



Âge 14+

LIRE LE MANUEL D'INSTRUCTION ATTENTIVEMENT
VEUILLEZ S'INFORMER SUR WWW.HUBSAN.COM



THE HUBSAN FPV X4 DESIRE

ITEM NO: H502S

VOL SANS GPS, VOIR ATTENTIVEMENT LA PAGE 02

DÉMARRER / ÉTEINDRE LES MOTEURS, VOIR LA PAGE 06

RTH FONCTION, VOIR LA PAGE 09-10

FOLLOW ME FONCTION, VOIR LA PAGE 10-11

CALIBRATION DU COMPAS, VOIR LA PAGE 16

CALIBRATION D'ÉMETTEUR, VOIR LA PAGE 17

Hubsan FPV X4 Desire

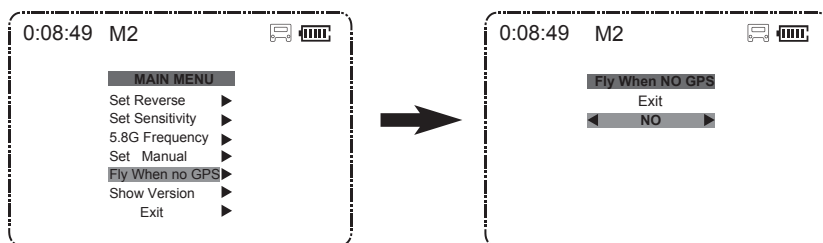
V1.0 2016.03

Veuillez lire le manuel d'instruction attentivement

! Attention :

Pour la sécurité, le quadcopter est réglé par défaut à NE PEUT PAS VOLER SANS GPS. Si vous préférez voler lorsque le GPS n'est pas disponible, veuillez réinitialiser la valeur en fonction de l'opération ci-dessous avant d'utiliser.

Tirez la manette des gaz à la position la plus basse, puis appuyez sur la manette de tangage pendant 1,5 secondes pour entrer dans l'interface du menu principal. Poussez et tirez la manette de tangage vers le haut / bas pour sélectionner "Fly When NO GPS", poussez le stick vers la droite pour entrer dans l'interface "Fly When NO GPS", sélectionnez "YES". Le réglage par défaut est "NO". Sélectionnez "Exit" pour quitter.



NOTES DE SÉCURITÉ IMPORTANTES

OPÉRATION:

Soyez prudent et responsable extrêmement lorsque vous utilisez le drone. Les petits composants électroniques sont peut-être endommagés si le X4 écrase ou tombe dans l'eau. Pour éviter d'autres dommages, veuillez remplacer les pièces cassées immédiatement.

Vol:

- Prenez responsabilité pour la sécurité de vous-même et des autres quand on vole le X4!
- Ne pas voler le X4 dans les endroits bondés.
- Ne pas voler par mauvais temps.
- Ne jamais essayer d'attraper le X4 pendant qu'il est en vol.
- Ce modèle est destiné aux pilotes expérimentés âge 14+.
- Éteignez le X4 après le vol pour éviter les hélices de causer des blessures.
- Retirez toujours la batterie après le vol pour éviter des blessures parce que le moteur met peut-être en marche accidentellement.
- Faites attention à vous protéger lorsque près des hélices. Le système de vol a la possibilité de fonctionner automatiquement quel que l'émetteur montre le signal. Les hélices à grande vitesse sont très dangereux.
- Éteignez le X4 après chaque vol parce que les hélices peuvent tourner encore et peut-être causer des blessures.

INTRODUCTION

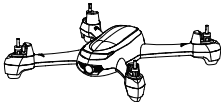
Merci d'avoir acheté les produits HUBSAN. Ce quadcopter, doté de multi-fonctionnel RC mode, capable d'effectuer des vols acrobatiques, est facile à utiliser. Veuillez lire le manuel attentivement et suivre toutes les instructions. Veuillez garder le manuel pour le maintien quotidien et la référence future.

Le poids de Quadcopter : 155g(Batterie inclus)

 **FPV: First Person View.** Ce fonction vous permet de vivre de toute sorte variation du gestes de vol et vous mène des experiences en direct du point de vue de drones.

1. ÉIÉMENTS COMPRIS DANS LA BOÎTE

Vérifiez tous les éléments dans la boîte avant l'utilisation.

S/N	Nom	Photos	Qté	Remarques
1	Quadcopter		1PC	Équipé avec petit contrôleur de vol ,GPS et compas
2	Hélice		8PCS	Hélice A 4pcs, Hélice B 4pcs
3	Télécommande		1PC	FPV Télécommande, équipée avec 4 X AA batterie (Non incluse)
4	7.4V Li-Po batterie		1PC	Pour quadcopter
5	USB Chargeur		1PC	Pour charger la batterie
6	Tournevis		1PC	Pour démonter les hélices
7	Manuel		2PCS	Disclaimer Hubsan X4 Manuel d'instructions

2. LED INDICATEUR DE MATEUR

LED Indicateur:

LED avant: bleu; LED arrière: rouge.

1. Mise sous tension: 4 LED indicateurs clignotent simultanément toutes les 1,5 secondes.
2. Calibration du compas:
 - 1). Calibration horizontale: 4 LED indicateurs clignotent circulairement.
 - 2). Calibration verticale: 4 LED indicateurs clignotent alternativement.
3. GPS vol: 4 LED indicateurs restent allumés.
4. GPS Retour: 2 LED avant restent allumés, 2 LED arrière clignotent rapidement toutes les 2 secondes.
5. Retour de batterie faible: 2 LED avant clignotent rapidement toutes les 2 secondes, 2 LED arrière restent allumés.
6. Mode sans tête: 2 LED avant restent allumés, 2 LED arrière clignotent rapidement toutes les 5 secondes.
7. Photo: 2 LED avant restent allumés, 2 LED arrière clignotent une fois.
8. Vidéo: 2 LED avant restent allumés, 2 LED arrière clignotent alternativement.
9. Les indicateurs LED peuvent être désactivés en prenant des photos et des vidéos.

