Età 14+
Leggere le istruzioni attentamente prima dell'uso

BC

HUBSAN X4

H501A

ART: HUBH501AADV

Indice

Note sulla sicurezza ----------01
Informazioni sulle batterie ---------- 02
Tipi di configurazione ---------- 03

1. Aeromobile ---------- 05
1.1 Componenti dell'aeromobile ---- 05
1.2 Batteria del quadricottero -------- 05

Note sulla Sicurezza

Tutti gli utilizzatori devono leggere le istruzioni operative del prodotto, così come il disconoscimento delle responsabilità, prima di utilizzare l'X4 Hubsan. Utilizzando il quadricottero Hubsan, gli utenti stanno accettando tutti i termini e le condizioni di responsabilità che Hubsan indica, comprese le linee guida operazionali.
Questo prodotto non è adatto a minori di 14 anni di età. Mentre si sta operando con i prodotti Hubsan, l'utente accetta anche tutte le responsabilità e conseguenze del relativo uso improprio, azioni che portano conseguenze non imputabili ai prodotti Hubsan. Questo prodotto può essere usato solo con lo scopo di volare in regola con le leggi e regole locali, termini e linee di condotta che Hubsan può mettere a disposizione. L'utente accetta di confrontarsi con queste linee guida e condizioni, insieme a qualsiasi altra indicazione o linea guida presentate da Hubsan.

Alcune funzionalità di volo, sono inibite in certe aree. Una volta che utilizzi questo prodotto, si ritiene che tu abbia letto con attenzione le regole di volo di ENAC/ENAV/ICAO, le regolamentazioni governative, le disposizioni nazionali di volo. Ti assumi tutta la responsabilità in caso non rispetti tutte le indicazioni qui sopra segnate e tutte le conseguenze per le tue azioni dirette o indirette sorte dal risultato di queste limitazioni.

www.dromocopter.it

Requisiti ambientali di volo

1)Selezionare un ambiente aperto privo di grattacieli e di alte ostruzioni (come alberi e pali). Vicino agli edifici e vicino agli ostacoli, il segnale GPS e la funzionalità controllo di volo potrebbero essere molto indeboliti; la funzione in modalità GPS come il Return To Home potrebbe non funzionare correttamente.
2) Non volare in caso di cattive condizioni del tempo (come vento, pioggia o nebbia).
3) Vola con il drone in ambienti con temperatura da 0-40°C.
4) Stai lontano da ostacoli, dalle persone, dalle linee di alta tensione o da qualsiasi interferenza di campo magnetico, dalle vie, dagli alberi.
5) Non volare nelle piazze o vicino agli aeroporti.
6) il GPS non è affidabile se utilizzato al circolo polare Artico o in Antartica.
7) Non volare nelle aree vietate e dove le regolamentazioni non lo permettono.
8) Non volare vicino alle linee di alta pressione, aeroporti o nelle aree con ampie interferenze elettromagnetiche.

Simbologia

Operazioni proibite

Istruzioni

Informazioni importanti

Spiegazioni/Referenze

Importanti Informazioni sulla sicurezza

Operatività: Cerca di essere estremamente responsabile e accurato quando usi il quadricottero. Le piccole parti in movimento e i componenti elettronici, possono rimanere danneggiati in caso di urti o colpi, o in caso di contatto con liquidi o umidità. Per evitare ferite non usare il quadricottero in caso di guasti o rotture o componenti danneggiati.

Manutenzione: Non aprire o provare a riparare l'unità da solo. Contatta Hubsan o il rivenditore autorizzato Hubsan per la riparazione. Per maggiori informazioni puoi visitare il nostro sito ufficiale www.hubsan.com o www.dromocopter.it

Batteria: Non disassemblare, spremere, colpire, bruciare, far cadere o calpestare la batteria. Non cortocircuitare o mettere il connettore terminale della batteria, in contatto con componenti metallici. Non esporre la batteria in alte temperature, superiori a 60°C. Carica la batteria prima di volare con il quadricottero. Utilizza solo accessori originali Hubsan per ricaricare la batteria. Tieni fuori portata la batteria dai bambini e da ogni fonte di umidità.

Volo: Assicurati sempre la sicurezza personale e di quelli che sono attorno a te, mentre voli.
- Non volare in caso di maltempo.
- Non tentare di prendere il quadricottero mentre sta volando.
- Questo prodotto è adatto a persone maggiori di 14 anni e con una esperienza di volo già acquisita.
- Dopo ogni volo, disarma i motori completamente, e disconnetti il quadricottero dalla batteria. Poi, spegni il telecomando.

Leggi con attenzione le seguente istruzioni e le linee guida per la Sicurezza, prima dell'uso.

www.dromocopter.it

Informazioni sulla sicurezza delle batterie ai polimeri di litio (Li-Po)

Le batterie al Li-Po sono differenti dalle convenzionali batterie, i loro componenti chimici sono racchiusi e relativamente leggeri in un foglio di alluminio. Questo avvantaggia il loro peso, riducendolo molto, ma rende molto più suscettibile il loro danneggiamento se non vengono maneggiate e/o gestite con molta cura. Come per tutte le batterie, ci sono rischi di scoppio o esplosioni se i seguenti accorgimenti, non vengono rispettati:

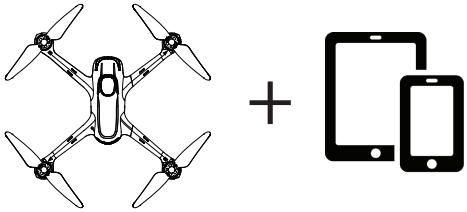
- Se non volerai per un lungo periodo, riponi la batteria con circa il 50% di ricarica, questo manterrà la batteria performante e prolungherà la sua vita.
- Utilizza solo caricabatteria originali Hubsan
- Non scaricare troppo la batteria, questo potebbe danneggiare la batteria e non ricaricarsi più.
- Non caricare la batteria su tappeti per evitari incendi.
- Le batterie necessitano di ricarica almeno ogni 3 mesi.

