



THE HUBSAN X4

SERIA QUADCOPTERÓW 2,4 GHz



MODEL.:H107C+

SPIS TREŚCI

WPROWADZENIE	02
ŚRODKI BEZPIECZEŃSTWA	02
LISTA KONTROLNA PRZED LOTEM	04
ŁADOWANIE AKUMULATORA LI-PO	05
NADAJNIK	06
LOT DRONEM	09
ZAAWANSOWANE USTAWIENIA	13
WYMIANA ŚMIGIEŁ	16
RYSUNEK ZŁOŻENIOWY	18
ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW	19
CZĘŚCI ZAMIENNE	22

1 WSTĘP

Dziękujemy za zakup produktu firmy Hubsan. Quadrocopter X4 H107C+ został zaprojektowany jako prosty w obsłudze model drona, który może zawisnąć w powietrzu i wykonywać akrobacje powietrzne. Prosi się o uważne przeczytanie niniejszą instrukcję obsługi i stosowanie się do zawartych w niej zaleceń. Zachowaj instrukcję w razie konieczności powrotu do niej w przypadku potrzeby zmiany ustawień, konserwacji itp.

2 UWAGI BEZPIECZEŃSTWA

2.1 Ważne informacje

Ten quadrocopter nie jest zabawką.

Niewłaściwe użytkowanie urządzenia może spowodować poważne obrażenia. Zawsze zwracaj uwagę na bezpieczeństwo swoje, osób trzecich i otoczenia.

Początkującym użytkownikom zaleca się naukę lotu w towarzystwie bardziej doświadczonych pilotów.

2.2 Uwaga

Dron wyposażony jest w ruchome części, poruszające się z dużą szybkością, co stanowi pewien rodzaj zagrożenia.

Lataj na otwartych, szerokich przestrzeniach bez wdocznych przeszkód. Nie korzystaj z drona w pobliżu budynków, tłumów, kabli wysokiego napięcia lub drzew, aby zapewnić bezpieczeństwo sobie, osobom trzecim i swojemu modelowi.

Niewłaściwe użytkowanie urządzenia może spowodować obrażenia i uszkodzenia mienia.

2.3 Uwagi bezpieczeństwa akumulatora LiPo

Model jest zasilany przez akumulator litowo-polimerowy.

Aby zapobiec pożarowi i uszkodzeniu produktu, nigdy nie ładuj akumulatora, gdy znajduje się w środku drona.

Jeżeli nie planujesz latać modelem X4 przez tydzień lub dłużej, przechowuj akumulator naładowany do poziomu 50%, aby przedłużyć jego żywotność.



Wskazówki bezpieczeństwa dla akumulatorów Li-Po

Akumulatory LiPo różnią się od tradycyjnych akumulatorów tym, że ich chemiczna zawartość jest zamknięta we względnie lekkim opakowaniu foliowym. Korzyścią takiej konstrukcji jest redukcja wagi, ale wiąże się to z większą podatnością na uszkodzenia przy niewłaściwym obchodzeniu się z akumulatorem. Jak w przypadku wszystkich baterii i akumulatorów, istnieje ryzyko pożaru i eksplozji w przypadku nie zastosowania się do wskazówek bezpieczeństwa.

- ☑ Ładuj i przechowuj akumulatory LiPo w miejscu, w którym pożar i inne sytuacje (w tym zadymienie) nie narażą na niebezpieczeństwo życia lub mienia.
- ☑ Trzymaj akumulatory LiPo poza zasięgiem dzieci i zwierząt.
- ☑ Nigdy nie ładuj akumulatora, który jest spuchnięty lub napęczniały.
- ☑ Nigdy nie ładuj akumulatora LiPo, który jest przedziurawiony bądź uszkodzony.
- ☑ Po wypadku drona, sprawdź czy pakiet akumulatora nie jest uszkodzony. Utylizuj akumulator zgodnie z przepisami recyklingu w twoim kraju.
- ☑ Nigdy nie ładuj akumulatora LiPo w poruszającym się pojeździe.
- ☑ Nie dopuść do nadmiernego naładowania akumulatora.
- ☑ Nigdy nie pozostawiaj akumulatora LiPo bez nadzoru podczas ładowania.
- ☑ Nie ładuj akumulatora w pobliżu materiałów łatwopalnych lub płynów.
- ☑ Upewnij się, że przewody są poprawnie podłączone. Odwrócenie biegunowości może doprowadzić do uszkodzenia akumulatora bądź eksplozji.
- ☑ Należy zaopatrzyć się w odpowiednią gaśnicę (typ elektryczny) lub duże wiadro suchego piasku na wypadek pożaru. Nie należy gasić akumulatora LiPo wodą.
- ☑ Zredukuj ryzyko pożaru i wybuchu poprzez przechowywanie i ładowanie akumulatorów LiPo w specjalnie zaprojektowanym do tego celu pojemniku.
- ☑ Chroń swój akumulator LiPo przed przypadkowymi uszkodzeniami podczas przechowywania lub transportu (nie umieszczaj pakietów w kieszeniach lub torbach, gdzie może dojść do zwarcia lub kontaktu z metalowymi przedmiotami).
- ☑ Jeżeli akumulator LiPo został narażony na wstrząsy (np. przez wypadek drona), należy go umieścić w metalowym pojemniku i poczekać na oznaki puchnięcia bądź wzrostu temperatury przynajmniej 30 minut.
- ☑ Nie należy demontować, modyfikować lub naprawiać akumulatora LiPo.

2.4 Ochrona przed wilgocią

Dron X4 posiada wiele precyzyjnych elementów elektronicznych.

Przechowuj akumulator i drona w suchym miejscu o temperaturze pokojowej. Narażanie urządzenia na działanie wilgoci może spowodować awarię i w konsekwencji brak reakcji drona na polecenia nadajnika.

2.5 *Właściwe użytkowanie*

Ze względów bezpieczeństwa, korzystaj jedynie z oryginalnych części zamiennych firmy Hubsan.

2.6 *Zawsze uważaj na obracające się śmigła*

W trakcie użytkowania urządzenia, śmigła będą obracać się z dużą prędkością. Śmigła są w stanie spowodować poważne obrażenia ciała lub mienia.

Utrzymuj odpowiedni dystans od śmigieł, w szczególności jeżeli nosisz luźne ubrania. Zawsze utrzymuj urządzenie w zasięgu wzroku i nie pozostawiaj urządzenia bez nadzoru, gdy jest włączone. Zakończ użytkowanie urządzenia natychmiast, jeżeli x4 wyleci poza zasięg twojego wzroku. Po wylądowaniu, natychmiast wyłącz drona i nadajnik.

2.7 Unikaj samodzielnego latania

Początkujący powinni unikać samodzielnych lotów podczas nauki latania. Zalecamy przeprowadzanie lotu w asyście doświadczonego pilota.