3. BATTERIE DE QUADCOPTER

3.1 INTRODUCTION

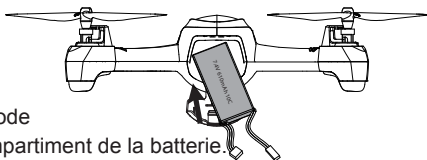
La batterie de quadcopter est rechargeable avec une capacité 610mAh et la tension de 7.4V. La batterie doit être chargée seulement avec le chargeur de HUBSAN pour éviter la surcharge.



Assurez-vous que la batterie est complètement chargée avant la première utilisation.

3.2 INSTALLATION DE BATTERIE

Poussez la batterie dans le compartiment de la batterie et raccorder correctement la ligne d'alimentation de la batterie en veillant à l'électrode positive et negative. Fermez le couvercle du compartiment de la batterie.



3.3 CHARGE

Branchez la batterie au chargeur USB, puis branchez le chargeur USB au dispositif USB, tel qu'un ordinateur ou un chargeur mobile.

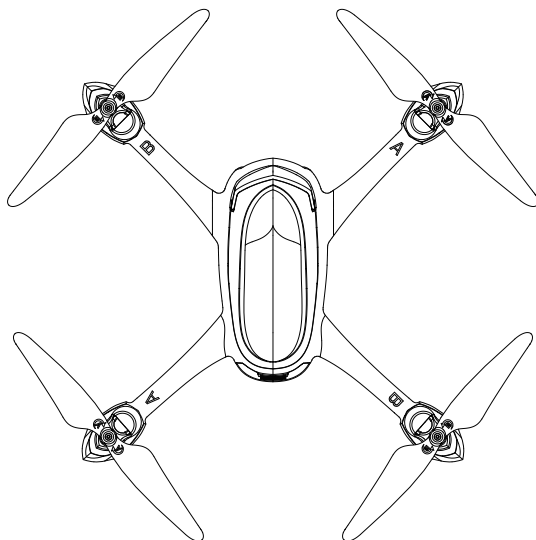
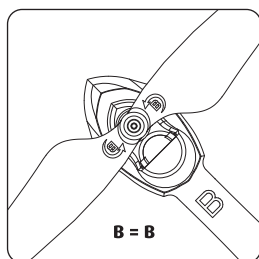
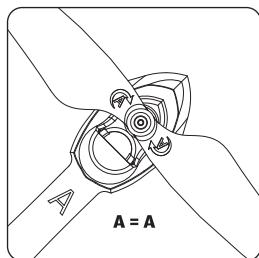
Il faut environ 40-50 minutes pour recharger complètement la batterie avec un courant 500mA. L'indicateur LED de l'USB est rouge lors de la charge et devient faible lorsque la batterie est complètement chargée.

Veuillez débrancher le chargeur et la batterie lorsque la charge est terminée.

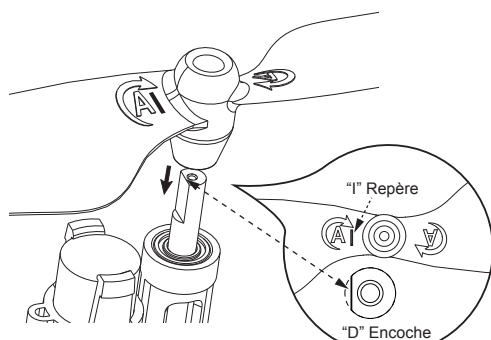


Veuillez charger complètement la batterie pour éviter hors contrôle due à la basse tension.

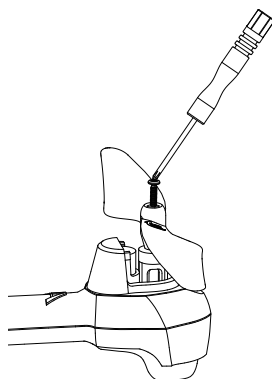
4. HÉLICE



Fixer les hélices correspondants aux moteurs qui sont marqués A et B, serrer les hélices et garder la moteurs dans l'impasse avec le tournevis.



<Figure 1>



Faites correspondre le repère "I" sur les hélices à l'encoche "D" sur des arbres de moteur lors de l'assemblage, comme la figure 1

- ⚠ • Assurez-vous que les hélices A et B sont correctement installées. Le X4 ne volera pas si les hélices sont mal installées.

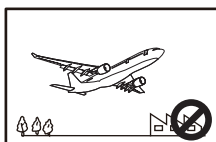
5. COMMENCER A VOLER

5.1 ENVIRONNEMENT DE VOL

- (1) La zone de vol doit être ouverte et sans de grands bâtiments ou d'autres obstacles; la structure métallique à l'intérieur des bâtiments interférera avec le compas et le signal GPS.
- (2) Ne pas voler par mauvais temps tels que vent fort, neige, pluie ou brouillard.
- (3) Keep away from barriers, people, power cables, trees, and other obstructions.
- (4) Ne pas voler près des tours de radio ou des aéroports
- (5) Le système de contrôle de X4 ne fonctionnera pas correctement au Pôle Sud ou Pôle Nord.
- (6) Ne pas voler dans des zones restreintes et obéir aux lois et règlements de votre pays.



Ligne à haute tension



Aéroport



Interférence



Pluie

5.2 LIAISON

Mettez sous tension le drone, et le placez très près de la télécommande, la liaison de la fréquence sera achevée après un "bip" sonore.

Si la liaison a échoué, veuillez éteindre le drone et répéter les opérations précédentes.

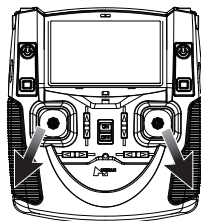
5.3 DÉMARRER/ARRÊTER LE MOTEUR

Démarrer le moteur

Méthode: Tirer le stick gauche en biais en bas à gauche, stick droit en bas à droite. Libérez immédiatement les deux sticks après les moteurs sont mise en marche.