1. Non disassemblare o riassemblare la batteria.
2. Non cortocircuitare i contatti.
3. Non usare il caricabatteria vicino a fonti di calore.
4. Non mettere in contatto la batteria con liquidi o acqua.
5. Non caricabatteria sotto il sole o vicino ad una fonte di calore.
6. Non bucare o forzare la batteria.
7. Non gettare o maltrattare la batteria.
8. Non caricare mai la batteria quando è danneggiata, deformata o gonfiata.
9. Non saldare sulla batteria o vicino alla stessa.
10. Non sovraccaricare o sovrascaricare la batteria.
11. Non invertire le polarità della batteria.
12. Non connettere la batteria ad un caricatore non convenzionale, come una presa per accendino.
13. Questa batteria deve essere usata solo per il dispositivo acquistato.
14. Non toccare la batteria in caso di perdita di qualsiasi genere di liquido. In questo caso lavarsi subito con acqua corrente.
15. Non mixare diversi tipi di batteria.
16. Non eccedere dal tempo di ricarica stimato.
17. Non posare la batteria nel microonde o in aree con alta pressione.
18. Non esporre la batteria alla luce diretta del sole.
19. Non utilizzare negli ambienti con alta elettricità statica (64V e più).
20. Non ricaricare la batteria con temperature inferiori a 0°C o superiori ai 45°C.
21. Se una nuova batteria presenta perdite di liquido, è deformata, ha cattivo odore o altre anomalie, restituirla immediatamente al rivenditore ufficiale.
22. Mantieni la batteria a distanza dai bambini.
23. Usa il caricabatteria dedicato e segui le istruzioni per la corretta ricarica.
24. I minorenni che usano la batteria devono essere seguite dai genitori o da adulti, supervisionati durante tutto il processo di ricarica.

www.dromocopter.it

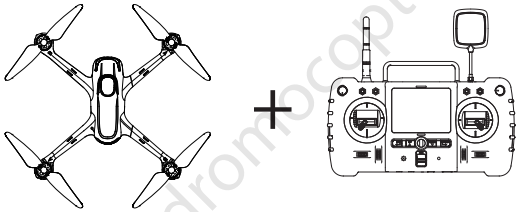
5 Differenti modi di Volo, 5 Configurazioni

1a CONFIGURAZIONE : Drone + Smartphone o Tablet



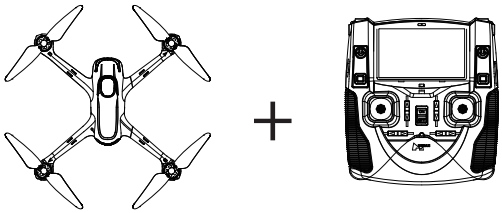
2a CONFIGURAZIONE : Drone + Booster + Smartphone o Tablet

3a CONFIGURAZIONE : Drone + Radiocomando H906A



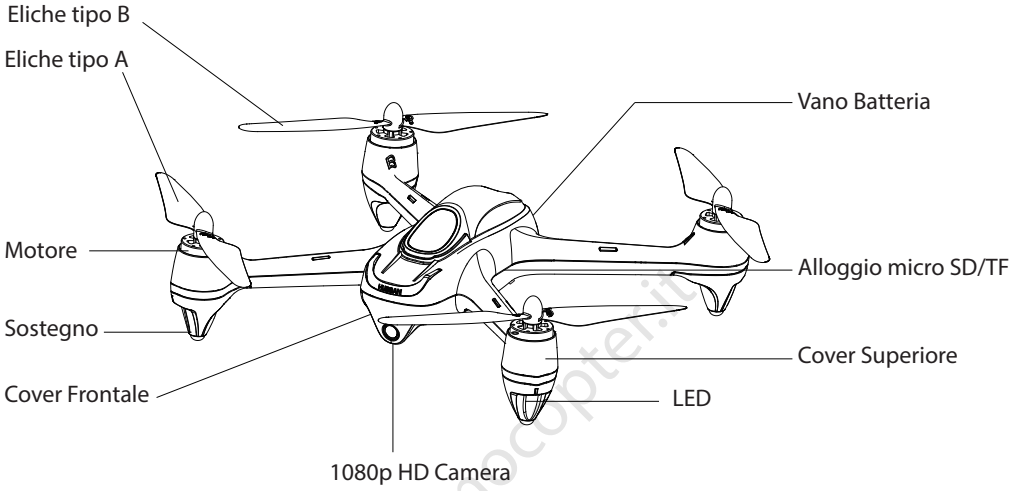
www.dromocopter.it

4a CONFIGURAZIONE : Drone + Radiocomando H901A



5a CONFIGURAZIONE : Drone + Radiocomando HT011A + Smartphone

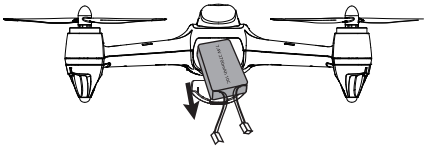
1.1 Descrizione componenti

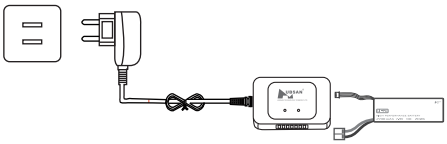


1.2 Batteria dell'aeromobile

Per caricare la batteria, connettila al bilanciatore di carica (caricabatteria in dotazione) e collega il caricabatteria alla presa di corrente AC. I led del bilanciatore sono di colore rosso mentre la batteria è in ricarica e diventeranno verdi quando la batteria sarà carica. Disconnetti sempre e tempestivamente la batteria dal caricabatteria quando è stata caricata completamente. Il tempo di ricarica totale è di circa 180min. Per installare la batteria, nell'apposito vano, spingi la batteria e mantieni i suoi cavi verso la parte posteriore dell'aeromobile (vedi fig. qui sotto). Collega il connettore blu, notando le polarità positiva e negativa. Avvolgi con cura i fili nel vano batteria e poi chiudi lo sportello.

1.Inserisci nell'apposito alloggio la batteria e
2.Connetti il PLUG di collegamento con le corrette polarità.
3.Chiudi bene lo sportello copribatteria.
4.Connetti la spina del caricabatteria alla presa di corrente.



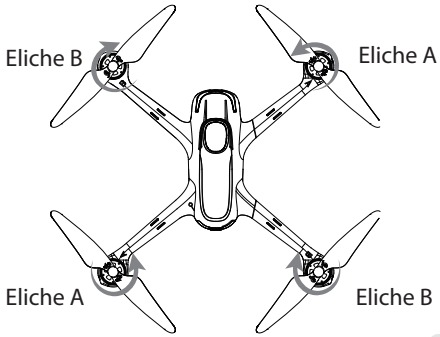


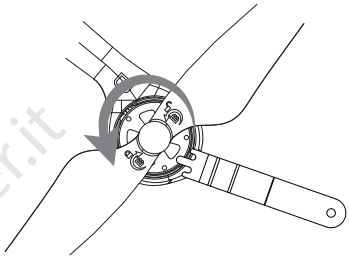
⚠ Ricarica la batteria completamente quando è scarica. Attenzione , importante usare batterie originali, c'è rischio esplosione in caso contrario.

www.dromocopter.it

1.3 Eliche

Hubsan H501A utilizza eliche delle dimensioni di 7,3" pollici. Ogni elica è contrassegnata da una lettera A o B. Prima di installare le eliche, la prima volta, leggi sulle eliche e sui motori le lettere A e B. Le due lettere dovranno corrispondere (abbinamento eliche - motori). Per sostituire le eliche danneggiate, allentare ogni elica con le proprie mani o utilizzando l'apposita chiave in dotazione. Per allentare seguite l'apposita freccia indicate nelle foto (unlock).