3 LISTA KONTROLNA PRZED LOTEM

UWAŻNIE SPRAWDŹ DRONA PRZED KAŻDYM LOTEM

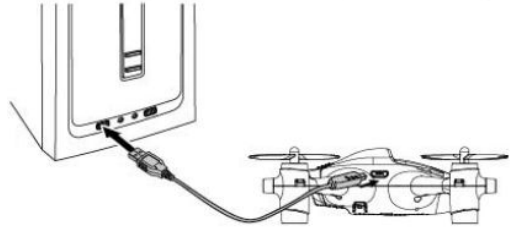
- Przed uruchomieniem drona, sprawdź czy akumulatory są odpowiednio naładowane.
- Przed uruchomieniem nadajnika, sprawdź czy drążek gazu jest wychylony całkowicie do tyłu (najniższa pozycja.)
- Ostrożnie sprawdź śmigła i nakrętki śmigieł. Uszkodzone części mogą powodują ryzyko obrażeń.
- Sprawdź czy akumulator i kabel zasilający są odpowiednio zamocowane. Silne wstrząsy podczas lotu mogą spowodować odłączenie kabla i utratę kontroli nad modelem.
- Podczas uruchamiania urządzenia, zawsze najpierw włączaj nadajnik, a następnie drona. Przy wyłączaniu, postępuj odwrotnie - najpierw wyłącz drona, a następnie nadajnik. Niewłaściwa kolejność może spowodować utratę kontroli nad dronem.

4 ŁADOWANIE AKUMULATORA LI-PO

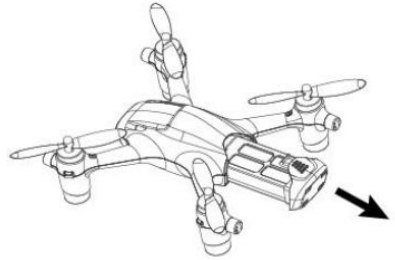
4.1 Akumulator LiPo 3,7 V 520 mAh

Podłącz gniazdo USB drona z ładowarką USB, a następnie podłącz ładowarkę do komputera lub innego gniazda USB np. ładowarki smartfonowej.

Diody LED zapalają się podczas ładowania i gasną po ukończeniu ładowania. Napięcie USB wynosi ok. 5 V. Czas ładowania wynosi ok. 80 min i pozwala to na 7 minut lotu.



1. Wyciągnij akumulator z komory, jeżeli nie masz zamiaru z niego korzystać przez jakiś czas.
2. Zawsze wyłączaj drona przed ładowaniem akumulatora.



4.2 Uwagi bezpieczeństwa

Naładuj akumulator Li-Po do połowy, jeżeli nie zamierzasz z niego korzystać przez dłuższy czas. Akumulatory LiPo zachowują swój ładunek przez dość długi czas; zwykle nie jest konieczne ponowne ładowanie akumulatora LiPo, chyba że okres nieużytkowania akumulatora przekracza 3-6 miesięcy

Jeżeli twój akumulator został nadmiernie wyladowany, nie będzie możliwe jego ponowne naładowanie.



Utylizacja i recykling akumulatorów LiPo

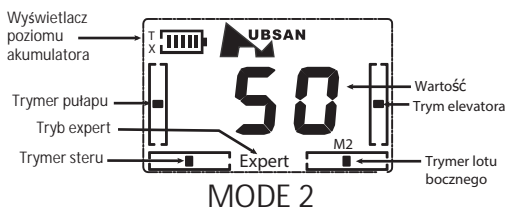
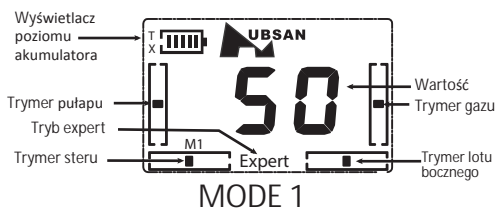


Akumulatory LiPo, które nie nadają się do dalszego użytku należy utylizować oddzielnie od normalnych odpadów gospodarstwa domowego. Zanieś swoją baterię do lokalnego miejsca zbiórki odpadów lub centrum recyklingu albo udaj się do dystrybutora modelu po informacje dotyczące przepisów składowania odpadów i najbliższego miejsca zbiórki odpadów.

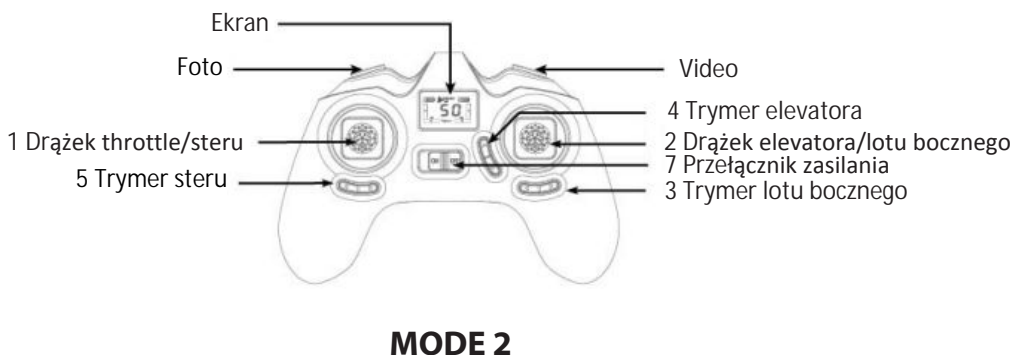
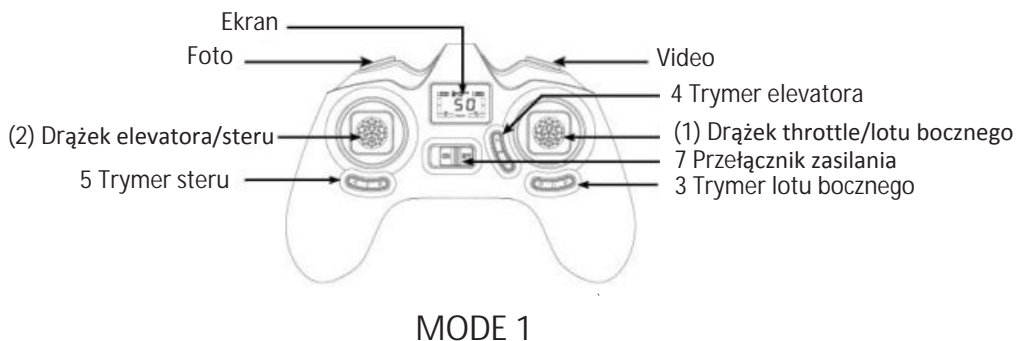
5 NADAJNIK