Arrêter le moteur

Méthode: Tirer le stick gauche en biais en bas à gauche, stick droit en bas à droite. Libérez immédiatement les deux sticks après avoir arrêté les moteurs.

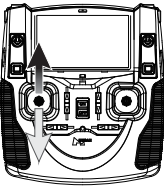
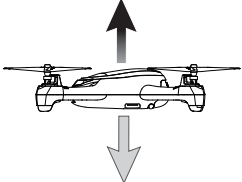
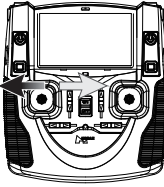
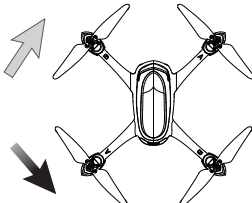
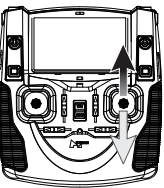
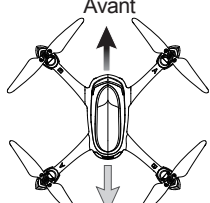
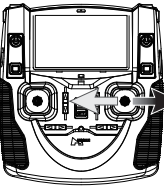
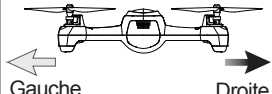


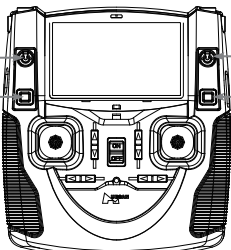
⊘ Ne pas arrêter les moteurs pendant le vol pour éviter de s'écraser.

☀ Poussez les sticks légèrement. N'oubliez pas de relâchez les sticks immédiatement.

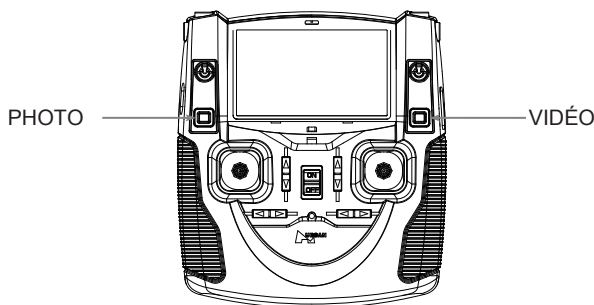
5.4 PILOTAGE BASIQUE

Le mode de l'opération de la télécommande comprend le mode 1 et le mode 2, ce manuel prend le mode 2 comme un exemple pour illustrer l'opération de la télécommande.

Télécommande (Model 2)	X4	Remarques
	Montée  Descente	La manette des gaz contrôle la montée et la descente. Poussez le stick et le X4 montera. Tirez le stick et le X4 descendra. Lorsque le stick est dans le centre, le X4 tiendra sa altitude automatiquement. Il faut déplacer la manette des gaz au-dessus de la position centrale pour faire décoller le drone. (Veuillez pousser le stick progressivement pour empêcher le drone de monter brutalement)
	Rotation droite  Rotation droite	La manette de lacet contrôle le gouvernail (direction de rotation). Poussez le stick vers la gauche et le X4 va tourner dans le sens antihoraire. Poussez le stick vers la droite et le X4 va tourner dans le sens horaire. Lorsque le stick est dans le centre, le X4 ne tourne pas. La force correspond à la vitesse angulaire de rotation. Poussez le stick le plus fort, la vitesse angulaire de rotation la plus rapide.
	Avant  Arrière	La manette de tangage contrôle l'inclinaison avant et arrière. Poussez le stick et le X4 s'incline et avance. Tirez le le stick et le X4 s'incline et recule. Lorsque le stick est dans le centre, le X4 tiendra sa position. L'amplitude de mouvement du stick correspond à l'angle d'inclinaison et à la vitesse de vol.
	Gauche  Droite	La manette de roulis contrôle l'inclinaison gauche et droite. Poussez le stick vers la gauche et le X4 s'incline et vole à gauche. Poussez le stick vers la droite et le X4 s'incline et vole à droite. Le X4 doit être horizontal et maintenir l'état actuel lorsque la manette est dans le centre. L'amplitude de mouvement du stick correspond à l'angle d'inclinaison et à la vitesse de vol.

 position 1 (en haut) position 2 (en bas)	Le commutateur GPS est pour la fonction de maintenir l'altitude. En position 1 (en haut), la fonction GPS fonctionne. En position 2 (en bas), la fonction GPS s'arrête.
 GPS commutateur RTH commutateur Photo Bouton Vidéo Bouton	Le commutateur RTH est un touche de retour automatique. En position 1 (en haut), la fonction RTH fonctionne. En position 2 (en bas), la fonction RTH s'arrête
Note important: Les fonctions GPS et RTH sont uniquement disponibles à l'extérieur. Assurez-vous de fermer les deux fonctions à l'intérieur.	A l'égard de la fonction Photo / vidéo, il faut toujours faire le quadcopter et l'émetteur rester hors de tension lors de l'insertion ou du retrait de la SD carte. 

5.5 PHOTO/VIDEO



Appuyez sur le bouton photo/vidéo 0,5 seconde pour prendre des photos.

Appuyez sur le bouton photo/vidéo 0,5 seconde pour prendre des vidéos et appuyez à nouveau pour enregistrer les vidéos.

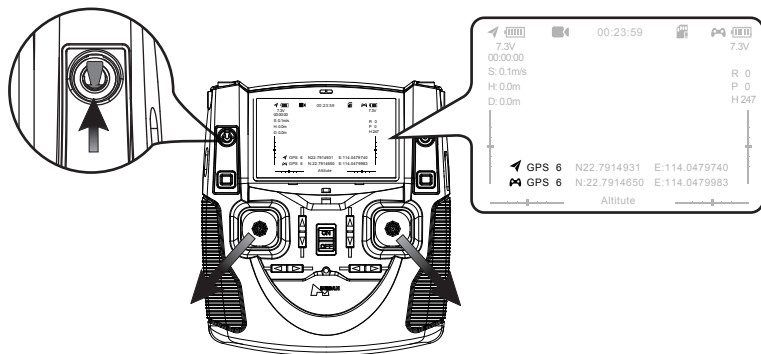
 Arrêter l'enregistrement avant que la carte SD est retirée.