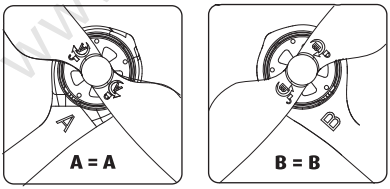




www.dromocopter.it

(1) Installazione: Monta tutte le 4 eliche sui loro rispettivi motori (A con A e B con B).
Ruota ogni elica nella loro indicazione di blocco (lock). Serrare le eliche sui loro motori senza forzare.

Installazione

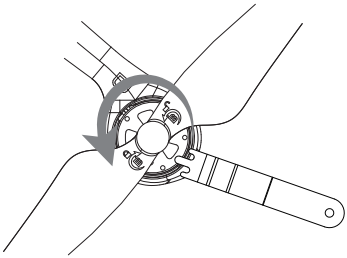


Simboli

Blocco (lock): indica la direzione con la quale l'elica si blocca

Sblocco (unlock): indica la direzione con la quale l'elica si sblocca

(3) Rimozione: Blocca i motori con la chiave a U. Rimuovi le eliche facendole ruotare seguendo il simbolo di "sblocco".



- Controlla bene che le eliche A e B siano installate correttamente. X4 non potrà volare.
- Indossa i guanti quando installi le eliche per evitare tagli alle mani.
- Sostituisci le eliche se sono danneggiate o deformate.

1.4 Indicazioni LED aeromobile

H501A ha 4 LED indicatori. I LED frontali sono di colore blu, quelli posteriori di colore rosso. Gli stati luminosi dei LED sono descritti in questa tabella:

FUNZIONE	DESCRIZIONE
Accensione e Avvio	tutti i 4 LED indicatori, lampeggiano simultaneamente
Calibrazione della Bussola	Calib. Compass 1: tutti i 4 LED indicatori, lampeggiano in senso orario
	Calib. Compass 2: i LED lampeggiano verticalmente in senso alternato
Calibrazione Orizzontale	tutti i 4 LED indicatori, lampeggiano simultaneamente
Calibrazione sensori inerziali	Tutti i 4 LED indicatori, lampeggiano in senso orario
Flight Mode	Tutti i 4 LED indicatori, sono accesi a luce fissa
Batteria scarica	i LED frontali blu sono a luce fissa, i 2 LED posteriori rossi lampeggiano velocemente
Spegnere gli indicatori LED	Premi a lungo il tasto trim del Gas, per 1,5sec, per accendere o spegnere i LED
Stato del controllo di volo	Quando il segnale di controllo volo è perso, i LED posteriori rimangono a luce fissa, mentre quelli anteriori lampeggeranno lentamente. Quando il segnale di controllo è stabile e connesso, i LED saranno tutti a luce fissa.

www.dromocopter.it

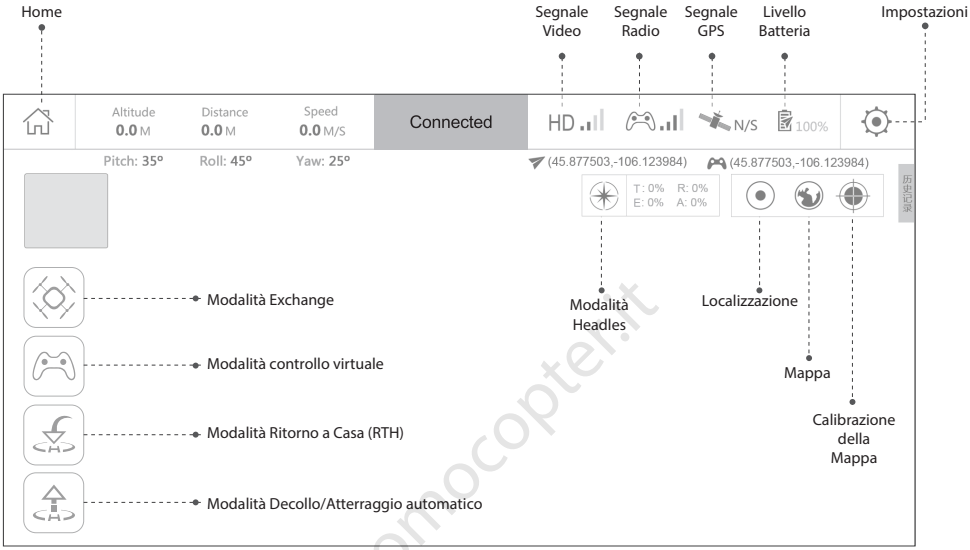
2. X-Hubsan App

2.1 App Hubsan

Hai necessità dell'applicazione X-Hubsan, che puoi scaricare dall'App Store (iOS) o da Google Play (Android), per utilizzare H501A.

Scansiona per il
downlad

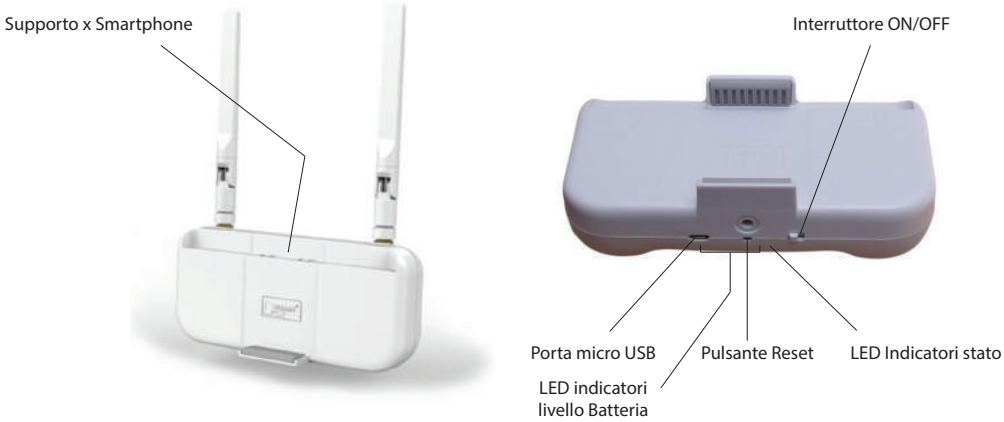
2.2 Interfaccia principale



www.dromocopter.it

3. Relay HT005

L'Hubsan HT005 relay, è un dispositivo di amplificazione wireless. Quando viene utilizzato, insieme all'applicazione Hubsan e la connessione WiFi, la distanza di controllo risulterà più amplia.
Questo dispositivo è compatibile con tutti gli aeromodelli Hubsan abilitati WiFi.