5.1 Opis i funkcje głównego menu

Główne menu



Nadajnik



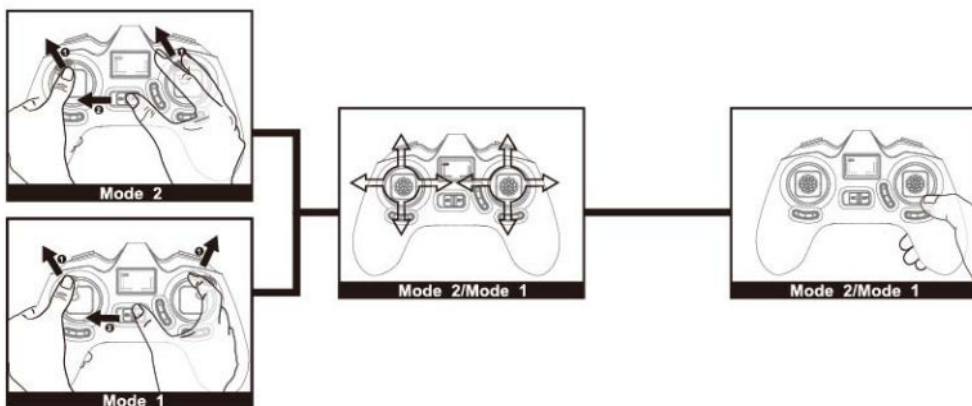
Objaśnienie funkcji nadajnika

S/N	Mode/S	Funkcja
(1)	MODE 1 Drażek throttle/ lotu bocznego	Przesuń drążek throttle do góry, a dron wzniesie się. Zwolnij drążek i model utrzyma wysokość. Przesuń drążek do tyłu, a dron obniży lot. Przesunięcie drążka lotu bocznego w lewo lub w prawo spowoduje lot drona w daną stronę.
(2)	MODE 1 Drażek elevatora /steru	Przesuń drążek do do góry lub w dół, aby skierować nos drona do góry lub na dół. Przesuń drążek w lewo lub w prawo, aby obrócić drona w daną stronę wokół własnej osi.
1	MODE 2 Drażek throttle/steru	Przesuń drążek do góry lub w dół, aby dron zwiększył lub zmniejszył pułap lotu. Przesuń drążek w lewo lub w prawo, aby obrócić drona w lewo lub w prawo.
2	MODE 2 Drażek elevatora/ lotu bocznego	Przesuń drążek w lewo do przodu lub do tyłu, aby dron poleciał do przodu lub do tyłu. Przesuń drążek w lewo lub w prawo, aby dron poleciał w daną stronę.
3	Trymer lotu bocznego	Służy do korekty lotu, gdy dron leci samoczynnie w lewo lub w prawo.
4	Trymer elevatora	Służy do korekty lotu, gdy dron leci samoczynnie do przodu lub do tyłu.
5	Trymer steru	Służy do korekty lotu, gdy dron samoczynnie obraca się w lewo lub w prawo.
6	Trymer throttle	Trymer throttle zwykle należy pozostawić w pozycji neutralnej. Dolny trymer służy do włączania i wyłączenia diod LED.
7	Przełącznik zasilania	Przesuń na ON, aby włączyć nadajnik. Przesuń na OFF, aby wyłączyć.
8	Foto/Video	Naciśnij przycisk foto, aby wykonać zdjęcie. Naciśnij przycisk video, aby rozpocząć nagrywanie, naciśnij ponownie, aby zakończyć nagrywanie.

5.2 Drążek kalibracji nadajnika

Mode 2: Przesuń oba drążki w górny lewy róg i przytrzymaj, a następnie włącz nadajnik. Obróć oba drążki dwukrotnie. Przyciśnij i przytrzymaj jeden z trymerów, aż dioda LED na nadajniku mignie na czerwono, sygnalizując pomyślną kalibrację.

Mode 1: Przesuń lewy drążek w górny lewy róg, a prawy drążek w górny prawy róg i przytrzymaj, a następnie włącz nadajnik. Obróć oba drążki dwukrotnie. Przyciśnij i przytrzymaj jeden z trymerów, aż dioda LED na nadajniku mignie na czerwono, sygnalizując pomyślną kalibrację.

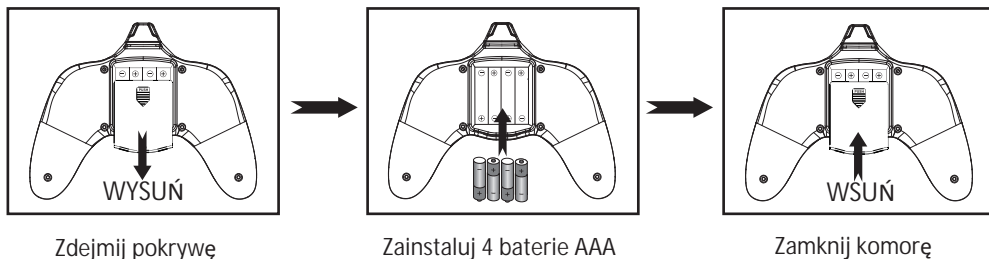


5.3 Montaż baterii nadajnika

Uwaga: Nie mieszaj nowych i starszych baterii.

Nie mieszaj różnych typów baterii.

Nie ładuj jednorazowych baterii.



6 LOT

6.1 Tryb bezpiecznego uruchamiania

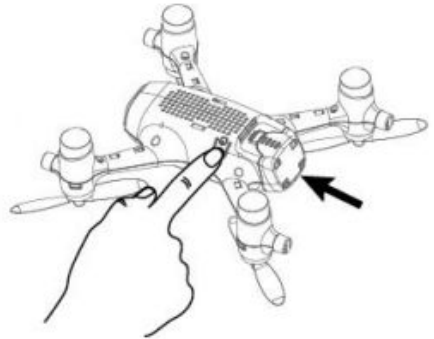
Kontroler lotu twojego X4 został zaprojektowany z trybem bezpiecznego uruchamiania, który gwarantuje, że silniki drona nie uruchomią się, dopóki nie wykryją odpowiedniego sygnału i dopóki akumulator LiPo nie jest podłączony.

6.1.1 Uruchom nadajnik, a na ekranie zostanie wyświetlona wartość. Nie poruszaj żadnym drążkiem lub trymerem, dopóki nadajnik nie zakończy parowania z dronem. W innym wypadku dron nie będzie latać prawidłowo.



6.1.2 Naciśnij przycisk zasilania na spodzie drona.

Upewnij się, że akumulator jest poprawnie zainstalowany w urządzeniu. Połóż drona na równej powierzchni przed każdym lotem.



6.1.3 Wskaźniki LED

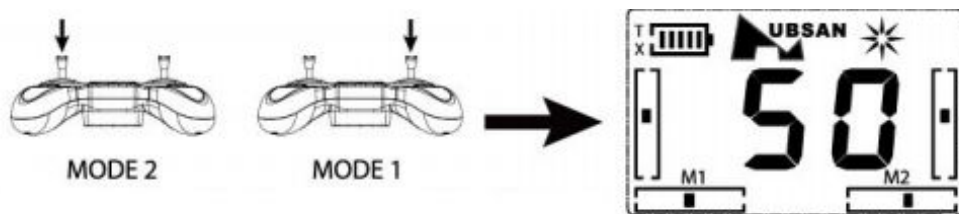
Po wyemitowaniu sygnału dźwiękowego, czerwone diody LED zaświecą się, sygnalizując pomyślne ukończenie parowania.

Ostrzeżenie o niskim poziomie akumulatora:
Dwie czerwone diody LED migną jednocześnie, a dron obniży lot i wylądaje automatycznie w promieniu 5 metrów od punktu startowego, jeżeli poziom akumulatora będzie zbyt niski.