1. La vidéo sera interrompue si la batterie de la télécommande est faible.
2. Lorsque la mémoire de la carte SD est pleine, l'écran affichera "SD Full".
3. Mieux vaut utiliser une carte SD de classe 4+ dont la capacité est supérieure à 4 GB.
4. Veuillez formater la carte SD dans la télécommande avant l'utilisation.

6. PARAMÈTRES DE PERFORMANCE AVANCÉE

6.1 GPS POSITIONNEMENT/ HOME POINT MODE

1.) La fonction de GPS positionnement ne fonctionne que lorsque le signal GPS affiche au moins 6 satellites.



Poussez le commutateur GPS pour activer le positionnement GPS.

Tirez le commutateur GPS pour quitter le positionnement GPS

(uniquement le maintien d'altitude sera active).

2.) Home point est enregistré lorsque les moteurs sont armés avec au moins 6 GPS satellites.

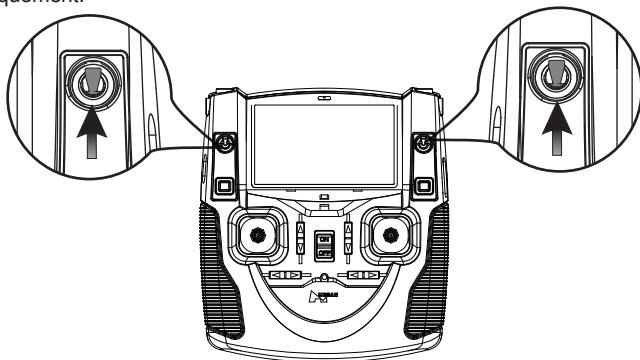
3.) Vous devriez rechercher les satellites GPS dans un endroit ouvert, il faudra 3 minutes pour terminer la recherche, et la force du signal GPS dépend de l'environnement de vol.

6.2 RTH MODE (RETURN TO HOME)

ENTRER LE MODE RTH

Poussez le commutateur GPS et RTH simultanément, et le quadcopter va entrer en mode RTH.

Le système de contrôle de vol contrôlera le quadcopter à retourner le point de départ et la terre automatiquement.

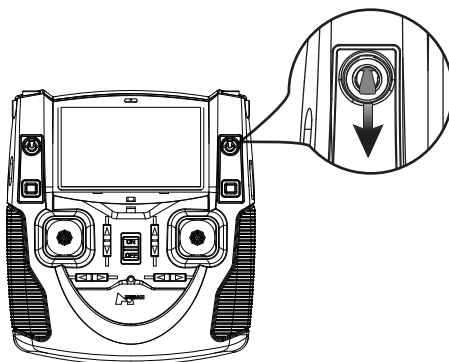


Le mode RTH ne fonctionne que lorsque le signal GPS affiche au moins 6 satellites.

Home point est enregistré lorsque les moteurs sont armés avec au moins 6 GPS satellites.

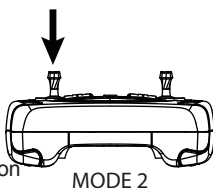
QUITTER LE MODE

Tirez le commutateur RTH, le X4 quitte le mode RTH.

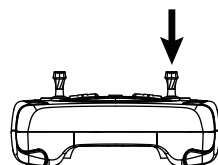


6.3 HEADLESS MODE

Le mode Headless signifie que le X4 va distinguer automatiquement la direction de la télécommande et voler en fonction de l'orientation de la télécommande.



MODE 2



MODE 1

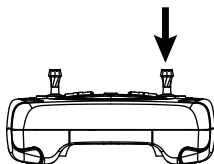
Appuyez sur la manette des gaz 0,5 seconde à activer / désactiver le mode sans tête.

Appuyez sur le stick pour entrer en mode Headless, indiqué par deux "bips" sonores et "Headless On" affiche sur l'écran LCD.

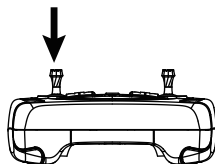
Appuyez à nouveau sur le stick pour quitter le mode Headless, indiqué par un "bip" sonore et "Headless Off" affiche sur l'écran LCD.

6.4 FOLLOW ME MODE

Follow Me Mode signifie le drone suit l'émetteur automatiquement grâce au système GPS intégré.



MODE 2



MODE 1

Appuyez sur la manette de tangage 0,5 seconde à activer / désactiver le mode follow me.

Appuyez sur le stick pour entrer en mode follow me, indiqué par deux "bip sonore " et " follow On" affiche sur l'écran LCD.

Appuyez à nouveau sur le stick pour quitter le mode follow me, indiqué par un "bip sonore " et " follow Off" affiche sur l'écran LCD.



Le mode follow me ne fonctionne que lorsque le GPS (à la fois sur l'émetteur et sur le drone) a au moins 6 satellites.

Le drone va quitter le mode follow me si vous poussez ou appuyez sur n'importe quel touche de l'émetteur sauf la manette des gaz.

6.5 PROTECTION HORS CONTRÔLE

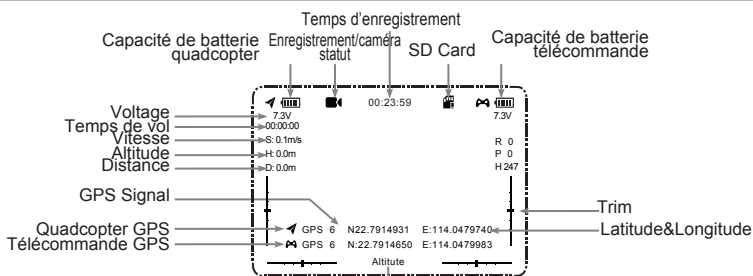
Le quadcopter entrera en mode de sécurité lorsque le drone perd le contact avec la télécommande. Le système de contrôle de vol va contrôler le quadcopter à retourner via la fonction HOME POINT. Le mode de protection hors contrôle aide à éviter des blessures ou des dommages.

