

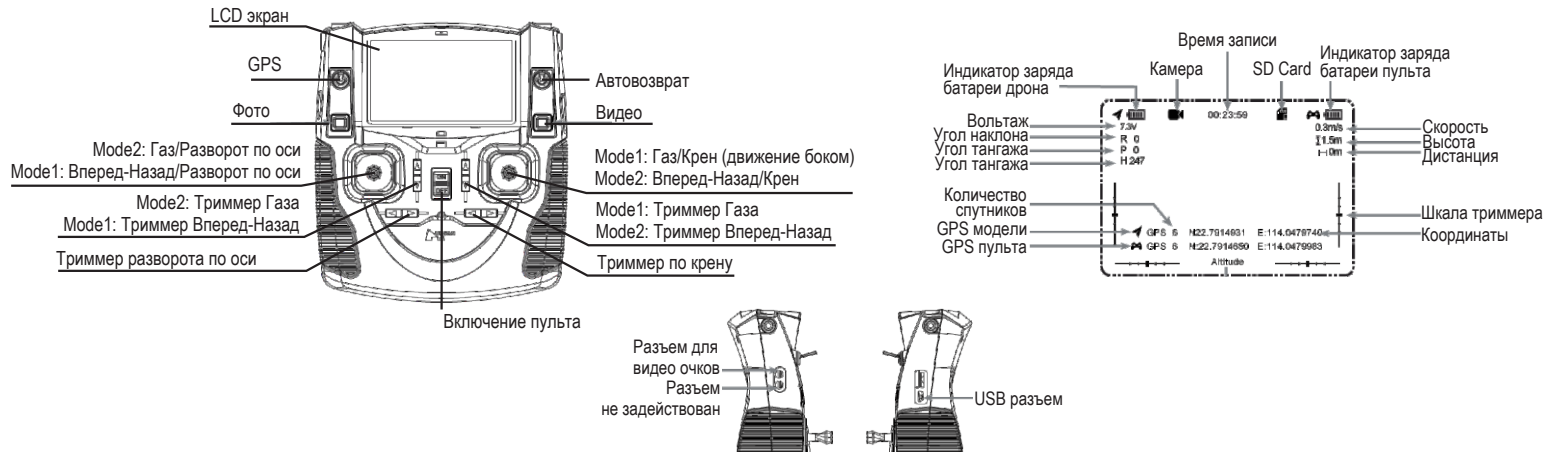
# UBSAN® THE HUBSAN X4

## H502S



### ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ

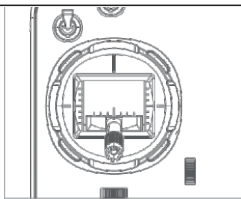
#### ОБЩИЙ ВИД ПУЛЬТА УПРАВЛЕНИЯ



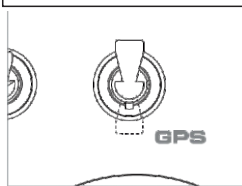
#### КАЛИБРОВКА КОМПАСА.

**ВНИМАНИЕ!**  
РЕКОМЕНДОВАНО ОТКАЛИБРОВАТЬ КОМПАС ПЕРЕД ПЕРВЫМ ПОЛЕТОМ

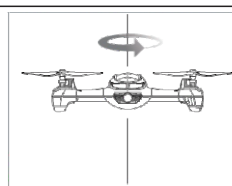
Переведите и удерживайте ручку газа в крайнее нижнее положение (Положение ручки газа зависит от выбранного Mode управления)



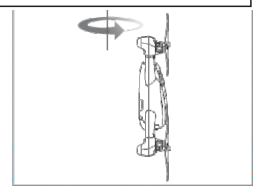
Быстро переключите тумблер GPS вверх, после чего на экране должно появиться надпись "Set Compass 1"



Установите модель в горизонтальное положение и поверните по часовой стрелке, пока на ЖК-дисплее появится надпись "Set Compass 2"



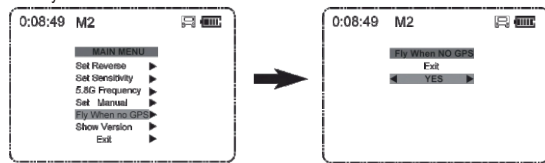
Наклоните модель носом вниз и поверните ее против часовой стрелки до того пока "Set Compass 2" исчезнет с экрана. После чего калибровка будет завершена.



#### ВЫБОР РЕЖИМА: ПОЛЕТ БЕЗ GPS

В целях безопасности квадрокоптер по умолчанию НЕ МОЖЕТ ЛЕТАТЬ КОГДА НЕ ВКЛЮЧЕН GPS.

