для составления представления о мерах предосторожности.

Содержание

Основные требования по технике безопасности	1	4. Полет	10
Советы по использованию	1	4-1 Выбор места для полетов	10
Обзор модели H507A	1	4-2 Подготовка к полету	11
1. Квадрокоптер	3	4-3 Калибровка компаса	12
1-1 Описание устройства	3	4-4 Запуск и выключение моторов	12
1-2 Комплектующие устройства	3	4-5 Автоматический взлет / посадка	12
1-3 Аккумулятор	3	4-6 Управление	13
1-4 Пропеллеры	4	Базовые принципы полета	14
1-5 Светодиодные индикаторы	6	4-8 Автовозврат	15
2. Передатчик / пульт дистанционного управления HT009	7	Защита от потери сигнала	16
2-1 Пульт дистанционного управления и описание принципов работы	7	5. сигнала	16
2-2 Установка аккумулятора	8	5-1 Разряд аккумулятора	16
2-3 Настройка расположения стиков пульта (раскладки Mode 1 и Mode 2)	9	5-2 Потеря сигнала	16
3. Мобильное приложение X-Hubsan	9	Модель H507A – часто задаваемые вопросы	17
3-1 Обзор мобильного приложения	9	Модель H507A – запасные части	18
3-2 Работа в приложении	10		

Квадрокоптер H507A – описание устройства

Благодарим Вас за выбор продукции HUBSAN. Радиоуправляемый квадрокоптер H507A прост в использовании и имеет в своем арсенале множество режимов. Данная модель оснащена полнофункциональным пультом дистанционного управления.

- Внимательно ознакомьтесь и используйте модель согласно инструкции.
- Храните эту инструкцию на протяжении всего срока службы модели.

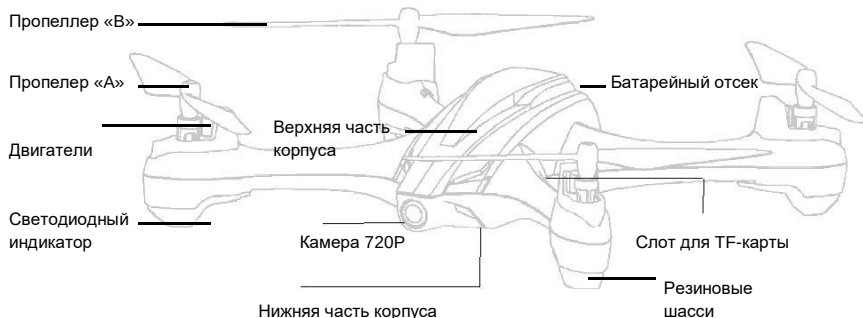
Вес модели: 162г (включая, пропеллеры, их защиту и аккумулятор)

1. Квадрокоптер

1-1 Описание устройства

Модель H507A оснащена системой управления полетом, возможностью просмотра фото / видео в режиме реального времени (FPV), встроенной системой GPS, системой электропитания и зарядным устройством. В данном разделе подробно описаны различные режимы и компоненты дрона.

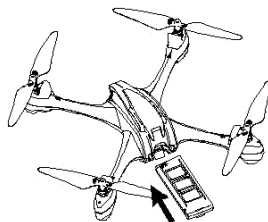
1-2 Комплектующие устройства



1-3 Аккумулятор устройства

В данной модели для питания используется литий-полимерный аккумулятор (Li-Po) емкостью 550 мАч и номинальным напряжением 7.6В. Прилагаемую LiPo батарею следует заряжать только с помощью оригинального зарядного устройства Hubsan (прилагается в комплекте). Перед полетом необходимо полностью зарядить аккумулятор.

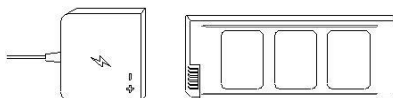
1) Установка аккумулятора: Вставьте аккумулятор в батарейный отсек, как показано на рисунке справа. Строго соблюдайте полярность.



2) Для зарядки аккумулятора подключите батарею к USB-зарядному устройству, а затем зарядное устройство подключите к USB-порту компьютера или другому блоку питания (5В, 1А). Во время зарядки будет мигать красный индикатор. Непрерывающий сигнал указывает на то, что батарея заряжена полностью.

Сразу после завершения зарядки отключите батарею и USB-зарядное устройство.

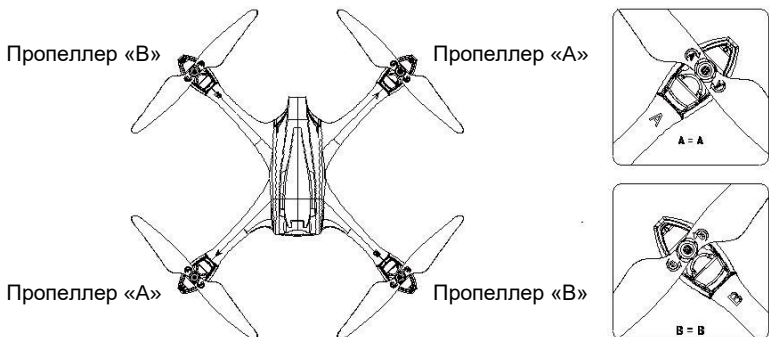
Время зарядки составляет примерно 120 минут.