CONDITIONS DE LA PROTECTION HORS CONTRÔLE

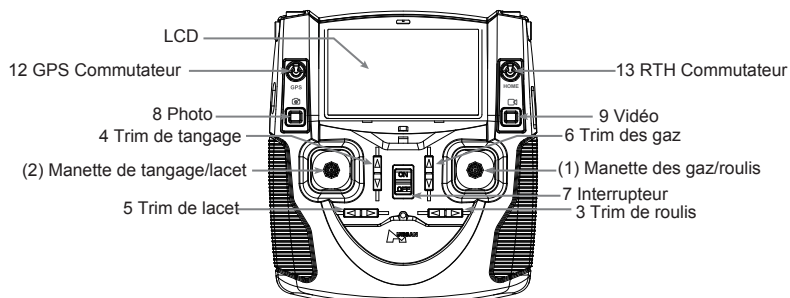
- (1) Le transmetteur est hors tension.
- (2) La distance est hors de portée de la transmission du signal de l'émetteur.
- (3) Le signal de l'émetteur a été interrompu par une interférence électronique plus forte.

-
- ⊗ • Pour veiller à ce que le X4 puisse retourner en toute sécurité à son point d'origine lorsque le signal est perdu, veuillez voler le X4 dans la zone de sécurité.
 - Si la quantité de GPS satellites tombe en dessous de six pour plus de 20 secondes au cours de retour, le X4 va descendre automatiquement à l'entremise du mode de protection hors contrôle.
 - Le X4 Pro ne peut pas éviter les obstacles automatiquement en mode de protection hors contrôle. Le utilisateur peut régler l'altitude de retour pour fuir les obstacles.
-

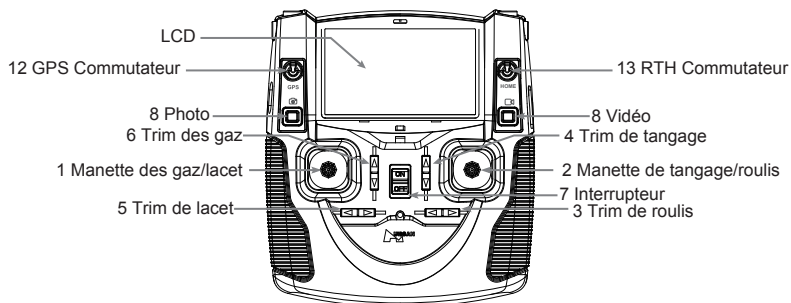
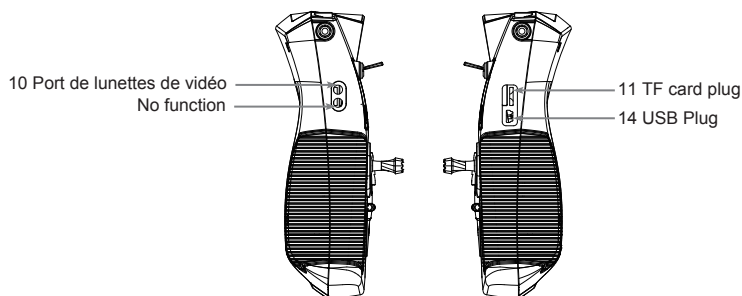
7. ÉMETTEUR



L'affichage sur l'écran LCD met à jour toujours en fonction des différentes fonctions (eg:GPS Hold,Return Home,Follow me, Expert)



(MODE 1)

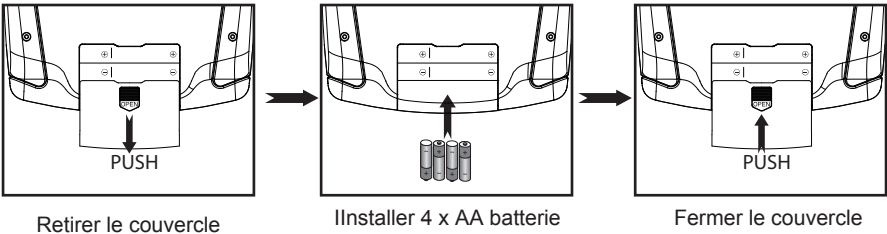


(MODE 2)

7.1 FONCTION DE LA TÉLÉCOMMANDE

S/N	Mode/ Contrôle	Fonction
(1)	MODE 1 Manette des gaz/roulis	Poussez le stick vers l'avant ou vers l'arrière et le drone va monter ou descendre ; Poussez le stick à gauche ou à droite et le drone va voler à gauche ou à droite.
(2)	MODE 1 Manette de tangage/lacet	Poussez le stick vers l'avant ou vers l'arrière et le drone va avancer ou reculer; Poussez le stick à gauche ou à droite et le drone va tourner dans le sens antihoraire ou horaire.
1	MODE 2 Manette des gaz /lacet	Poussez le stick vers l'avant ou vers l'arrière et le drone va monter ou descendre ; Poussez le stick à gauche ou à droite et le drone va tourner dans le sens antihoraire ou horaire.
2	MODE 2 Manette de tangage/roulis	Poussez le stick vers l'avant ou vers l'arrière et le drone va avancer ou reculer; Poussez le stick à gauche ou à droite et le drone va voler à gauche ou à droite.
3	Trim de roulis	Le trim de roulis ajuste la dérive à gauche et à droite.
4	Trim de tangage	Le trimde tangage ajuste la dérive vers l'arrière et l'avant.
5	Trim de lacet	Le trim de lacet ajuste la dérive de rotation à gauche et à droite.
6	Trim des gaz	Le trim des gaz se trouve normalement au neutre. Le trim inférieur peut allumer et éteindre l'indicateur LED.
7	Interrupteur	Poussez pour allumer la télécommande. Poussez à nouveau pour la fermer.
8	Photo	Appuyez sur le bouton pour prendre la photo.
9	Vidéo	Appuyez sur le bouton pour enregistrer le vidéo.
10	Port de lunettes de vidéo	Connecter les Hubsan lunettes de vidéo(not inclus).
11	TF card plug	La carte de TF peut être insérée dans la prise de la carte sur la télécommande ou le quadcopter. (Recommandation sur le quadcopter)
12	GPS commutateur	Poussez ce commutateur, GPS intégré va calculer la position et l'altitude de quadcopter aider le quadcopter à rester stable (uniquement à l'extérieur).
13	RTH commutateur	Poussez le commutateur RTH, le quadcopter va retourner automatiquement(uniquement à l'extérieur).
14	USB plug	Pour mettre à jour le software.