6.2 Tryb headless

W trybie headless przedni kierunek będzie przednim kierunkiem nadajnika. Niebieskie światła Hubsana H107C+ migną, a na ekranie pojawi się ikona gwiazdy, gdy dron pracuje w trybie headless.



Przyćśnij krótko drążek throttle, aby włączyć/wyłączyć tryb headless.

Przyćśnij drążek throttle, aby przejść do trybu headless, co sygnalizują dwa sygnały dźwiękowe. Przyćśnij drążek throttle ponownie, aby opuścić tryb headless, co sygnalizuje pojedynczy sygnał dźwiękowy.

6.3 Uruchamianie/zatrzymywanie silników

Jeżeli występuje konieczność szybkiego zatrzymania silników, możesz użyć do tego celu sekwencji ruchu drążków sterujących.

Zatrzymanie silników

Przesuń oba drążki do rogów, zgodnie z rysunkiem obok.

Zwolnij drążki po zatrzymaniu silników.

Uruchomienie silników

Przesuń oba drążki do rogów, zgodnie z rysunkiem obok.

Zwolnij drążki po zatrzymaniu silników.



Uwaga: Możesz również użyć drążka throttle do uruchamiania/zatrzymania silników. Dron powoli wzniesie się lub obniży lot.

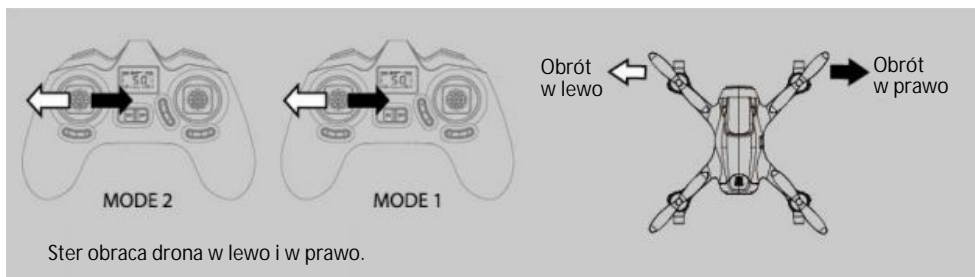
6.4 Drążki nadajnika

UWAGA: Aby zapobiec utracie kontroli nad urządzeniem, zawsze przesuwaj drążki nadajnika powoli. Bądź świadomy, że ruchy drążka zredukują dostępną siłę nośną modelu.

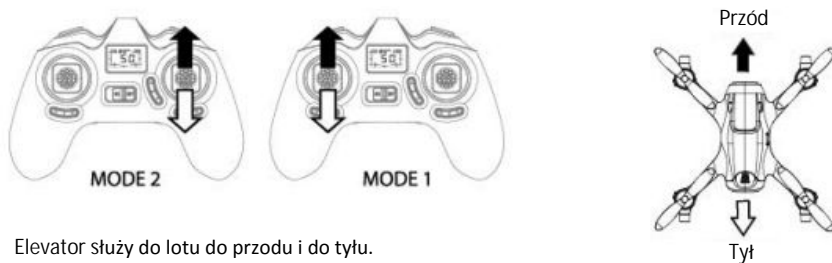
Ten dron posiada funkcję zawisu w powietrzu: Przesuń drążek throttle do góry, a dron wzniesie się. Zwolnij drążek do pozycji centralnej, a dron automatycznie utrzyma wysokość.



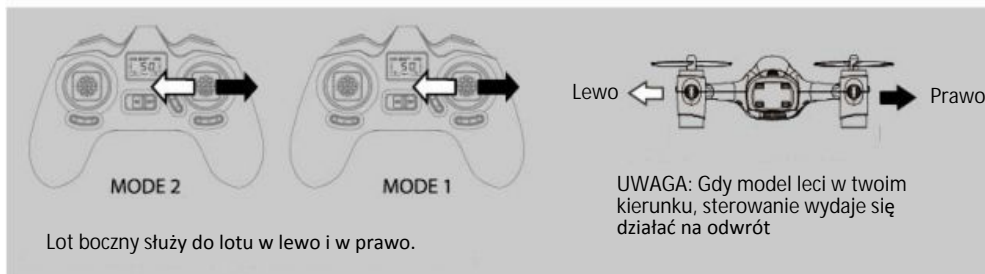
Throttle służy do wznoszenia i obniżania pułapu quadcoptera.



Ster obraca drona w lewo i w prawo.



Elevator służy do lotu do przodu i do tyłu.



Lot boczny służy do lotu w lewo i w prawo.

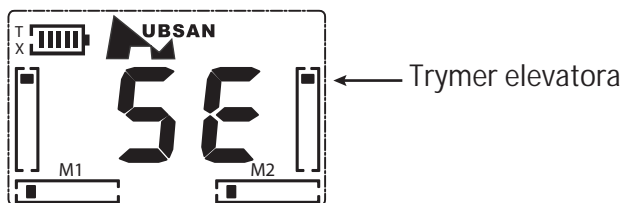
UWAGA: Gdy model leci w twoim kierunku, sterowanie wydaje się działać na odwrót

7 ZAAWANSOWANIE USTAWIENIA

7.1 Ustawienia odwrócone

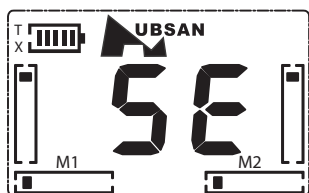
7.1.1 Ustawienia odwrócone Elevatora

Naciśnij i przytrzymaj drążek Elevatora przez 2 sekundy, a przejść do menu ustawień. Ekran wyświetli "SE". Naciśnij trymer Elevatora do góry i na dół, aby odwrócić kanał, a następnie przytrzymaj drążek Elevatora przez 2 sekundy, aby potwierdzić i opuścić ustawienia.

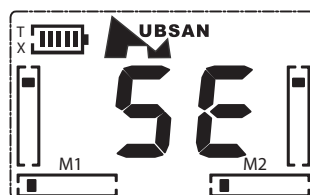


7.1.2 Odwrócenie steru i lotu bocznego

Naciśnij i przytrzymaj drążek elevatora przez 2 sekundy, aby przejść do menu ustawień. Naciśnij trymer lotu bocznego i trymer steru w lewo lub w prawo, aby odwrócić kanał, a następnie naciśnij i przytrzymaj drążka Elevatora przez sekundy, aby potwierdzić i opuścić ustawienia.



(a) Trymer lotu bocznego



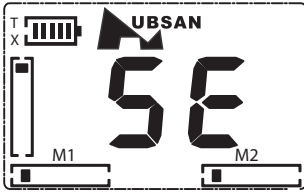
(b) Trymer steru

7.2 Tryby lotu normal i expert

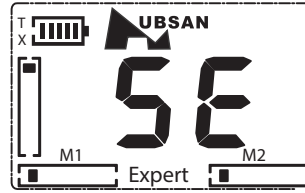
Dron pracuje fabrycznie w trybie normal i będzie zawsze włączać się w trybie normal. Dron jest szybki i czuły na ruchy drążka w trybie normal, ale po aktywacji trybu expert jego możliwości są jeszcze większe.