Если вы хотите летать, когда GPS недоступен, пожалуйста, установите соответствующий параметр в меню настроек, прежде чем приступить к полету.



Для входа в меню настроек переведите и зафиксируйте ручку газа в крайнее нижнее положение, после чего нажмите ручку управления Вперед/Назад в течение 1,5 секунд, после этого вы войдете в основное меню настроек. Нажмите на ручку руля высоты вверх / вниз, чтобы выбрать "Fly When no GPS", надавите правый джойстик, чтобы войти в подменю и выберите "YES". Значение по умолчанию "NO". Выберите "Exit" для выхода.

#### ЗАРЯДКА АККУМУЛЯТОРОВ МОДЕЛИ H502E



Для зарядки модели используйте USB кабель зарядного, который поставляется в комплекте.

Подключите USB кабель зарядного устройства к USB разъему компьютера или мобильному сетевому адаптеру. После этого подключите соответствующий

разъем на аккумуляторе к разъему на кабеле зарядного.

При подключении аккумулятора к зарядному загорится и будет медленно мигать красный световой индикатор — это означает что начался процесс зарядки.

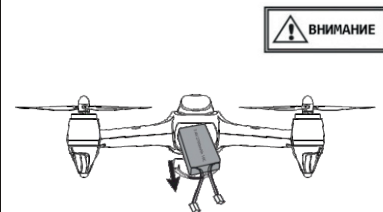
Когда индикатор перестанет мигать и начнет гореть постоянно - это означает, что процесс зарядки будет завершен.

**Ориентировочное время зарядки 120 минут.**

Внимание! Модель нельзя оставлять без присмотра в процессе заряда. Нельзя оставлять подключенной к зарядному устройству более чем на 3 часа. После зарядки, извлеките аккумулятор из модели для хранения!

Храните аккумулятор только в заряженном состоянии !

#### ПОСЛЕ ПОЛЕТА

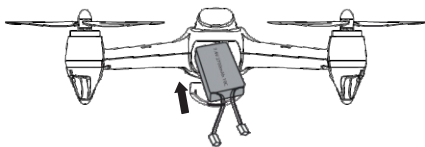


**Важно!**  
После полётов всегда отключайте Li-Po аккумулятор от модели, если оставить аккумулятор подключённым к модели он может переразрядится и выйти из строя!

Хранить аккумуляторы в разряженном состоянии так же губительно для них!  
После зарядки отключайте аккумулятор от зарядного!

#### ПОДГОТОВКА К ПОЛЕТУ

**ШАГ 1** Установка аккумулятора и включение модели.



**ШАГ 2** Включение пульта и связывание пульта с моделью.



Включите пульт управления.

После включения пульта не смещайте ручки управления и триммеры. Светодиод на пульте управления загорается красным - начался процесс связывания с моделью.

Когда светодиоды на модели перестанут мигать, а на пульте загорится зеленый светодиод - соединение модели с пультом завешено успешно.

**ШАГ 3** Запуск и отключение двигателей.

После установки связи пульта управления с моделью, для начала полета необходимо произвести запуск двигателей.

Для запуска двигателей разведите обе ручки управления в стороны от центра, как это показано на рисунке. После этого двигатели запустятся и начнут вращаться на маленьких оборотах. Вам останется только добавить газа и Вы отправитесь в увлекательный полет. Для отключения двигателей, посадите модель и снова разведите обе ручки управления в стороны. После чего двигатели модели отключатся.

**В МОДЕЛИ ВСТРОЕНА ФУНКЦИЯ GPS ПОЗИЦИОНИРОВАНИЯ СМОТРИТЕ СООТВЕТСТВУЮЩИЙ РАЗДЕЛ.**



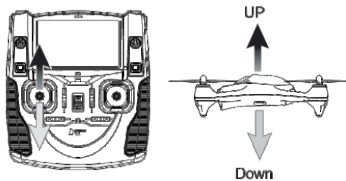
1. Установите аккумулятор в аккумуляторный отсек модели.

2. Включите квадрокоптер. Разместите модель на ровной поверхности и в течении 3-5 секунд произойдет инициализация гироскопа и дрон перейдет в режим ожидания связывания с пультом (начнут мигать светодиоды).