7.2 INSTALL THE TX BATTERY

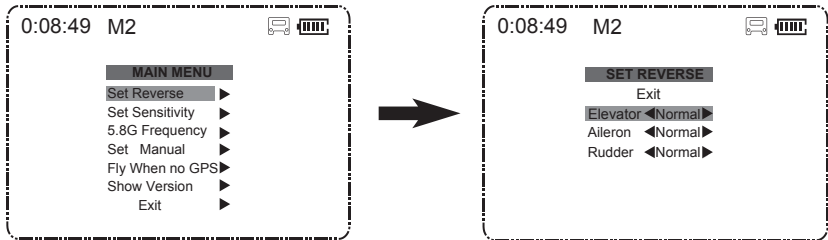


- Ne pas mélanger les piles neuves et anciennes.
- Ne pas mélanger de différents types de piles.
- Ne pas charger la batterie non-rechargeable.

7.3 INVERSER LE PARAMÈTRE DU CANAL

Si vous voulez inverser la fonction de stick en raison de la préférence personnelle, veuillez suivre les instructions ci-dessous. Cet instruction va inverser la direction de la télécommande.

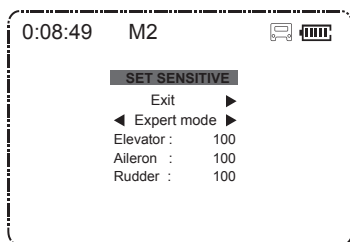
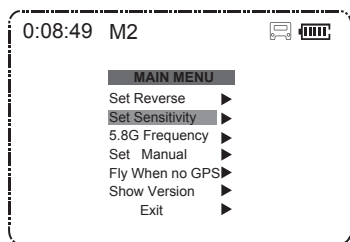
Tirez la manette des gaz à la position la plus basse et appuyez longuement sur la manette de tangage simultanément pour entrer dans le menu principal. Poussez et tirez la manette de tangage pour sélectionner "SET REVERSE". Sélectionnez "Exit" pour quitter.



7.4 PARAMÈTRE DE SENSIBILITÉ

Si vous voulez modifier la sensibilité en raison de la préférence personnelle, veuillez suivre les instructions ci-dessous. La sensibilité la plus haute, la réaction de drone la plus rapide.

Tirez la manette des gaz à la position la plus basse et appuyez longuement sur la manette de tangage simultanément pour entrer dans le menu principal. Poussez et tirez la manette de tangage pour sélectionner "SET SENSITIVE", poussez le stick vers la droite pour entrer dans l'interface "SET SENSITIVE", sélectionnez "expert mode" ou "normal mode". Sélectionnez "Exit" pour quitter.

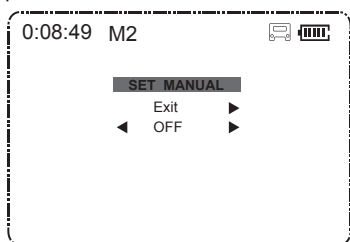
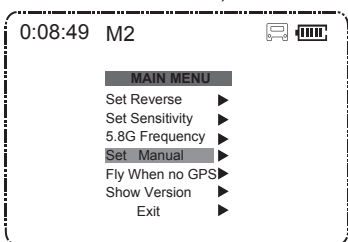


Le paramètre de la sensibilité par défaut est "Mode Expert".

7.5 MODE MANUEL

Si vous souhaitez faire des vols acrobatiques, comme le lancement, veuillez fermer la fonction GPS et suivre les instructions ci-dessous pour entrer dans le mode manuel.

Tirez la manette des gaz à la position la plus basse et appuyez longuement sur la manette de tangage simultanément pour entrer dans le menu principal. Poussez et tirez la manette de tangage pour sélectionner "SET MANUEL", poussez le stick vers la droite pour entrer dans l'interface "SET MANUEL", sélectionnez "ON" (sans fonction de l'altitude) ou "OFF" (avec fonction de l'altitude). Sélectionnez "Exit" pour quitter.



Le paramètre du mode manuel par défaut est "OFF".

Notice:

1. Lorsque la puissance de l'émetteur est faible, LED rouge clignote rapidement, l'écran LCD devient noir, l'émetteur et X4 peuvent se déconnecter. Dans ce cas, veuillez remplacer des piles neuves à temps.
2. Si les piles de l'émetteur est faible au cours du vol, vous pouvez quand même contrôler le X4, veuillez faire atterrir le X4, puis remplacer les piles.
3. L'émetteur ne peut utiliser que des 2S LiPo batteries, 4xAA batteries ou NI-MH AA batteries, des autres batteries peuvent endommager l'émetteur.