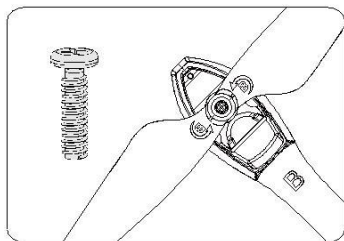
- Перед каждым полетом необходимо удостовериться, что батарея заряжена полностью.
- Не оставляйте зарядное устройство без присмотра во время зарядки.

1-4 Пропеллеры

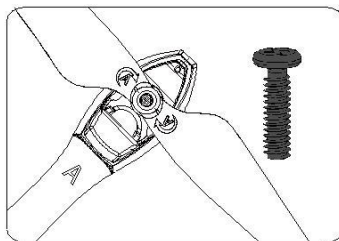
На квадрокоптере X4 используются пропеллеры диаметром 13,5 см, которые маркированы буквой «А» или «В».



Примечание: Обратите внимание, что винты для пропеллеров «А» и пропеллеров «В» различаются по цвету!

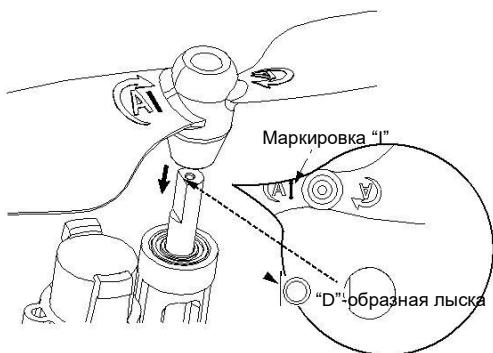


Пропеллер «В»



Пропеллер «А»

1) Установка: перед первой установкой пропеллеров убедитесь, что Пропеллеры «А» расположены на валу двигателя «А», а Пропеллеры «В» расположены на валу двигателя «В». Совместите маркировку "I" на пропеллере с плоскостью "D"-образной лыски на валу двигателя, как показано на рис. 1. При помощи черных винтов и отвертки, входящих в комплект, затяните пропеллеры «А» вращением против часовой стрелки. Затем при помощи серебряных винтов и отвертки затяните пропеллеры «В» вращением по часовой стрелке.

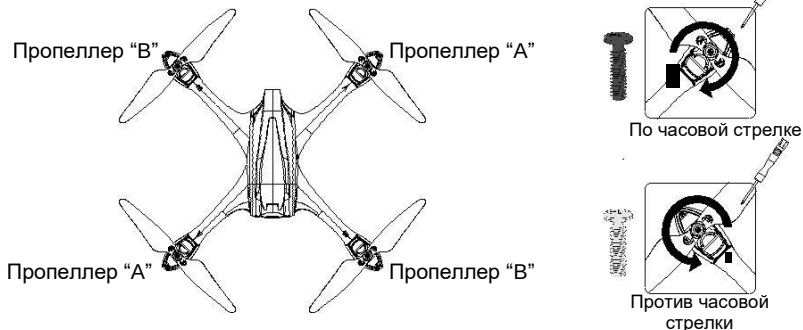


< Рис.1>



По часовой стрелке

2) Демонтаж: Если пропеллер нуждается в замене, выкрутите фиксирующие винты, как изображено ниже: по часовой стрелке для пропеллеров «А» и против часовой стрелки для пропеллеров «В».



- Убедитесь, что пропеллеры с буквой «А» и «В» установлены правильно («А» в «А», «В» в «В»). Иначе квадрокоптер не сможет летать.
- Чтобы исключить порезы от острых кромок пропеллеров, при работе с ними надевайте толстые перчатки.
- Пожалуйста, своевременно заменяйте поврежденные пропеллеры.