## В ПОЛЁТ!

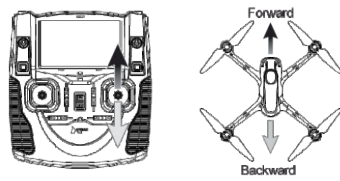
Установите модель на просторную открытую площадку, хвостом к себе. Для взлёта необходимо плавно перемещать ручку газа (находится слева, перемещается вверх-вниз), до тех пор, пока модель не оторвётся от земли. Первым делом необходимо научиться работать ручкой газа так, что бы модель смогла зависать без набора высоты и снижения.

**Газ:**  
левая ручка вверх/вниз — набор высоты и снижение.



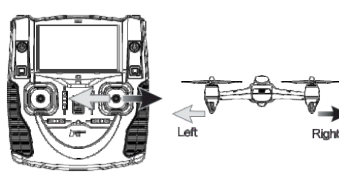
Для взлёта переместите ручку газа вверх, до тех пор пока модель не оторвётся от земли. Для посадки плавно переместите ручку газа вниз.

**Тангаж:**  
правая ручка вперёд/назад — движение модели вперёд/назад.



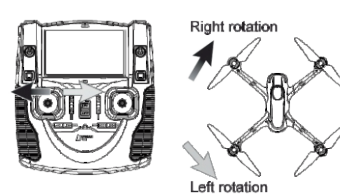
Для полёта вперёд – назад используется правая ручка вперёд – назад. Для полёта с креном (бок) используется правая ручка вправо – влево.

**Крен:**  
правая ручка вправо/влево — движение модели бок.



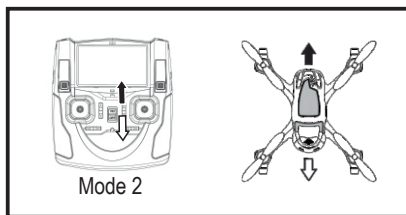
Для полёта с креном (бок) используется правая ручка вправо – влево.

**Руддер:**  
левая ручка вправо/влево — разворот модели вокруг оси.



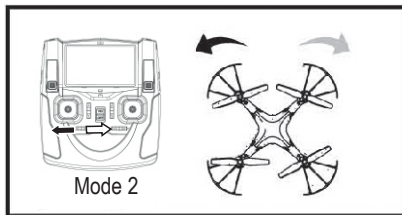
Для разворота модели вокруг оси используется левая ручка вправо – влево. При этом если переместить ручку вправо, то нос модели повернётся вправо, а хвост влево и наоборот.

## ТРИММИРОВАНИЕ МОДЕЛИ



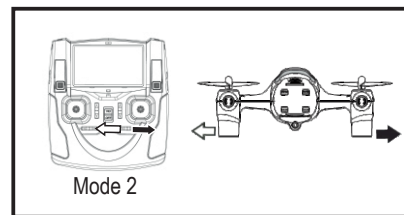
Если во время полёта ручка тангажа находится в нейтральном положении, а модель уводит вперёд или назад, необходимо триммирование.

Если модель уводит вперёд, сместите триммер тангажа назад до тех пор, пока квадрокоптер не стабилизируется и наоборот, если модель уводит назад, сместите триммер вперёд.



Если во время полёта ручка руддера находится в нейтральном положении, а модель уводит влево или вправо по оси, необходимо триммирование.

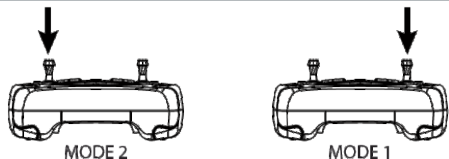
Если модель уводит вправо, сместите триммер руддера влево до тех пор, пока квадрокоптер не стабилизируется и наоборот, если модель уводит влево, сместите триммер вправо.



Если во время полёта ручка крена находится в нейтральном положении, а модель уводит влево или вправо, необходимо триммирование.

Если модель уводит вправо, сместите триммер крена влево до тех пор, пока квадрокоптер не стабилизируется и наоборот, если модель уводит влево, сместите триммер вправо.

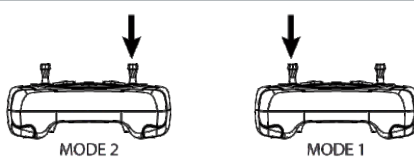
## ПЕРЕКЛЮЧЕНИЕ ПОЛЁТНЫХ РЕЖИМОВ



При активации этой системы, больше не нужно следить, в какую сторону повернут нос модели, если отклонить ручку управления от себя модель будет удаляться, то есть полетит вперёд, тоже самое во все остальные стороны управления!