Indicatori LED

Indicatori di Stato: Luce rossa all'avvio e luce verde quando la fase di avvio è completata.

Indicatori di livello batteria: mentre è in carica, tutti i 4 led, lampeggeranno di blu. Uno ad uno diventeranno di luce fissa quando la batteria sarà completamente ricaricata.
Ogni led rappresenta circa il 25% di carica riferito alla massima carica.
Quando all'avvio di Relay, la batteria è scarica, i 4 led indicatori avranno una luce tenue e gli indicatori diventeranno di colore rosso. In questo caso, il segnale WiFi del realy, si sconnetterà.

3.2 Batteria

Hubsan ha progettato una specifica batteria per HT005, capacità di 2600mAh. L'unità è equipaggiata con protezione da sovraccarico, sottocarico e bassa tensione.

www.dromocopter.it

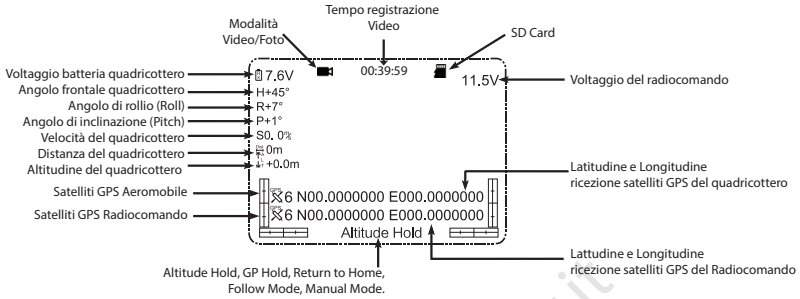
Tipologia: Li-Po
Capacità: 2600mAh
Tensione: 3,7V
Consumo: 9,62Wh
Temperatura per la ricarica: 0°C a +35°C
Temperatura uso nell'ambiente: -20°C a +60°C

⚠ Ricarica la batteria completamente quando è scarica.

Ricarica della batteria

Collega il Relay con il cavo microUSB in dotazione, ad una presa USB del PC oppure ad un adattatore 5V (simile a quelli degli smartphone). Quando è in ricarica, i 4 LED lampeggeranno di blu. Uno ad uno diventeranno di luce fissa quando la batteria sarà completamente ricaricata.
Ogni led rappresenta circa il 25% di carica riferito alla massima carica.
Se la corrente di ricarica è di circa 1A, la batteria impiegherà circa 3 ore per essere completamente ricaricata. In generale, approssimativamente, il tempo di ricarica è circa 180min.

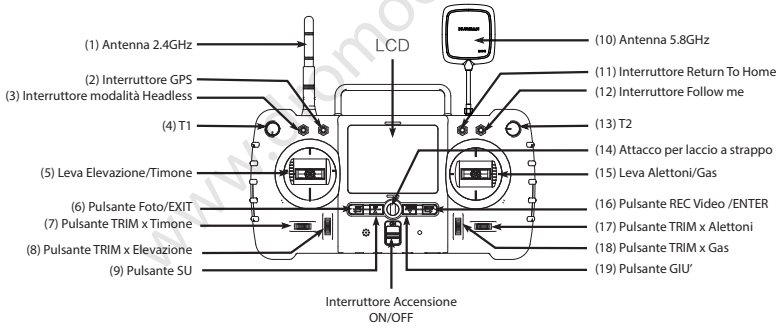
4.1 Interfaccia LCD



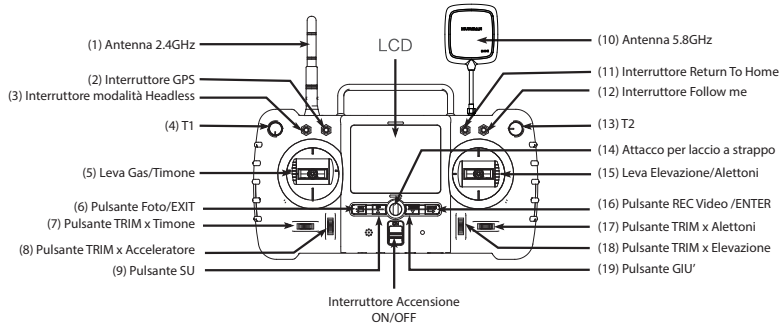
4.2 Conoscere il Radiocomando H906A

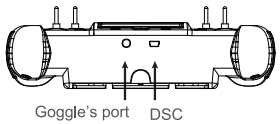
Attenzione: tutti gli interruttori in posizione GIU', le funzioni sono tutte disabilitate.

MODE 1



MODE 2





www.dromocopter.it

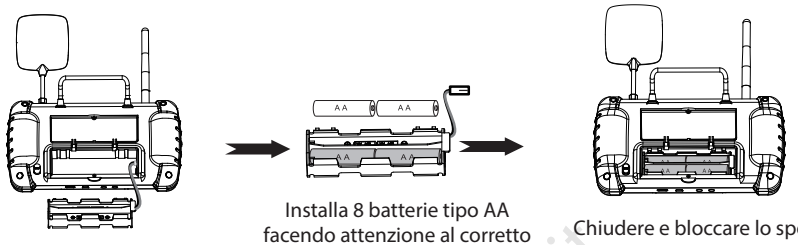
4.3 Funzionamento degli interruttori/pulsanti