1-5 Светодиодные индикаторы

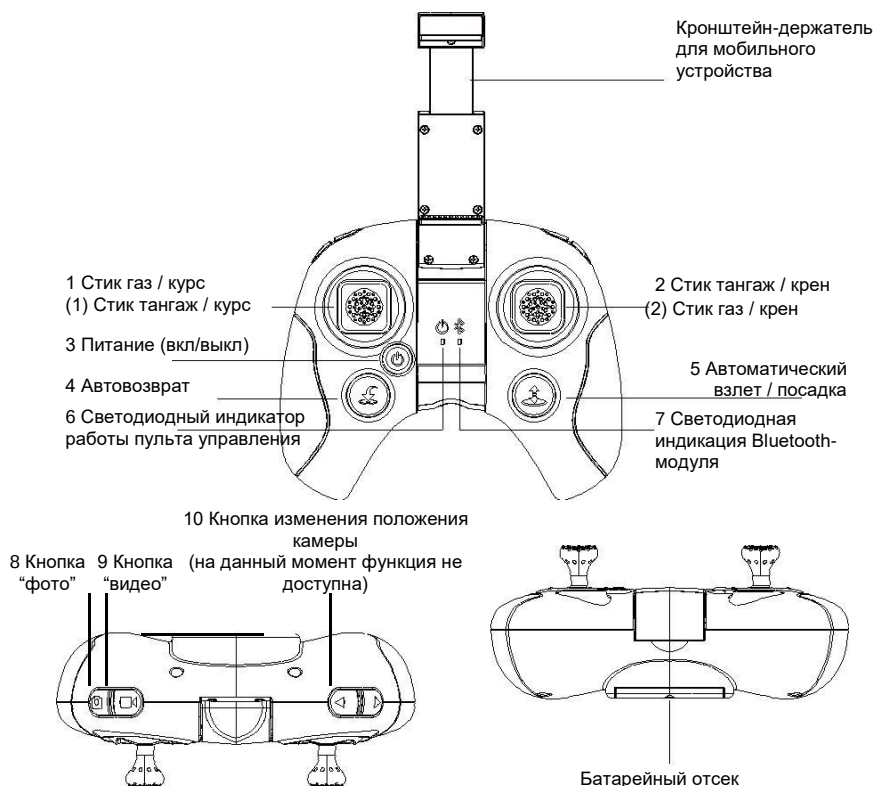
Модель H507A предусматривает 4 светодиодных индикатора – голубого цвета спереди и красного в хвостовой части. Описание работы светодиодных индикаторов:

Команда	Состояние светодиодных индикаторов
Питание включено	4 светодиодных индикатора загораются одновременно
Калибровка компаса	Калибровка компаса 1: 4 светодиодных индикатора одновременно мигают по часовой стрелке Калибровка компаса 2: поочередное мигание двух передних и двух задних светодиодных индикаторов
Горизонтальная калибровка	4 светодиодных индикатора загораются одновременно
Полет	4 светодиодных индикатора непрерывно горят
Автовозврат	Голубые светодиодные индикаторы (в передней части) непрерывно горят; красные светодиоды (в хвостовой части) мигают с большим интервалом
Низкий уровень заряда батареи	Голубые светодиодные индикаторы (в передней части) непрерывно горят; красные светодиоды (в хвостовой части) часто мигают
Предупреждение о потере сигнала управления	При потере сигнала управления светодиодные индикаторы (в хвостовой части) непрерывно горят, светодиоды в передней части мигают с большим интервалом

2. Передатчик / пульт дистанционного управления НТ009

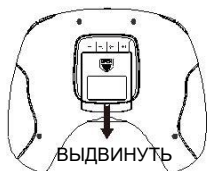
Модель НТ009 представляет собой трансмиттер, который работает по Bluetooth, синхронизируется с квадрокоптером Н507А и позволяет использовать его обширный функционал. Просмотр онлайн-трансляции доступен в приложении X-Hubsan прямо с мобильного устройства с большим экраном.

2-1 Пульт дистанционного управления и описание принципа работы

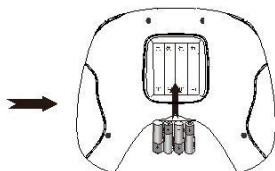


№	Кнопка / переключатель	Действие
1	Стик газ / курс	При перемещении контролера вперед или назад квадрокоптер набирает высоту или снижается соответственно. При перемещении влево или вправо нос квадрокоптера поворачивается против часовой или по часовой стрелке соответственно.
2	Стик тангаж / крен	При перемещении контролера вперед или назад квадрокоптер летит вперед или назад соответственно. При перемещении влево или вправо квадрокоптер летит влево или вправо соответственно.
(1)	Стик тангаж / курс	При перемещении контролера вперед или назад квадрокоптер летит вперед или назад соответственно. При перемещении влево или вправо нос квадрокоптера поворачивается против часовой или по часовой стрелке соответственно.
(2)	Стик газ / крен	При перемещении контролера вперед или назад квадрокоптер будет набирать высоту или снижаться соответственно. При перемещении влево или вправо квадрокоптер летит влево или вправо соответственно.
3	Включение и выключение	Удержание кнопки на 1.5 секунды приведет к включению пульта управления. Для выключения нажмите кнопку на пульте также на 1.5 секунды.
4	Автовозврат	Удержание кнопки на 1.5 секунды приведет к активации функции "автовозврат". Для отмены коротко нажмите кнопку на 0.5 секунды.
5	Автоматический взлет / посадка	Удерживайте кнопку на 1.5 секунды, и квадрокоптер произведет автоматический взлет или посадку (при нахождении в воздухе).
6	Светодиодный индикатор работы пульта управления	При включении пульта управления загорается светодиодный индикатор. При низком напряжении батарей пульта управления индикатор начинает часто мигать.
7	Светодиодная индикация Bluetooth-модуля	При ошибке синхронизации пульта управления и квадрокоптера или если квадрокоптер выключен, светодиодный индикатор мигает голубым цветом с большим интервалом. При успешной синхронизации пульта управления и квадрокоптера световой индикатор загорается голубым цветом и горит непрерывно.
8	Кнопка "фото"	Единожды нажатие кнопки позволит сделать фото.
9	Кнопка "видео"	Единожды нажатие кнопки активирует начало видеозаписи. Повторное нажатие во время видеозаписи приведет к прекращению видеосъемки.
10	Кнопка изменения положения камеры	На данный момент функция не доступна.