Naciśnij drążek Elevatora, aby aktywować tryb expert (dron i nadajnik muszą być włączone). Dwa sygnały dźwiękowe sygnalizują tryb expert; jeden sygnał dźwiękowy oznacza tryb normal.

LCD wyświetli EXPERT, a dioda LED będzie migać na zmianę na czerwono i zielono w trybie expert.



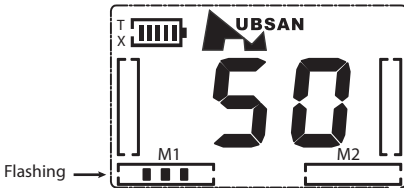
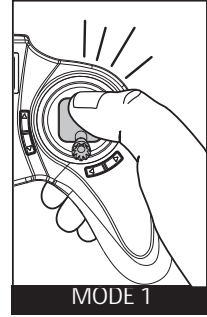
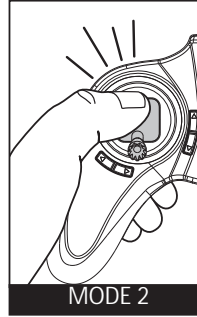
Tryb *normal*



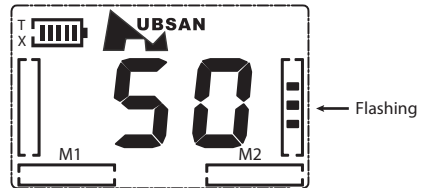
Tryb expert

7.3 Ustawienia czułości

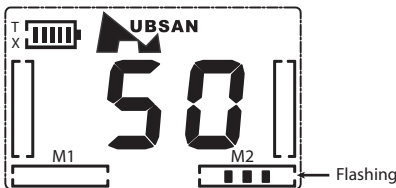
Przytrzymaj drążek elevatora przez 2 sekundy, aby przejść do menu konfiguracji (SE). Naciśnij podstawę drążka throttle, aby spowodować miganie trzech punktów w linii (rysunek a). Naciśnij ponownie, aby przechodzić między kanałami. Użyj trymera steru, trymera elevatora bądź trymera bocznego, aby zmienić wartość czułości wyświetlanej na ekranie, a następnie przytrzymaj na dole drążek elevatora przez 2 sekundy, aby potwierdzić i wyjść. Wyższa wartość odpowiada wyższej czułości drona.



(a) Korekta czułości steru

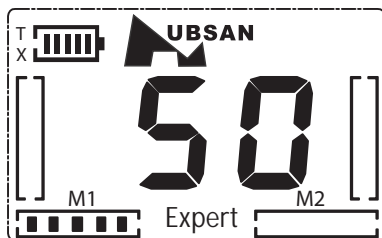



(b) Korekta czułości elevatora



(c) Korekta czułości lotu bocznego

Możesz również ustawić czułość w trybie expert w taki sam sposób jak w trybie normal.



 3 kropki w trybie normal (zakres czułości 20-60%)

 5 kropek w trybie expert (zakres czułości 60-100%)

Przyciśnij drążek elevatora, aby przełączać pomiędzy trybem normal i expert w dowolnym czasie.

7.4 Powietrzne akrobacje

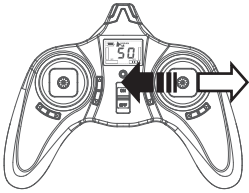
Naciśnij drążek throttle i przytrzymaj przez 1 sekundę, aby przejść do trybu akrobacji, co zasygnalizują sygnały dźwiękowe trwające 2 sekundy. W czasie trwania sygnałów dźwiękowych użyj drążków, aby wykonać akrobacje.



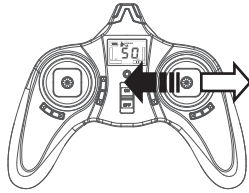
Aby odpowiednio wykonać akrobacje, upewnij się, że dron jest bliski poziomego ułożenia, maksymalnie 30° od ziemi i wznieś się wyżej drążkiem throttle.

7.4.1 Przewrót w lewo

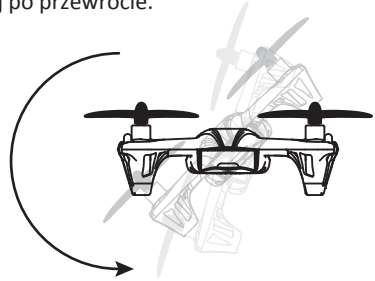
Przesuń drążek lotu bocznego maksymalnie w prawo, a następnie prędko popchnij go maksymalnie w lewo. Zwolnij drążek, aby powrócił do pozycji centralnej po przewrocie.



MODE 2

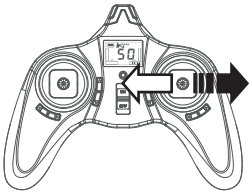


MODE 1

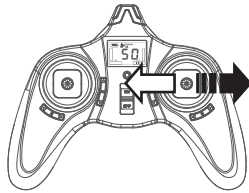


7.4.2 Przewrót w prawo

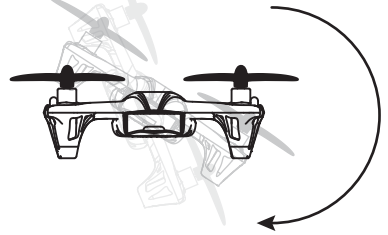
Przesuń drążek lotu bocznego maksymalnie w lewo, a następnie prędko popchnij go maksymalnie w prawo. Zwolnij drążek, aby powrócił do pozycji centralnej po przewrocie.



MODE 2

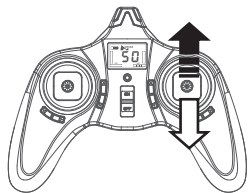


MODE 1

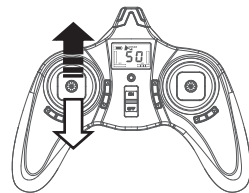


7.4.3 Przewrót do tyłu

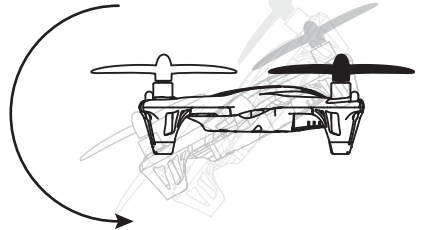
Przesuń drążek elwatora do tyłu, a następnie popchnij prędko do przodu. Zwolnij drążek do pozycji centralnej po przewrocie.