NUM	Modalità/Controllo	Funzione
(1)	Antenna 2.4GHz	Controlla le funzionalità di volo del quadricottero.
(2)	Interruttore GPS	In posizione SU, il GPS è attivo; In posizione GIU', il GPS è disattivo.
(3)	Interruttore Headless	In posizione SU, la modalità Headless è attiva; In posizione GIU', la modalità Headless è disattiva.
(4)	T1	Non disponibile su H501S
(5)	Leva Elevazione/Timone **MODE1**	Muovi la leva in avanti o indietro per portare il quadricottero fino ad un certo punto in avanti o indietro. Muovi la leva sinistra o destra per far virare il quadricottero a sinistra o a destra.
(6)	Pulsante Foto/EXIT	Premi il pulsante per scattare foto, premi per 1sec. per uscire dal menù settaggi.
(7)	Pulsante Trim Timone	Regolazione fine della rotazione del quadricottero
(8)	Pulsante Trim Elevazione	Regolazione fine del volo in avanti e indietro
(9)	Pulsante SU	Seleziona le voci del menù
(10)	Antenna 5.8GHz	Antenna dedicata alla ricezione Video
(11)	Interruttore RTH	In posizione SU, la modalità RTH è attiva; In posizione GIU', la modalità RTH è disattiva.
(12)	Interruttore Follow Me	In posizione SU, la modalità Follow Mode è attiva; In posizione GIU', la modalità Follow Mode è disattiva.
(13)	T2	Non in uso
(14)	Aggangio per collare	Attacco per cintura/necklace
(15)	Leva Gas/Alettoni **MODE1**	Muovi la leva in avanti o indietro per aumentare o diminuire la velocità. Muovi la leva sinistra o destra per far spostare il quadricottero a sinistra o destra, rispetto al suo asse di volo.
(16)	Pulsante REC/ENTER	Premi il pulsante per registrare video; premi il pulsante per 1sec. per entrare nel menù settaggi.
(17)	Pulsante Trim Alettone	Regolazione fine dello spostamento laterale destro e sinistro
(18)	Pulsante Trim Gas	Regolazione fine del Decollo ed Atterraggio
(19)	Pulsante GIU'	Seleziona le voci del menù
(5)	Leva Gas/Timone	Muovi la leva in avanti o all'indietro e il quadricottero salirà di quota o scenderà. Muovi la leva a sinistra o a destra, e il quadricottero ruoterà lasua fusoliera verso sinistra o a destra.
(15)	Leva Elevazione/Alettoni	Muovi la leva in avanti o indietro per spostare il quadricottero in avanti o indietro. Muovi la leva sinistra o destra e il quadricottero effettuerà uno spostamento a sinistra o a destra, rispetto il suo asse di volo.

www.dromocopter.it

4.4 Installazione della batteria

Batterie tradizionali tipo AA



Aprire lo sportello posteriore

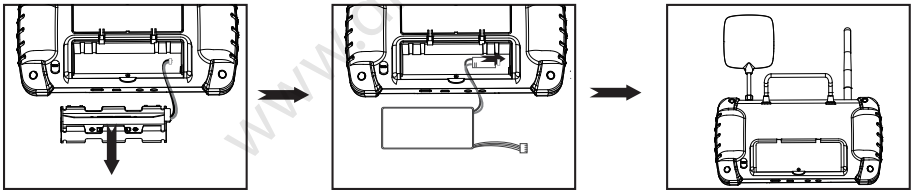
Installa 8 batterie tipo AA facendo attenzione al corretto posizionamento delle polarità.

Chiudere e bloccare lo sportello

www.dromocopter.it

⚠
- Non utilizzare batterie nuove e vecchie insieme
- Non ricaricare batterie non-ricaricabili
- Non mescolare differenti tipi di batterie

Batteria li-po:



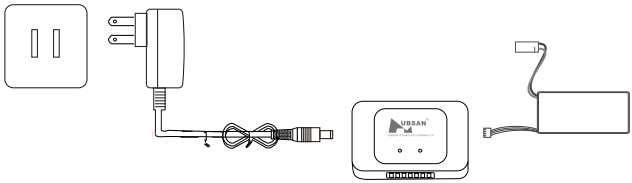
1. Aprire lo sportello posteriore e rimuovere il porta batterie AA

2. Inserire la batteria li-po nel vano posteriore e connettere il cavo come nella figura sopra

3. Chiudere e bloccare lo sportello

Carica della batteria li-po:

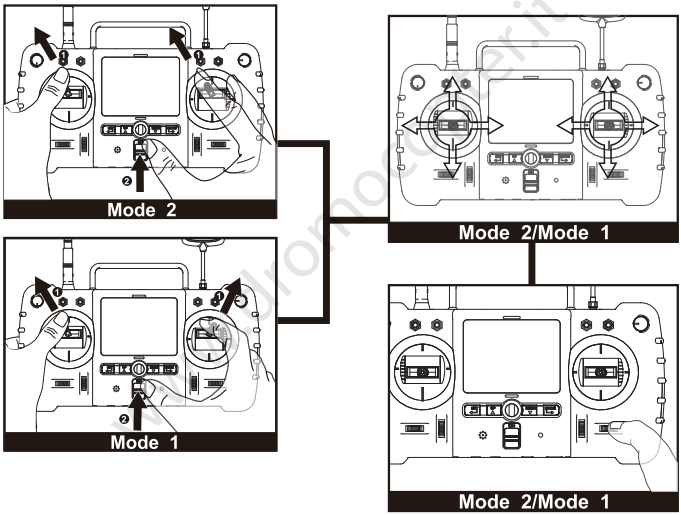
- Connetti il caricatore all'apposito adattatore, come nella figura qui sotto.
- Connetti la batteria li-po con il caricabatteria (vedi figura)
- La luce indicatore è rossa quando è in ricarica. Quando la batteria è caricata, la spia diventa colore verde.
- La ricarica completa impiega circa 100min.
- Ricarica la batteria, sempre completamente.



4.5 Calibrazione leve del radiocomando (Mode1 - Mode 2)

Mode2: Spingete entrambe le leve nella posizione in alto a sinistra, accendere simultaneamente il radiocomando ed attendere finchè sul display non apparirà la scritta "Calibrate Stick Mode 2". Ruotate entrambe le leve in circolo per tre volte. Rilasciate le due leve e tenete premuto un qualsiasi tasto TRIM per 1,5 sec. fino a quando sentirete un suono (beep) dal radiocomando, questo indica che la calibrazione è avvenuta con successo.

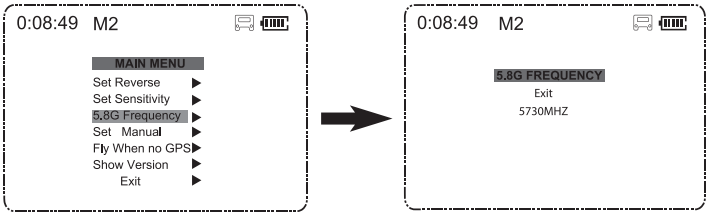
Mode1: Spingete la leva di sinistra in alto a sinistra e la leva di destra in alto a destra e mantenerle in posizione, accendete simultaneamente il radiocomando ed attendere finchè sul display non apparirà la scritta "Calibrate Stick Mode 1". Ruotate entrambe le leve in circolo per tre volte. Rilasciate le due leve e tenete premuto un qualsiasi tasto TRIM per 1,5 sec. fino a quando sentirete un suono (beep) dal radiocomando, questo indica che la calibrazione è avvenuta con successo.