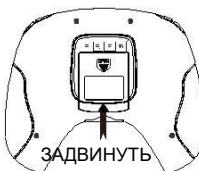
2-2 Установка батареек в пульт управления



Открутите винты при их наличии.
Снимите крышку.



Соблюдая полярность, установите в отсек 4 батарейки типа AAA.



Закройте крышку.
Плотно прикрутите винты при их наличии.



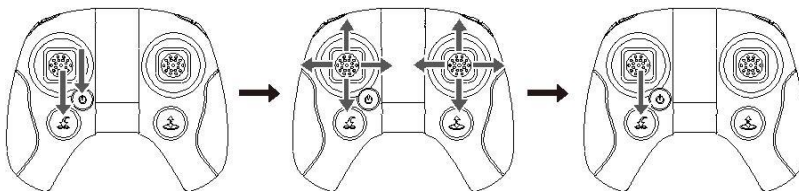
- Не используйте новые батарейки вместе со старыми
- Не используйте батарейки разных типов и производителей

2-3 Настройка расположения стиков пульта (раскладки Mode 1 и Mode 2)

Настройка расположения стиков: Зайдите в мобильное приложение X-Hubsan для модели H507A. Нажмите на изображение “шестеренки” в правом верхнем углу экрана, чтобы открыть настройки. Выберите значок “контроллера” для изменения настроек дистанционного пульта управления / выбора типа расположения стиков.



Калибровка передатчика: При включении пульта управления удерживайте кнопку “Автовозврата” или “Автоматического взлета / Автоматической посадки”. Передатчик издаст сигнал. Потяните оба стика от себя, к себе, к центру и от центра. Повторите эти действия два раза, после чего покрутите оба стика в гнездах. Убедитесь, что оба стика переведены в крайнее положение при выполнении данных операций. Для сохранения и выхода из меню настроек единожды нажмите на кнопку “Автовозврата” или кнопку “Автоматического взлета / Автоматической посадки”.



3. Мобильное приложение X-Hubsan для Android и iOS

3-1 Обзор мобильного приложения

Для управления квадрокоптером H507A установите приложение X-Hubsan, которое позволит управлять полетом, просматривать фото и видео, а также задавать параметры полета. Рекомендуется использовать мобильные устройства или планшеты с большим экраном для высокого качества изображения.

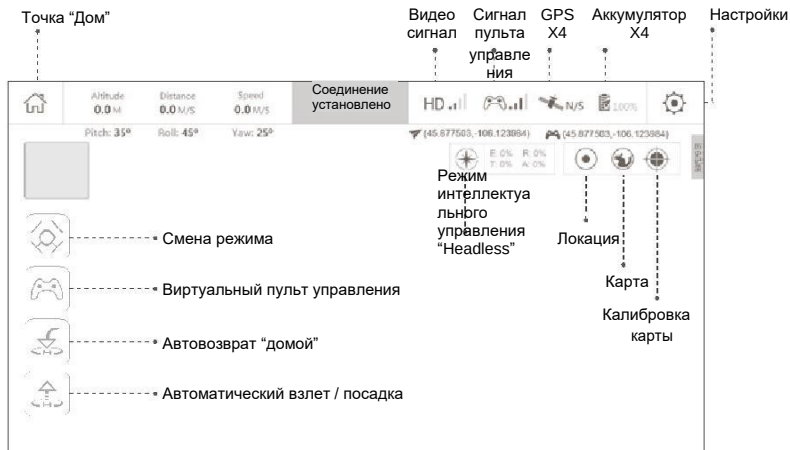
Приложение X-Hubsan можно бесплатно скачать в App Store или Google Play.



X - H U B S A N

3-2 Работа в приложении

Пользователи открывают меню с мобильного устройства и получают доступ к интерфейсу камеры и карты.



4. Полет

Рекомендуется обучиться управлению квадрокоптерами перед первым запуском модели H507A (например, с помощью симулятора полетов на ПК или обучения пилотированию у опытных пилотов-инструкторов и т.п.). Запускайте квадрокоптер в безопасном месте, на просторной площадке без препятствий.

4-1 Выбор места для полетов

(1) Для полетов выбирайте просторную площадку, где нет высотных зданий или других препятствий, таких как деревья и столбы. Наличие зданий и препятствий негативно сказывается на работе компаса и существенно ухудшает GPS-сигнал. Возможны сбои в выполнении операций, связанных с GPS-сигналом, таких как GPS-режим и автовозврат на точку взлета.