8. CALIBRATION DU COMPAS

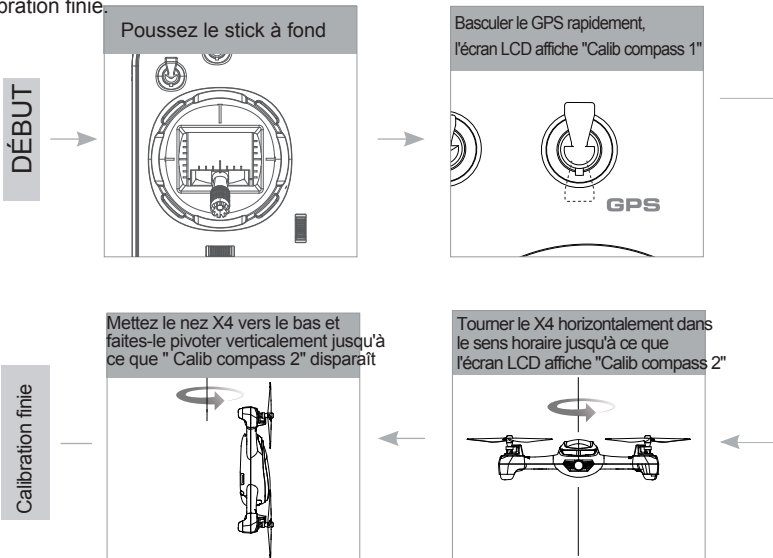
La calibration du Compas est nécessaire avant le premier vol, sinon le système ne fonctionne pas correctement. Le compas est très sensible aux interférences électromagnétiques qui peuvent provoquer des données de compas anormales et conduire à des performances de vol médiocre ou même l'échec de vol. Le calibrage régulier permet le compas dans une performance optimale.

- • Ne pas calibrer le compas dans un champ fort magnétique.
- Ne pas transporter des matériaux ferromagnétiques avec vous lors de l'étalonnage du compas, tels que les clés, les téléphones, etc.

PROCÉDURES DE LA CALIBRATION DU COMPAS

Veuillez suivre les procédures d'étalonnage avant le premier vol:

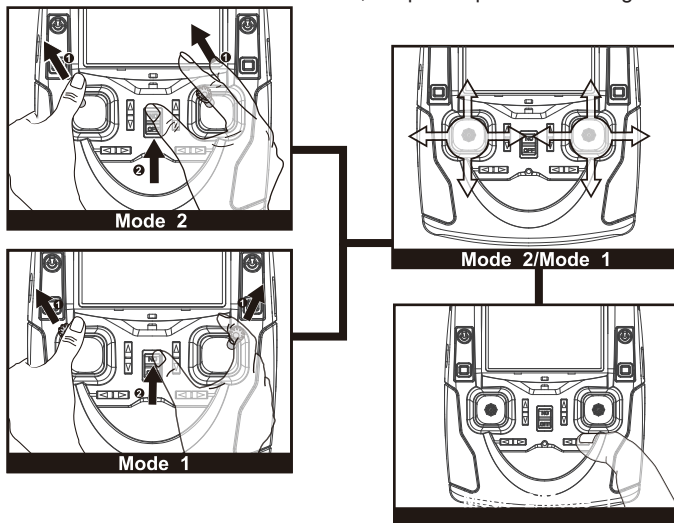
- 1.) Maintenez la manette des gaz à fond, faites glisser le GPS commutateur rapidement jusqu'à ce que l'écran LCD affiche "Calib compas 1".
- 2.) Tourner le X4 horizontalement dans le sens horaire jusqu'à ce que l'écran LCD affiche "Calib compas 2".
- 3.) Mettez le nez X4 vers le bas et faites-le pivoter verticalement dans le sens horaire jusqu'à ce que "Calib compas 2" sur l'écran disparaît.
- 4.) Calibration finie.



9. CALIBRATION D'ÉMETTEUR

Mode 2: Poussez les deux sticks vers le coin supérieur gauche et allumez l'émetteur en même temps, faire pivoter les deux sticks en cercle deux fois, puis appuyez sur n'importe quel trim pendant 1,5 secondes jusqu'à ce que l'indicateur LED de l'émetteur reste en vert fixe, ce qui indique un étalonnage réussi.

Mode 1: Poussez le stick gauche vers le coin supérieur gauche et le stick droit vers le coin supérieur droit et allumez l'émetteur en même temps, faire pivoter les deux sticks en cercle deux fois, puis appuyez sur n'importe quel trim pendant 1,5 secondes jusqu'à ce que l'indicateur LED de l'émetteur reste en vert fixe, ce qui indique un étalonnage réussi.

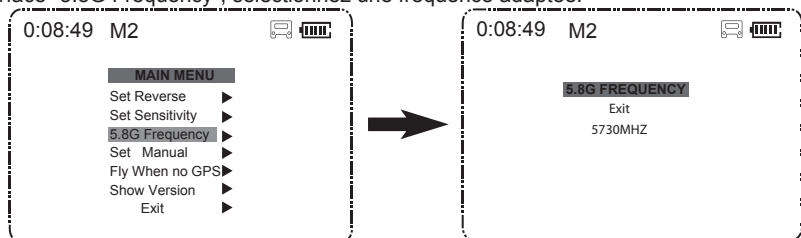


Le mode d'émetteur peut être transféré selon l'opération ci-dessus.