Для активации Headless необходимо нажать на ручку газа и удерживать её на 0.5 сек. (в зависимости от выбранного Mode), после чего пульт начнёт издавать звуковой сигнал. На дисплее появится сообщение "Headless On". Для выключения режима Headless еще раз нажмите на ручку пульта и удерживайте её в течении 0,5 секунд. После чего на экране появится сообщение "Headless Off"

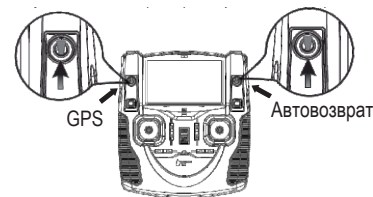
## РЕЖИМ FOLLOW ME



При активации режима Follow Me режим, квадрокоптер отслеживает координаты пульта управления по GPS и может в автоматическом режиме следовать за пультом управления.

Для активации Follow Me необходимо нажать на ручку Крена и удерживать её на 0.5 сек. (в зависимости от выбранного Mode), после чего пульт начнёт издавать звуковой сигнал. На дисплее появится сообщение "Follow On". Для выключения режима Headless еще раз нажмите на ручку пульта и удерживайте её в течении 0,5 секунд. После чего на экране появится сообщение "Follow Off"

## ФУНКЦИЯ АВТОВОЗВРАТА



Теперь Вам можно не беспокоиться, что Ваша модель выйдет за пределы радио сигнала или вы не сможете справиться с управлением далеко отлетев от точки взлета.

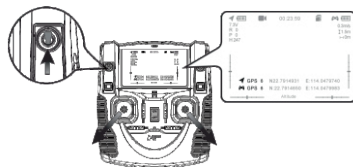
Если Вы далеко отлетели и Вам сложно вернуть модель в точку взлета, просто переведите тумблера АВТОВОЗВРАТ и GPS в верхнее положение, после чего активируется режим автовозврата и дрон в автоматическом режиме вернется в точку взлета.

## GPS ПОЗИЦИОНИРОВАНИЕ И АВТОВОЗВРАТ

Данная функция позволяет модели зафиксировать точку взлета и при необходимости автоматически вернуться в нее при нажатии на соответствующую кнопку либо при возникновении экстренной ситуации: обрыв радио сигнала, выход модели за пределы дальности радио сигнала.

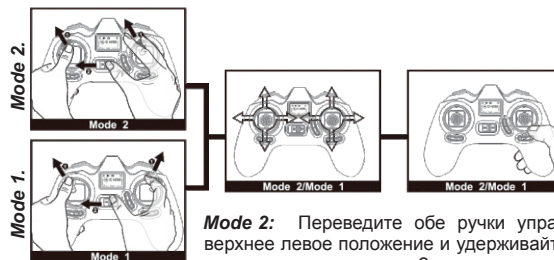
Для активации GPS необходимо выйти на открытое место, включить модель и пульт управления. Установите тумблер в верхнее положение и ждите пока аппаратура найдет минимум 6 спутников (примерно время поиска 3 минуты)

**GPS позиционирование работает только, когда сигнал GPS имеет не менее 6 спутников.**



После поиска спутников, разблокируйте управление и модель зафиксирует координаты точки взлета. После чего, при необходимости, вы можете пользоваться функцией автоматического возврата в точку влета.

## КАЛИБРОВКА РУЧЕК ПУЛЬТА



**Mode 2:** Переведите обе ручки управления в верхнее левое положение и удерживайте, как это показано на рисунке. Затем включите питание передатчика. Дважды по вращайте обе ручки во все направления. Удерживайте любую кнопку триммера, пока светодиод на передатчике не начнет мигать красным цветом, что будет указывать на успешную калибровку.

**Mode 1:** Переведите левую ручку управления в верхнее левое положение, а правую ручку в правое верхнее положение. Затем включите питание передатчика. Дважды по вращайте обе ручки во все направления. Удерживайте любую кнопку триммера, пока светодиод на передатчике не начнет мигать красным цветом, что будет указывать на успешную калибровку. не мигает красным цветом, что указывает на успешную калибровку.

**Важно!** После полётов всегда отключайте Li-Po аккумулятор от модели если оставить аккумулятор подключённым к модели он может переразрядиться и выйти из строя!

Храните аккумуляторы в разряженном состоянии так же губительно для них! Так же после зарядки отключайте аккумулятор от зарядного!

При падении обязательно нужно сразу выключить обороты двигателя, для этого ручку газа необходимо перевести в нижнее положение. Если этого не делать моторы быстро выйдут из строя, так же могут выйти некоторые элементы платы от перегрузки.

ПРИЯТНЫХ ВАМ ПОЛЁТОВ!