- (2) Не летайте в плохую погоду (т.е. при сильном ветре, во время дождя и тумана).
- (3) Диапазон рабочих температур для полета дрона от 0 до 40°C.
- (4) Во время полета держитесь дальше от препятствий, столпотворений, линий электропередач, деревьев, воды и т.п.
- (5) Во избежание помех, не летайте в местах с повышенной электромагнитной активностью (к таким местам относятся радиостанции, электростанции и опоры воздушных линий электропередач).
- (6) Система управления модели H507A не сможет работать должным образом вблизи полярного круга и Антарктиды.
- (7) Не летайте в запретных зонах.
- (8) Не запускайте квадрокоптер вблизи линий электропередач, аэропортов и зон с повышенной электромагнитной активностью.

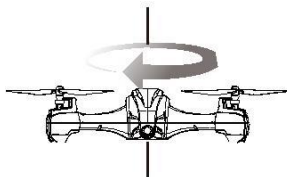
4-2 Подготовка к полету

- (1) Убедитесь, что аккумулятор квадрокоптера и мобильного устройства полностью заряжены
- (2) Убедитесь, что пропеллеры установлены правильно и надежно закреплены
- (3) При фото и видеосъемке перед включением квадрокоптера необходимо установить карту памяти Micro-SD
- (4) Убедитесь, что все двигатели работают исправно, а пропеллеры не повреждены
- (5) Проверьте чистоту линз объектива

4-3 Калибровка компаса

Проводите калибровку при каждом включении квадрокоптера. Компас модели очень чувствителен к электромагнитным помехам и воздействию металла. Вследствие их воздействия возможны anomальные показания компаса и потеря управления. Регулярная калибровка позволяет поддерживать оптимальную производительность компаса.

- 1) Откройте вкладку “камера” в приложении X-Hubsan. Следуйте инструкциям на экране.
- 2) Окно калибровки закроется после выполнения всех шагов.



Калибровка компаса 1 (горизонтальная)



Калибровка компаса 2 (вертикальная)

4-4 Запуск и выключение двигателей

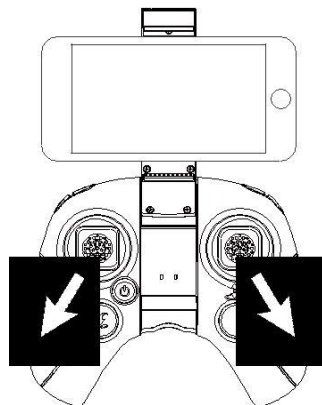
При синхронизации мобильного устройства, пульта дистанционного управления и квадрокоптера, контроль полета осуществляется прямо с пульта НТ009.

Запуск двигателей

Для запуска двигателей переведите оба контроллера в положение как на рисунке.

Выключение двигателей

Удерживайте контроллеры в положении “к себе” до момента, пока квадрокоптер не приземлится. Для остановки двигателей переведите оба контроллера в положение как на рисунке.



Не выключайте двигатели во время полета, это приведет к падению модели и создаст опасность для окружающих.



При перемещении контроллеров пульта управления не прилагайте чрезмерных усилий. Дождитесь полной остановки двигателей перед тем как отпускать контроллеры.

4-5 Автоматический взлет / автоматическая посадка

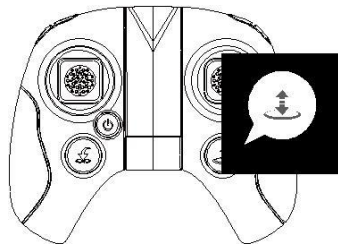
Функции “Автоматический взлет” и “Автоматическая посадка” доступны при непрерывном свете индикаторов на пульте управления. Ниже описан принцип работы обеих функций.

Автоматический взлет

Убедитесь, что погодные условия позволяют произвести взлет. Затем нажмите кнопку “Автоматический взлет”, и квадрокоптер наберет высоту около 2 метров. Обратите внимание, при нахождении квадрокоптера в воздухе повторное нажатие кнопки приведет к автоматической посадке.

Автоматическая посадка

Убедитесь, что посадка возможна. Затем нажмите кнопку “Автоматическая посадка”. Квадрокоптер приступит к автоматическому приземлению. После приземления двигатели будут отключены.