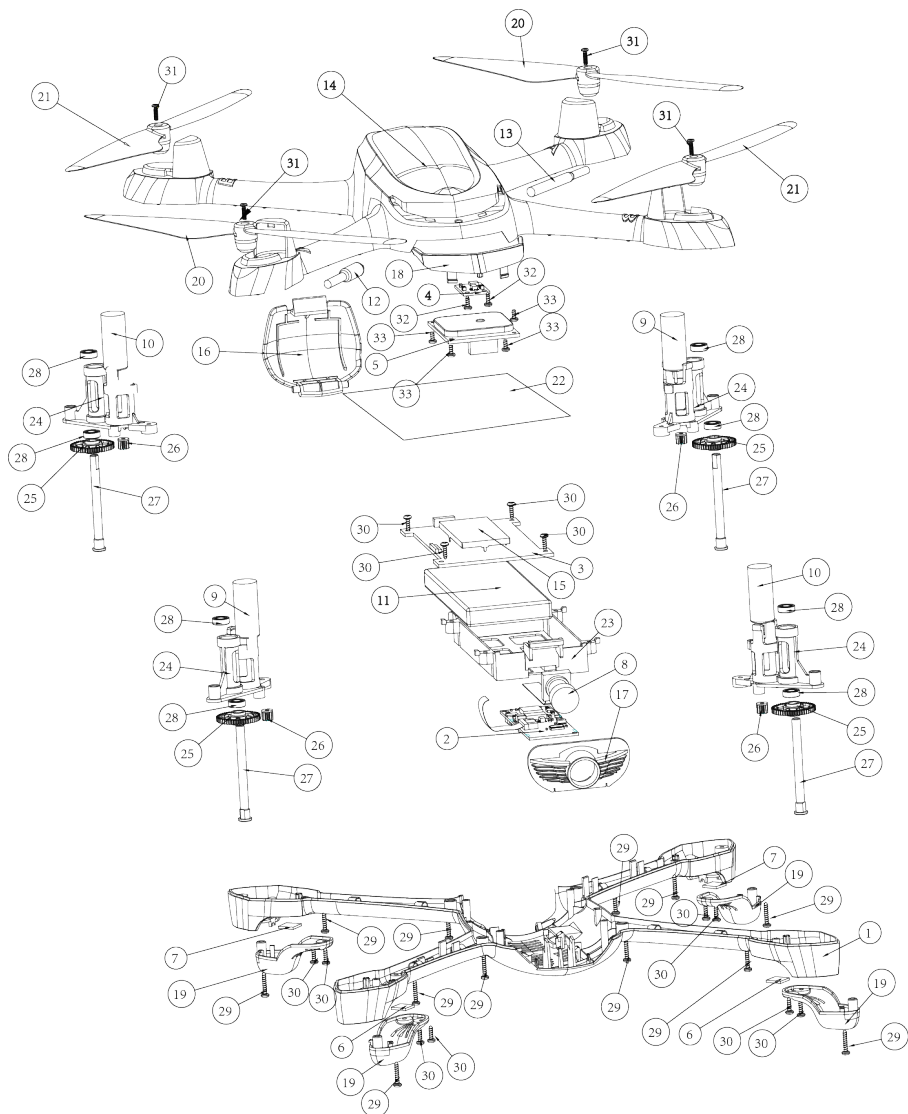
10. FRÉQUENCE SÉLECTIONNABLE 5.8GHZ

L'émetteur peut chercher automatiquement la meilleure fréquence pour assurer la qualité de transmission de la vidéo en temps réel. Veuillez re-sélectionner la fréquence optimale de 5730MHZ à 5845MHZ pour obtenir une meilleure vidéo de transmission en temps réel si nécessaire.

Tirez la manette des gaz à la position la plus basse, puis appuyez sur la manette de tangage pendant 1,5 secondes pour entrer dans le menu principal. Poussez et tirez la manette de tangage pour sélectionner "5.8G Frequency", poussez le stick vers la droite pour entrer dans l'interface "5.8G Frequency", sélectionnez une fréquence adaptée.



EXPLODED VIEW



NO	PART NAME	QTÉ
01	Coquille Corps (inférieur)	1
02	5.8 GHz Transmission Module	1
03	Tableau de contrôle principal	1
04	Compas Module	1
05	GPS Module	1
06	LED en vert	2
07	LED en rouge	2
08	Caméra Module	1
09	Moteur A	2
10	Moteur B	2
11	Li-Po Batterie	1
12	5.8G Antenne	1
13	2.4G Antenne	1
14	Coquille Corps (supérieur)	1
15	GPS Couverture de blindage	1
16	Couvercle de batterie	1
17	Support de lentille	1

	PART NAME	QTÉ
18	Abat-jour "U"	1
19	Pied en caoutchouc	4
20	Hélice A	2
21	Hélice B	2
22	Membrane d'isolation de signal	1
23	Compartiment de batterie	1
24	Support du moteur	4
25	Engrenage rotatif	4
26	Moteur à engrenage	4
27	Arbre de moteur	4
28	Palier	8
29	Vis	12
30	Vis	12
31	Vis	4
32	Vis	2
33	Vis	4

H502S SPARE PART CHART



H502S-01
Coquille Corps



H502-01
Couverture de
batterie



H502-02
Abat-jour "U"



H502S-02
Support de
lentille



H502-03
Douille



H502-04
Vis



H502S-03
Hélice A/B



H502-05
Moteur A



H502-06
Moteur B



H502-07
Support du
moteur



H502-08
Palier



H502-09
Moteur à
engrenage A



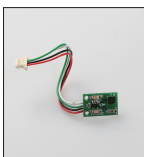
H502-10
Moteur à
engrenage B



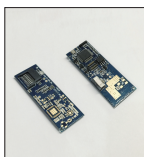
H502-11
Arbre de moteur



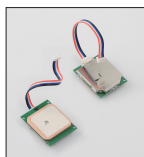
H502-12
LED Kit



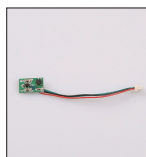
H502-13
2.4G Module



H502S-06
Caméra Module
720P



H502-14
GPS Module



H501S-13
Compas Module



H502-16
Batterie



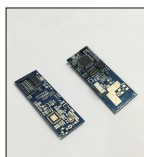
H502-17
Télécommande



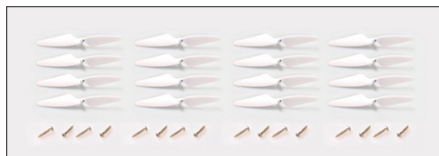
H502-18
USB Chargeur



H502-19
Tournevis



H502S-04
Caméra Module
1080P



H502S-05
Crash Pack



H502-21
Battery Pack

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 plusieurs mesures suivantes à éliminer des interférences:

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

TRAITEMENT DE LA PROTECTION ENVIRONNEMENTALE

Les anciens appareils électriques ne doivent pas être jetés avec les déchets résiduels, il faut les traiter séparément. Le traitement dans les points de collecte commune via des personnes privées est gratuite. Le propriétaire des appareils usagés est responsable de mettre les appareils aux points de collecte ou à ceux similaires. Avec ce petit effort individuel, vous contribuez à la recyclage des matières premières précieuses et au traitement des substances toxiques.



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

WEEE Directive & Traitement du produit

À 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 retourné 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.



Le manuel change peut-être sans préavis en raison de la mise à jour imprévues du produit.

Télécharger le manuel le plus récent

WWW.HUBSAN.COM

VERSION 1.0 EN