MODE 2

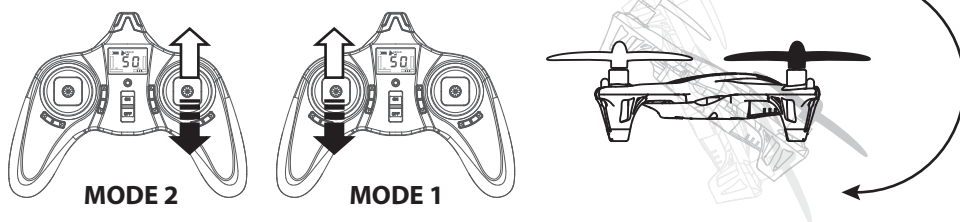


MODE 1



7.4.4 Przewrót do tyłu

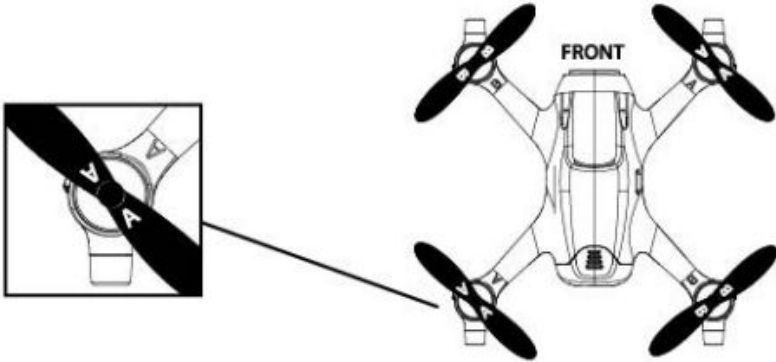
Popchnij drążek elevatora do przodu, a następnie prędko do tyłu. Zwolnij drążek, aby powrócić do pozycji centralnej po przewrocie.



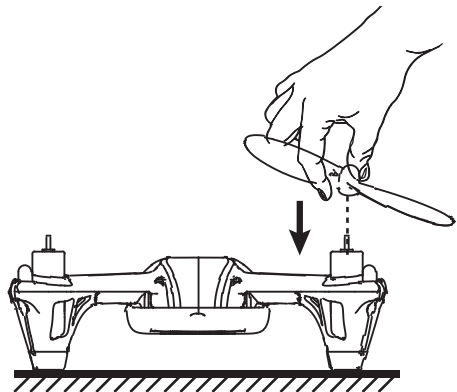
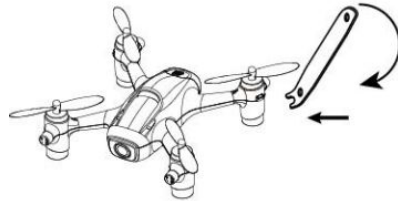
Uwaga: Gdy akumulator drona jest bliski wyczerpaniu, wykonywanie przewrotów nie jest możliwe.

9 WYMIANA ŚMIGIEŁ

Śmigła drona nie są identyczne. Każde śmigło jest oznaczone A lub B. Zainstaluj śmigła wg instrukcji poniżej. Dron nie będzie latał prawidłowo i korzystanie z niego skończy się wypadkiem, jeżeli śmigła nie są zainstalowane prawidłowo



Zdjęcie śmigła: Przytrzymaj śmigło, wprowadź klucz pod śmigło, pociągnij go do góry, a śmigło z łatwością można zdjąć z wału silnika.



Montaż śmigła: Wsuń śmigło na wał silnika

10 KAMERA 720P

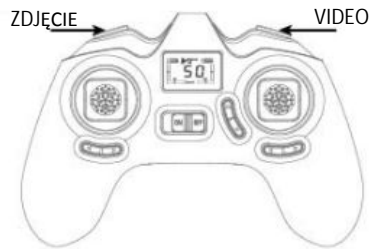
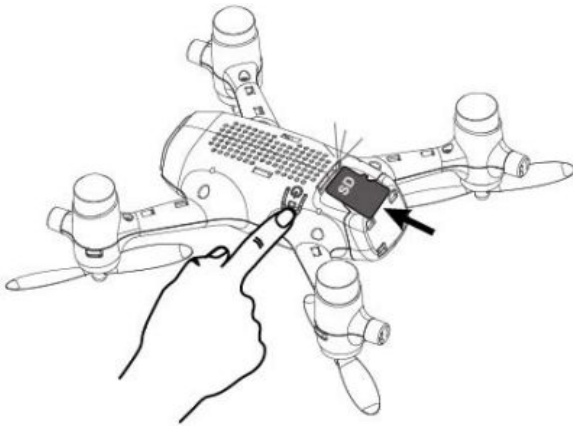
10.1 **Użyj przycisku zasilania, aby nagrać video**

10.1.1 Kiedy nadajnik i dron są sparowane, diody (czerwona i niebieska) umieszczone w slotcie kart SD zaświecą się. Rozpoznanie kart SD może zająć kilka sekund. Gdy czerwona dioda zgaśnie, dron jest gotowy do nagrywania.

10.1.2 Naciśnij przycisk na boku drona (w pobliżu slotu kart SD), aby rozpocząć nagrywanie. Czerwone dioda w slotcie mignie i dwie czerwone diody LED drona będą migać na przemian, gdy rozpocznie się nagrywanie.

10.1.3 Naciśnij przycisk ponownie, aby zakończyć nagrywanie. Czerwone diody LED przestaną migać, a plik video zostanie zapisany.

*Przytrzymanie przycisku zasilania przez 2 sekundy spowoduje **wyłączenie drona**.



10.2 **Użyj nadajnika do nagrywania video/robienia zdjęć:**

10.2.1 Naciśnij lewy przycisk na górze nadajnika, aby wykonać zdjęcie. Czerwone diody LED drona migną jednokrotnie.

10.2.2 Naciśnij prawy przycisk na górze nadajnika, aby rozpocząć nagrywanie video. Czerwone diody LED drona będą migać naprzemiennie. Naciśnij ponownie, aby zakończyć nagrywanie.