⚠ Potrai cambiare il modo di volo a piacere, seguendo le istruzioni qui indicate.

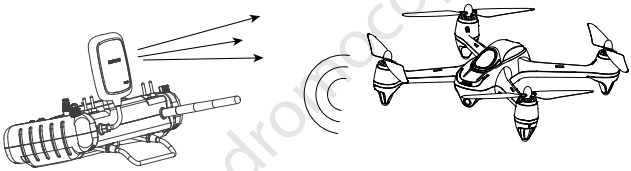
4.6 Come impostare o cambiare la frequenza di trasmissione 5,8GHz

Il radiocomando seleziona automaticamente la frequenza migliore per assicurare un'ottima trasmissione video live. Se fosse necessario migliorare la qualità di trasmissione video, riseleziona le frequenze da 5.725Mhz a 5.945Mhz.
Premere il pulsante "ENTER" per 2 sec. , per entrare nell'interfaccia MAIN MENU.
Seleziona "5.8G Frequency", tramite i pulsanti UP/DOWN (su/giù); premi ENTER per entrare nel menù frequenze. Usa i tasti UP/DOWN per selezionare la frequenza. Premi ENTER per 2 sec. per salvare la scelta e uscire dal menù.



4.7 Orientamento dell'antenna TX

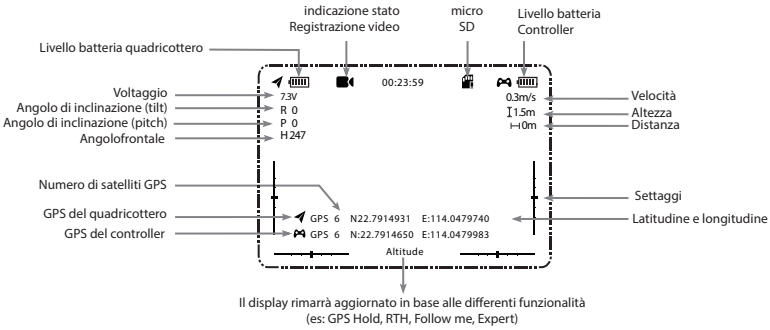
Per ottenere il massimo range di comunicazione senza avere interferenze, l'antenna a 5,8GHz deve essere posizionata verso il cielo e senza ostacoli durante il volo; il lato con il logo "Hubsan", dovrà essere rivolto verso il quadricottero. Il range massimo della trasmissione video, è di circa 1 Km. Vedi la figura qui sotto per un uso corretto durante il volo.



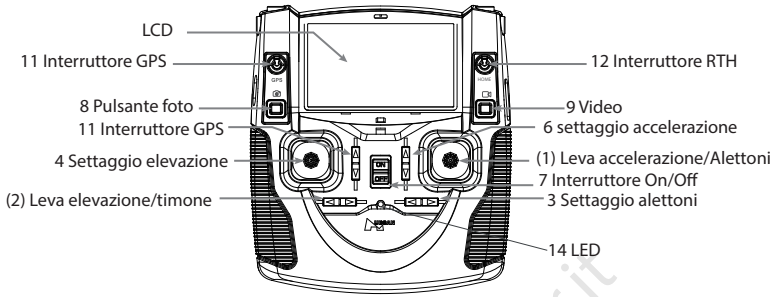
www.dromocopter.it

5. Radiocomando H901A

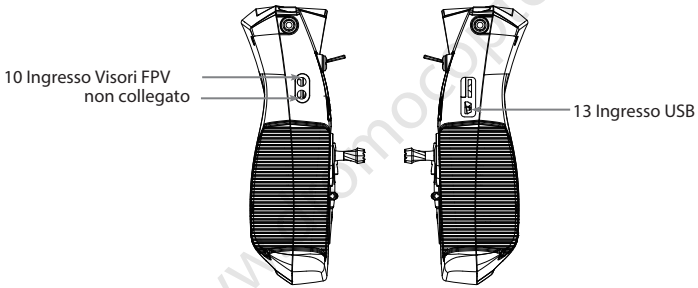
5.1 Interfaccia LCD

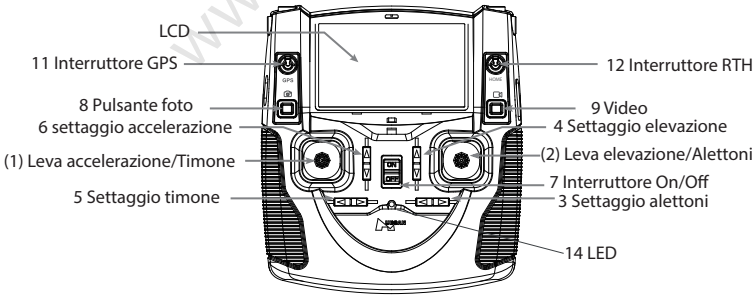


5.2 Conoscere il radiocmando H901A



(MODE 1)





(MODE 2)

www.dromocopter.it

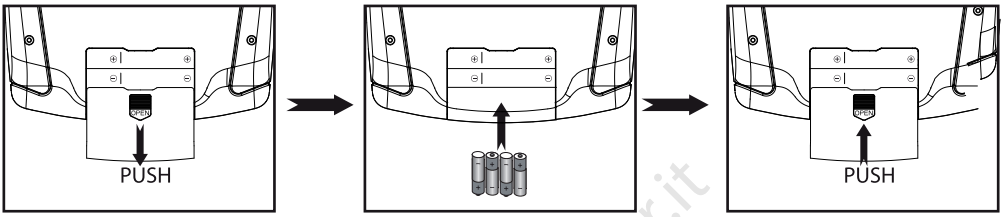
5.3 Funzionamento degli interruttori/pulsanti