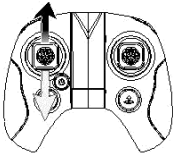
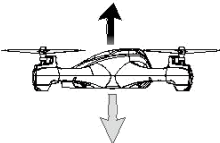
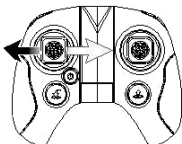
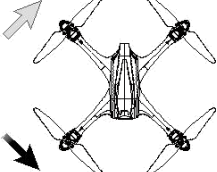
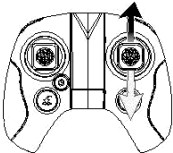
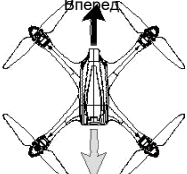
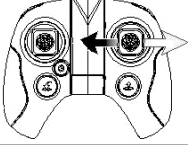
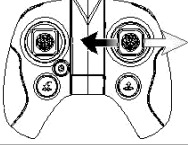


4-6 Управление

Заводские настройки предполагают использование раскладки контроллеров в режиме Mode 2. В данной инструкции проиллюстрирован пульт управления с раскладкой контроллеров в режиме Mode 2.



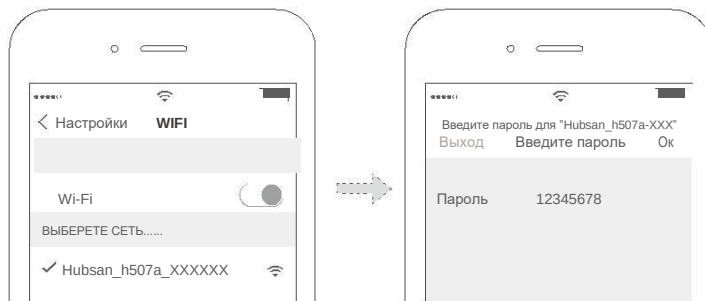
- Стиki джостика возвращаются в исходное положение: стики джостика автоматически принимают центральное положение
- Чувствительность стиков: зависит от интенсивности и частоты использования

Пульт управления (Mode 2)	Квадрокоптер	Управление
	Набор высоты  Снижение	Контроллер газа отвечает за набор высоты и снижение. При перемещении ручки газа от себя модель набирает высоту. При перемещении ручки газа на себя модель снижается. Когда ручка газа установлена в центральном положении, модель зависает и автоматически удерживает текущую высоту. При перемещении стика в положение от себя квадрокоптер оторвется от поверхности. Чем резче перемещается стик, тем быстрее дрон набирает высоту. Плавное перемещение стика позволит плавно набрать высоту и избежать сбоев при выполнении взлета.
	Поворот по часовой стрелке  Поворот против часовой стрелки	Контроллер курса отвечает за совершение поворота квадрокоптера. При перемещении ручки курса влево нос модели поворачивается против часовой стрелки. При перемещении ручки курса вправо нос модели поворачивается по часовой стрелке. Когда ручка установлена в центральном положении, угол поворота носа модели равен нулю. Чем дальше контроллер отклонен от центра, тем выше скорость поворота носа модели.
	 Вперед Назад	Контроллер тангажа отвечает за перемещение летательного аппарата вперед и назад. При перемещении ручки тангажа от себя модель наклоняется и летит вперед. При перемещении ручки тангажа на себя модель наклоняется и летит назад. Когда ручка расположена в центре, модель зависает в горизонтальном положении. Чем дальше ручка тангажа отклонена от центра, тем больше наклон и скорость полета вперед или назад.
		Контроллер крена отвечает за перемещение квадрокоптера влево или вправо. При перемещении ручки крена влево модель кренится и летит боком влево. При перемещении ручки крена вправо модель кренится и летит боком вправо. Когда ручка расположена в центре, модель зависает в горизонтальном положении. Чем дальше контроллер отклонен от центра, тем больше крен и скорость полета боком влево или вправо.

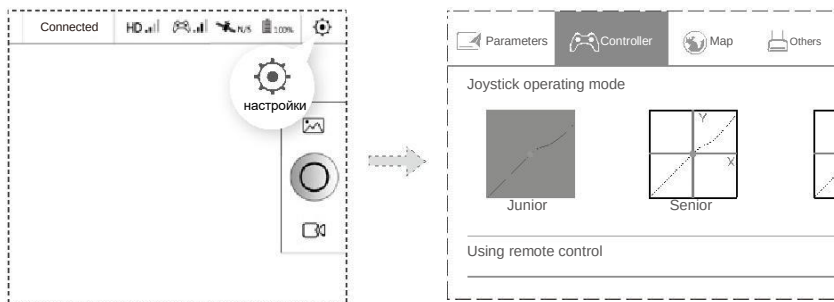
4-7 Базовые принципы полета

Основные правила при полете:

- 1) Разместите квадрокоптер на ровной, открытой поверхности. Разверните летательный аппарат хвостовой частью к себе, а носом от себя.
 - 2) Вставьте аккумулятор в квадрокоптер и запустите мобильное приложение X-Hubsan.
- Подключите дрон к Вашему мобильному устройству через WiFi.



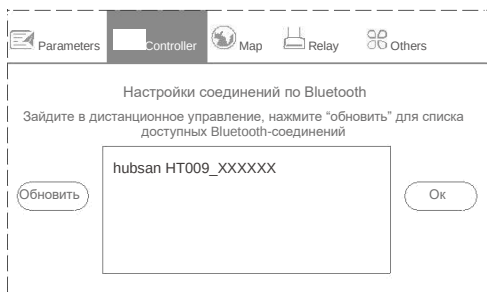
- 3) Выполните калибровку компаса (следуйте инструкциям в приложении).
- 4) Включите пульт дистанционного управления; синхронизируйте мобильное устройство и пульт по сигналу Bluetooth.