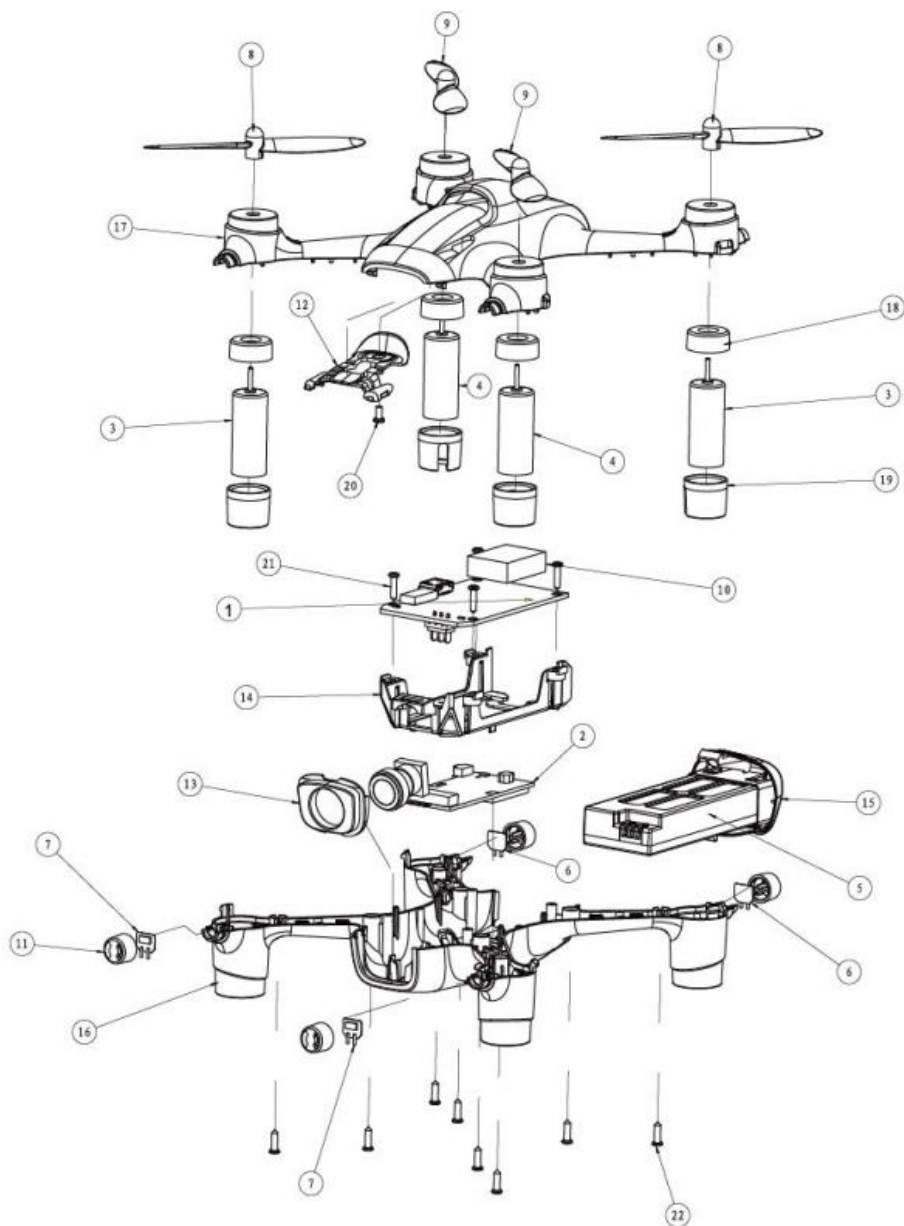
*Wyłącz nadajnik i drona przed wkładaniem bądź wyjmowaniem karty SD.

*Jeżeli nie chcesz zapisywać video, po prostu wyłącz drona przed ponownym naciśnięciem przycisku

Opis rysunku złożeniowego

No	Nazwa części	Ilość	No	Nazwa części	Ilość
1	Odbiornik	1	13	Przełona obiektywu	1
2	Kamera 720 p	1	14	Komora akumulatora	1
3	Silnik 820 (CW)	2	15	Pokrywa komory akumulatora	1
4	Silnik 820 (CCW)	2	16	Dolna obudowa	1
5	Akumulator LiPo	1	17	Górna obudowa	1
6	Czerwona dioda LED	2	18	Górna tuleja silnika	4
7	Niebieska dioda LED	2	19	Dolna tuleja silnika	4
8	Czarne śmigło A	2	20	Śrubka	1
9	Czarne śmigło B	2	21	Śrubka	4
10	Gąbka barometru	1	22	Śrubka	8
11	Ośłona świateł	4			
12	Ośłona diody LED	2			

Rysunek złożeniowy



H107 ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

1. Nadajnik i dron nie są sparowane.

Drażek throttle musi znajdować się w najniższej możliwej pozycji. Upewnij się, że nie poruszasz drążkami nadajnika lub trymerami podczas uruchamiania.

2. Dioda LED nadajnika nagle gaśnie.

Wymień baterie AAA w nadajniku.

3. Ekran nadajnika nie pokazuje menu ustawień po przyciśnięciu drążka throttle przez 2 sekundy.

Drażek throttle musi znajdować się w najniższej możliwej pozycji.

4. Gyro nie pracuje **właściwie**.

(1) Zbyt niski poziom akumulatora.

(2) Sparuj ponownie drona i nadajnik.

(3) Wyląduj dronem, trzymając drążek throttle w najniższej pozycji przez 3 sekundy, a następnie wystartuj jeszcze raz.

5. Dron nie wykonuje przewrotów.

(1) Naciśnij i przytrzymaj drążek throttle przez 1 sekundę, aby przejść do trybu akrobacji.

Wykonuj akrobacje w czasie trwania sygnału dźwiękowego.

(2) Zbyt niski poziom akumulatora. Doładuj drona.

6. Quadcopter drga i emituje nietypowe **dźwięki**.

Sprawdź czy silniki, osłony, obudowa i śmigła są odpowiednio zamocowane.

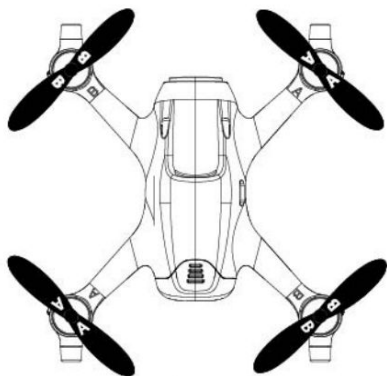
7. Przechodzenie **między trybami jest trudne**.

Przyciśnij drążek elevatora krótko, aby przechodzić pomiędzy trybem expert (dioda LED nadajnika miga na czerwono i zielono) i trybem normal (dioda świeci na zielono). Napis "Expert" pojawi się również na dole po środku ekranu nadajnika.

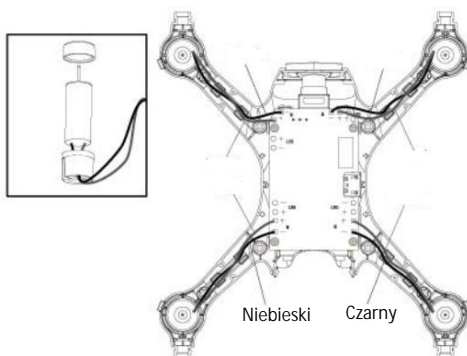
8. Dron nie może **wystartować**.

(1) Upewnij się, że śmigła są zainstalowane poprawnie. Śmigła są oznaczone literami A (obracające się zgodnie z ruchem wskazówek zegara) i B (przeciwnie do ruchu wskazówek zegara). Właściwą orientację możesz odczytać z rysunku (widok od góry) poniżej.

(2) Upewnij się, że każdy silnik jest zainstalowany poprawnie. W urządzeniu są dwa typy silników z innymi kolorami przewodów. Właściwe ustawienie możesz odczytać z rysunku poniżej (widok od spodu).



Widok od góry

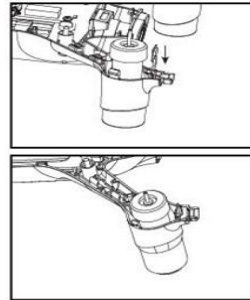
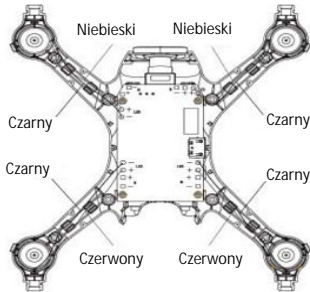


Widok od spodu

9. Montaż i demontaż diod LED

Demontaż: Odkręć i zdejmij dolną obudowę i gumowe nóżki. Następnie cieńsze przewody.