S/N	MODO/CONTROLLO	FUNZIONALITA'
(1)	**MODE 1** Leva accelleratore/alettoni	Muovi la leva in avanti o indietro per aumentare o diminuire la velocità. Muovi la leva sinistra o destra per far spostare il quadricottero a sinistra o destra, rispetto al suo asse di volo.
(2)	**MODE 1** Leva elevazione/timone	Muovi la leva in avanti o indietro per portare il quadricottero fino ad un certo punto in avanti o indietro. Muovi la leva sinistra o destra per far virare il quadricottero a sinistra o a destra.
1	**MODE 2** Leva acceleratore/timone	Muovi la leva in avanti o indietro per far salire di quota o scendere di quota. Muovi la leva sinistra o destra per far ruotare la fusoliera del quadricottero verso sinistra o verso destra.
2	**MODE 2** Leva elevazione/alettoni	Muovi la leva in avanti o indietro per spostare il quadricottero in avanti o indietro Muovi la leva sinistra o destra e il quadricottero effettuerà uno spostamento a sinistra o a destra.
3	Assetto alettoni	Regolazione fine dello spostamento laterale destro e sinistro
4	Assetto elevazione	Regolazione fine del volo in avanti e indietro
5	Assetto timone	Regolazione fine della rotazione del quadricottero
6	Assetto acceleratore	Regolazione fine del Decollo ed Atterraggio
7	Interruttore ON/OFF	Sposta l'interruttore su ON per accendere e OFF per spegnere
8	Pulsante Foto	Premi il tasto foto per fare uno scatto.
9	Pulsante Video	Premi il tasto video per iniziare a registrare, premendolo di nuovo la registrazione si fermerà.
10	ingresso Visore	Ingresso di collegamento per i visori FPV Hubsan (non inclusi)
11	Comando GPS	Posiziona l'interruttore in SU, il GPS integrato calcolerà la posizione del quadricottero e l'altezza. Ti aiuterà così a mantenere un volo stabilizzato (solo per uso all'esterno).
12	Comando RTH	Posiziona l'interruttore in SU, il quadricottero tornerà al punto di partenza automaticamente. (Solo per uso all'esterno).
13	presa USB	Ingresso USB dedicato all'aggiornamento software.
14	Luce LED	A radiocomando acceso, il LED si illuminerà.

www.dromocopter.it

5.4 Installazione delle batterie

- Non mischiare batterie vecchie e nuove
- Non mischiare diversi tipi di batterie
- Non mettere in carica batterie che non sono ricaricabili



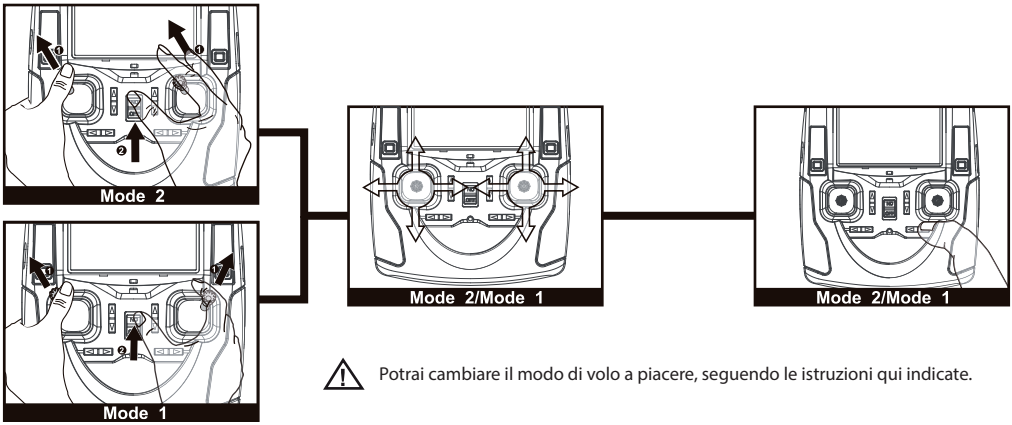
Rimuovi il coperchio | Installare le 4 batterie AAA rispettando le polarità | Rimettere il coperchio

www.dromocopter.it

5.5 Calibrazione leve del radiocomando (mode 1 - mode 2)

Mode2: Spingere entrambe le leve nella posizione in alto a sinistra, accendere in contemporanea il radiocomando ed attendere finchè sul display non apparirà la scritta "Calibrate Stick Mode 2".
Ruotare entrambe le leve in circolo per tre volte. Rilasciate le due leve e tenete premuto un qualsiasi tasto di assetto (trim) per 1,5 sec. fino a quando il LED rosso del radiocomando diventerà verde, questo indica che la calibrazione è avvenuta con successo.

Mode1: Spingere la leva di sinistra in alto a sinistra e la leva di destra in alto a destra e mantenerle in posizione, accendere in contemporanea il radiocomando ed attendere finchè sul display non apparirà la scritta "Calibrate Sticks Mode 1".
Ruotare entrambe le leve in circolo per tre volte. Rilasciate le due leve e tenete premuto un qualsiasi tasto di assetto (settaggio) fino a quando il LED rosso del radiocomando diventerà verde, questo indica che la calibrazione è avvenuta con successo.

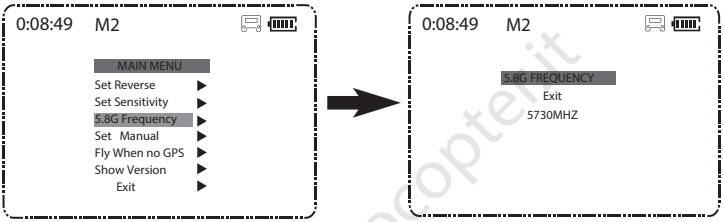


⚠ Potrai cambiare il modo di volo a piacere, seguendo le istruzioni qui indicate.

5.6 Selezione della frequenza video 5,8GHz

Il radiocomando seleziona automaticamente la frequenza migliore per assicurare un'ottima trasmissione video live. Se fosse necessario migliorare la qualità di trasmissione video, riseleziona le frequenze da 5730Mhz a 5845Mhz.

Posiziona la leva acceleratore in GIU' e premi la leva elevazione per 2 sec. per accedere al "MAIN MENU". Usa la leva elevazione per selezionare il sottomenù "5.8G Frequency". Conferma premendo la leva e seleziona la frequenza preferita. Premi "exit" per uscire dal menù.



6. Radiocomando HT011A

6.1 Conoscere il Radiocomando HT011A

Quando il radiocomando è abbinato al drone H501A, la regolazione del gimbal e la modalità di volo non sono funzionanti.