1.Зайдите в главное меню приложения и нажмите значок "настройки" в верхнем правом углу.

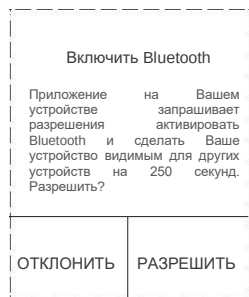
2.Выберите значок "контроллер" и затем "активировать дистанционное управление".





4. Приложение выдаст меню с настройками соединений по Bluetooth.

Выберите HUBSAN HT009_XXXXXX и подтвердите подключение.



3. Устройство запросит доступ к Bluetooth. Для продолжения нажмите "Разрешить".

5) Убедитесь, что возможно произвести взлет или посадку. Запустите двигатели вручную или используйте функцию "Автоматический взлет". После завершения полета используйте функцию "Автоматическая посадка" или произведите посадку вручную с последующим выключением двигателей.

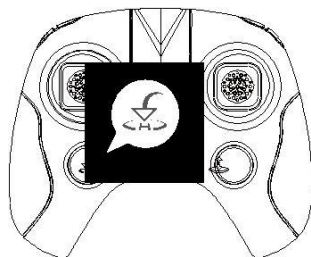
6) После приземления и полной остановки двигателей выключите квадрокоптер и пульт дистанционного управления.

4-8 Автоматическая посадка

Режим автовозврата доступен, только если квадрокоптер установил связь с 6-ю и более спутниками. Иначе система не сработает должным образом, и летательный аппарат будет потерян.

Активация режима "Автовозврат"

Удерживание кнопки "Автовозврат" на 1.5 секунды приведет к тому, что квадрокоптер вернется на точку взлета. Система управления полетом задаст команду квадрокоптеру вернуться по координатам "дом". Приземление будет выполнено автоматически. Вы можете выйти из режима автовозврата и приземлить летательный аппарат вручную.



Выход из режима "Автовозврат"

Удерживание кнопки на 0.5 секунды приведет к деактивации режима "Автовозврата". Вы можете продолжить полет или приземлить летательный аппарат вручную.



Режим автовозврата доступен к использованию только если система GPS модели установила связь не менее чем с 6-ю спутниками.

5. Защита от потери сигнала

5-1 Разряд батареи

Если аккумулятор квадрокоптера разряжен, велика вероятность, что летательному аппарату не хватит уровня заряда для возврата. Незамедлительно произведите посадку модели, иначе возможно падение квадрокоптера, создание угрозы для окружающих и повреждение модели. Во избежание этого система управления полетом квадрокоптера использует полетные данные для определения, требуется ли перейти в режим автовозврата или незамедлительно совершить посадку.

Обратите внимание: перемещение контроллеров пульта управления во время работы режима "Автовозврат" приведет к деактивации режима автовозврата. Потребуется повторная активация режима автовозврата.

5-2 Потеря сигнала

При потере сигнала между квадрокоптером и передатчиком система управления полетом выполнит автоматическое приземление модели или вернет его к точке, где пульт дистанционного управления / передатчик был последний раз зафиксирован, после чего произведет посадку в автоматическом режиме. Эта функция позволяет снизить вероятность падения или потери летательного аппарата.



Точка взлета ("дом"): система управления полетом запомнит точку "дом" в отметке, где впервые будет установлена связь с 6-ю и более спутниками в режиме удержания высоты.

Условия, при которых активируется режим защиты от потери сигнала

- Пульт дистанционного управления выключен.
- Расстояние до модели превышает дальность передачи сигнала с передатчика.
- Между квадрокоптером и передатчиком появилось препятствие.
- Прерван сигнал с передатчика вследствие появления сильных электронных помех.



- Для благополучного возврата квадрокоптера к точке взлета при потере сигнала убедитесь, что у модели установлена связь с достаточным количеством спутников для полета в режиме GPS. Необходимо также убедиться, что условия полета не препятствуют совершению экстренного возврата к точке взлета и приземлению.
- Если во время автовозврата количество обнаруженных спутников GPS снизится ниже 6 и будет таковым более 20 секунд, X4 прекратит автовозврат и выполнит посадку.
- В режиме "защиты от потери сигнала", функция автоматического избегания столкновения с препятствиями недоступна, поэтому контролируйте показатели высоты и запускайте модель на площадках без препятствий.

Модель H507A – часто задаваемые вопросы

1. Сигнал GPS слабый или отсутствует / недостаточное число или нет связи со спутниками

Убедитесь, что взлет производится вне помещения и не между зданиями. Разместите квадрокоптер на открытом пространстве для установки связи со спутниками.