Montaż: Przylutuj czerwony przewód do anody/dodatniego (+) przewodu diody LED, a żółty do katody/ujemnego (-) przewodu diody LED. Wepchnij przewody LED do gniazda nóżki, a następnie przewody silnika. Zainstaluj dolną obudowę, a następnie gumowe nóżki. Możesz ustalać kolor diod LED, patrząc na kolor izolacji przewodu od spodu diody: czerwona izolacja to czerwona dioda LED, a niebieska izolacja to niebieska dioda LED.



10. Silniki nie obracają się swobodnie po wypadku.

Przyciśnij wał od góry, aby pozbyć się wszystkich obcych obiektów lub wymień silnik.

11. Jeden lub więcej silników przestało pracować.

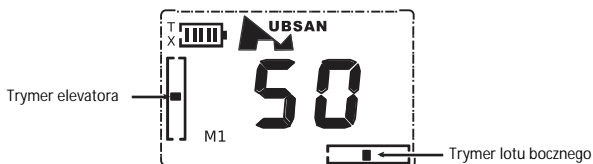
- (1) Wymień silnik.
- (2) Przylutuj zerwane połączenia silnika.
- (3) Obróć śmigła, aby sprawdzić czy silniki nie są zablokowane i upewnij się, że śmigła mogą obracać się swobodnie.

12. Drona zawsze "ucieka" w jednym kierunku.

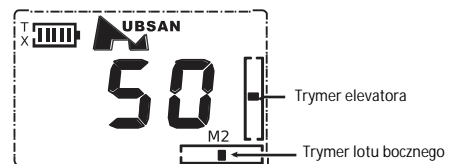
Skalibruj akcelerometr zgodnie z instrukcją poniżej:

1) Przed kalibracją akcelerometra upewnij się, że śmigła, silniki i obudowa są w dobrej kondycji, a akumulator jest w pełni naładowany. Upewnij się, że akumulator i kable są poprawnie ułożone w komorze akumulatora (rysunek w punkcie 6.1.4 na stronie 10). Sparuj drona i nadajnik, a następnie przejdź do trybu expert (punkt 7.2 na stronie 12).

2) Ustaw lot boczny i trymer elevatora na środku, aby ekran wyświetlał 50.

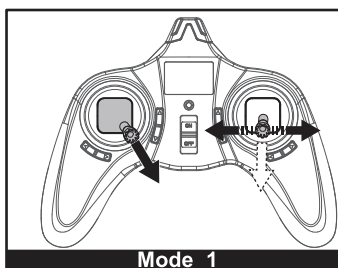
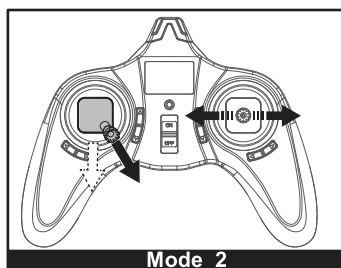


(MODE 1)

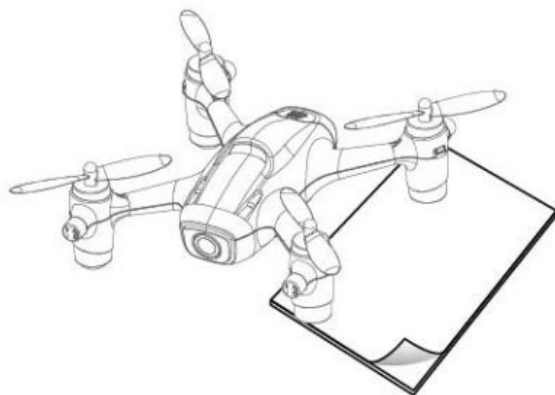


(MODE 2)

3) Przytrzymaj drążek throttle w dolnej pozycji i przesun drążek steru w dolny prawy róg. Przesun prędko drążek lotu bocznego w lewo i prawo kilka razy, aż dwie przednie diody migną, sygnalizując pomyślną kalibrację. Kalibracja zredukuje samoczynne obroty podczas obracania drona w poziomie.



4) Jeżeli dron wciąż ucieka w jedną stronę, umieść kilka kartek papieru (dokładna ilość zależy od stopnia zbaczania z toru lotu) pod dronem z tej strony, w którą ucieka. Papier pomoże zrównoważyć urządzenie i skompensować kąt odchylenia.



13. Kamera nie działa.

- 1) Dron nie czyta karty SD, użyj nowej karty SD HD (2-16 GB, klasa 4-6). Nie używaj kart nieoryginalnych.
- 2) Moduł kamery nie pracuje, wymień moduł.

Części zamienne H107C+



H107C+-01
Obudowa



H107C+-02
Akumulator



H107C+-03
Moduł kamery HD



H107C+-04
Kable łączeniowe



H107C+-05
Zestaw śrubek



H107D+-02
Zestaw śmigieł



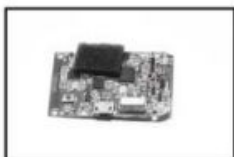
H107D+-03
Zestaw silników



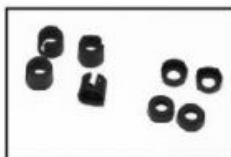
H107D+-05
Niebieskie diody LED



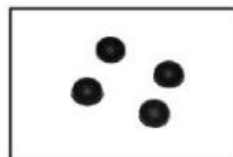
H107D+-06
Czerwone diody LED



H107D+-07
Płytki odbiornika



H107D+-10
Tuleje silnika



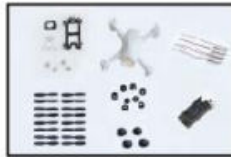
H107D+-11
Amortyzatory podwozia



H107D+-14
Kabel ładowania



H107A-11
Klucz do śmigieł



H107C+-06
Zestaw części



H107C+-08
Ładowarka
akumulatora LiPo



H107C+-07
Nadajnik

Wszelkie prawa zastrzeżone. Niniejsza instrukcja jest własnością firmy RCpro.
Kopiowanie i dystrybucja w celach komercyjnych, całości lub części instrukcji bez zezwolenia zabronione.

Urządzenia elektryczne i elektroniczne dostarczane razem z bateriami lub akumulatorami
(**włącznie z akumulatorami wewnętrznymi**)

Dyrektywa UE dotycząca utylizacji odpadów elektrycznych i elektronicznych

Baterie i akumulatory, które nie nadają się do dalszego użytku należy utylizować oddzielnie od normalnych odpadów gospodarstwa domowego. Zanieś swoją baterię do lokalnego miejsca zbiórki odpadów lub centrum recyklingu. Przepis odnosi się do wszystkich krajów UE i innych europejskich krajów z osobnym systemem zbiórki odpadów.



Ten symbol wskazuje, że produkt powinien być składowany oddzielnie.

THE HUBSAN X4

2.4GHZ RC SERIES 4 CHANNEL