2. Не работает функция удержания высоты и позиции

Убедитесь, что у летательного аппарата установлена связь не менее чем с 6-ю спутниками.

3. Не работает режим облета заданных точек (Waypoint)

- 1) Убедитесь, что у летательного аппарата установлена связь не менее чем с 6-ю спутниками.
- 2) Убедитесь, что сигнал GPS активирован, а режим автовозврата деактивирован.
- 3) Проверьте, что стики контроллера занимают нейтральное положение (отцентрированы) на экране.

4. Не работает режим съемки фото или видео

- 1) Перед включением квадрокоптера проверьте, вставлена ли карта SD.
- 2) Убедитесь, что карта SD класса 10 или выше, объемом памяти не менее 64 ГБ и отформатирована в FAT32.

5. Установленная связь со спутниками работает с перебоями или падает до нуля

Убедитесь в отсутствии источников создания высокочастотных помех вблизи (таких как кабели высокого напряжения, радио или телевизоры и т.п.).

6. Квадрокоптер / видеоизображение трясет

- 1) Убедитесь, что пропеллеры летательного аппарата не деформированы и не повреждены. Замените в случае необходимости.
- 2) Проверьте крепление винтов на корпусе летательного аппарата.
- 3) Убедитесь, что валы двигателей не повреждены. Двигатели подлежат замене в случае повреждения.

7. Не работает режим “Следуй за мной” (Follow Me)

- 1) Убедитесь, что активирован режим удержания высоты (режим Follow Me не работает без него)
- 2) Убедитесь, что у летательного аппарата установлена связь не менее чем с 6-ю спутниками (иначе режим Follow Me не будет работать)
- 3) Проверьте, что стики контроллера занимают нейтральное положение (отцентрированы) и в процессе включения режима Follow Me не были перемещены (квадрокоптер автоматически выйдет из режима Follow Me, если стик газа будет перемещен с центрального положения)

8. Нет Wi-Fi соединения

- 1) Перезапустите питание дрона.
- 2) Если Вы хотите использовать передатчик, а телефон и квадрокоптер уже синхронизированы, выключите квадрокоптер и закройте приложение X-Hubsan. Перейдите к разделу 4 данного руководства для подключения квадрокоптера к передатчику.
- 3) Если хотите использовать передатчик и телефон, при синхронизации устройств, выключите квадрокоптер и выйдите из мобильного приложения X-Hubsan.

9. Как найти квадрокоптер в случае потери:

Запишите или сфотографируйте координаты нахождения летательного аппарата на экране. Установите место нахождения дрона.

Модель H507A – запасные части

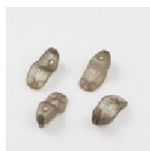


H507A-01

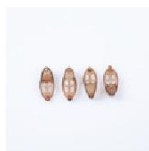
Корпус



H507A-02
Плафон моторных
светодиодов "А"/"В"
желтый



H502C-02
Плафон моторных
светодиодов "А"/"В"
серый



H507D-02
Плафон моторных
светодиодов "А"/"В"
коричневый



H502C-03

Комплект
винтов



H507A-03
Пропеллер "А"/"В"
желтый



H502S-03
Пропеллер "А"/"В"
белый



H502E-03
Пропеллер "А"/"В"
красный



H507D-03
Пропеллер "А"/"В"
оранжевый



H502-05

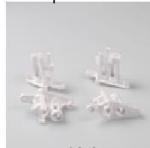
Двигатель "А"



H502-06
Двигатель "В"



H507A-04
Крепление двигателя Серое



H502-07
Крепление двигателя



H502-08
Втулки вала



H502-10
Шестеренка "В"



H502-11
Вал



H502-12
Набор светодиодов



H507A-05
Приемник 2.4G RX



H507A-06
Модуль камеры



H507A-08
GPS-модуль



H501S-13
Модуль компаса



H507A-07
Li-Po батарея



H507A-09
USB-зарядка



H502-19
Отвертка



H502-20
Защита пропеллеров



H501A-04
HT005 Передатчик



Важно! Перед использованием внимательно ознакомьтесь с инструкцией. Осторожно, пропеллеры могут нанести травму!

Внимание! Не оставляйте аккумулятор устройства без присмотра во время зарядки. Всегда отключайте батарею и зарядное устройство сразу после завершения процесса зарядки. Устройство не является игрушкой и не предназначено для детей младше 14 лет.

WWW.HUBSAN.COM

Наименование продукта : X4 STAR PRO

Поставщик : Shenzhen Hubsan Technology Co., Ltd.

Адрес : Этаж 13, Блок 1, Башня C, Software Industry Base, шоссе Сюфу, Округ Наньшан, г. Шэньчжэнь, Китай.

Производитель : Dongguan Tengsheng Industrial Co., Ltd.

Адрес : A22# Luyi Street, Tianxin Village, Tangxia Town, г. Дунгуань, Китай.

Телефон : 0769-82776166 (Китай)