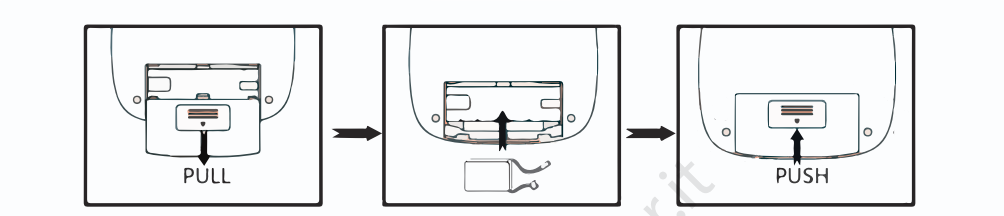
6.2 Funzionamento degli interruttori/pulsanti

NUM	Modalità/Controllo	Funzione
(1)	Stick Acceleratore/Timone	Utilizza il trim degli alettoni, per aggiustare la deriva orizzontale sinistra o destra
(2)	Stick Elevatore/Alettoni	Muovi la leva in avanti o indietro per portare il quadricottero fino ad un certo punto in avanti o indietro. Muovi la leva sinistra o destra per far virare il quadricottero a sinistra o a destra.
1	Stick Acceleratore/Alettoni	Muovi la leva in avanti o indietro per aumentare o diminuire la velocità. Muovi la leva sinistra o destra per far spostare il quadricottero a sinistra o destra, rispetto al suo asse di volo.
2	Leva Elevazione/Timone	Muovi la leva in avanti o all'indietro e il quadricottero salirà di quota o scenderà. Muovi la leva a sinistra o a destra, e il quadricottero ruoterà lasua fusoliera verso sinistra o a destra.
3	Pulsante ON/OFF	Premere a lungo per accendere e/o spegnere il radiocomando.
4	Binding	Tieni premuto il pulsante mentre accendi il radiocomando.
5	Foto	Premi rapidamente per scattare una foto
6	Video	Premi rapidamente per registrare o stoppare un filmato.
7	Modalità Headless	Premi a lungo per attivare la modalità Headless. Premi rapidamente per disattivarla.
8	Modalità RTH	Premi a lungo per attivare la modalità Return To Home. Premi rapidamente per disattivarla.
9	Modalità Circle Fly (Orbit)	Premi a lungo per attivare la modalità Orbit. Premi rapidamente per disattivarla.
10	Modalità Follw Me	Premi a lungo per attivare la modalità Follow Me. Premi rapidamente per disattivarla.
11	Batteria scarica	Il radiocomando emetterà una serie di Beep
12	LED ON/OFF	Premi rapidamente per attivare le luci LED dell'aeromobile, premi nuovamente per disattivare leluci LED.
13	Stato dei LED	Livello tensione batteria: Quando la batteria è completamente carica la luce dei LED è fissa. Se la tensione è bassa, lampeggerà lentamente. Stato del GPS del radiocomando: Quando il radiocomando ha agganciato un numero inferiore di 6 satelliti, i LED lampeggeranno lentamente. Quando il radiocomando ha agganciato 6 o più satelliti, i LED saranno fissi. Stato del GPS del quadricottero: Quando il radiocomando ha agganciato un numero inferiore di 6 satelliti, i LED lampeggeranno lentamente. Quando il radiocomando ha agganciato 6 o più satelliti, i LED saranno fissi. Stato del WiFi: Se il radiocomando non è sincronizzato/connesso al dispositivo tramite il WiFi, il LED risulterà spento. Se il radiocomando è sincronizzato/connesso al dispositivo tramite il WiFi, il LED sarà acceso. Stato frequenza 2,4GHz: Se il radiocomando non è sincronizzato/connesso al dispositivo tramite la frequenza 2,4GHz, il LED risulterà spento. Se il radiocomando è sincronizzato /connesso al dispositivo tramite la frequenza 2,4GHz, il LED sarà acceso.

www.dromocopter.it

6.3 Installazione della batteria

HUBSAN ha scelto una batteria da 1300mAh, per il radiocomando HT011A. Carica la batteria con il caricabatteria originale; il tempo approssimativo di ricarica è circa 2 ore.
Per la corretta installazione, riferisciti alle figure qui sotto.



Apri lo sportello facendo una leggera pressione sul cover, poi sfilalo verso il basso.

Inserisci la batteria in dotazione e collega la presa JST al cavetto del radiocomando.

Riponi il cavetto collegato e la batteria, in modo che non esca dal vano apposito. Richiudi lo sportello spingendo in su, nella guida.

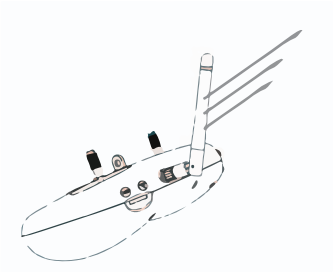
www.dromocopter.it

6.4 Installazione dell'antenna a 2,4GHz

(1) Rimuovi l'antenna dell'apposita confezione

(2) Installa l'antenna, avvitando in senso orario, sull'apposito connettore 2,4GHz del radiocomando

(3) Per garantire la miglior esperienza di guida e di connettività tra radiocomando e drone, assicurati di volare sempre, libero da interferenze visive e/o ostacoli.



6.5 Cambio della modalità

Se il radiocomando è abbinato (paired) con il tuo smartphone/tablet (ma non con l'aeromobile), seleziona la modalità Joystick (Joystick Mode) dalle impostazioni della APP Hubsan-X, per cambiare la modalità Throttle (acceleratore). Quando il radiocomando è direttamente connesso al drone, il pilota deve utilizzare la calibrazione degli stick come da istruzioni in questo manuale, per i modelli H901A/H906A.

E' raccomandato che gli utilizzatori abbiano già fatto esperienza di volo con prodotti più semplici o con simulatori di volo. LIl quadricottero H501A è un concentrato di tecnologia, necessita quindi di una guida con esperienza.

7.1 Requisiti degli ambienti di volo

(1) Scegli sempre degli spazi aperti o edifici alti e senza ostacoli (come pali o alberi). In vicinanza di palazzi o edifici alti, oppure di ostacoli, il segnale GPS potrebbe disconnettersi con frequenza. Le funzionalità del GPS come il RTH (Return to home) potrebbero non funzionare correttamente.
(2) Non volare in caso di cattive condizioni atmosferiche (come vento, pioggia o nebbia).
(3) Vola quando le temperature dell'ambiente sono comprese tra 0-40°C.
(4) Quando stai volando, fai attenzione alle ostruzioni, come assembramenti di persone, linee di alta tensione, alberi, ostacoli d'acqua,...
(5) Per evitare disconnessioni del radiocomando, causate da interferenze, non volate in complessi con ambienti elettromagnetici (come zone con antenne radio, ponti radio, torri...).
(6) H501A, non deve essere usato nell'Artico o nell'Antartico.
(7) Non volare nelle "No Fly Zones".
(8) Non utilizzare il drone vicino alle linee di alta pressione, aeroporti o negli ambienti con alta concentrazione magnetica.

www.dromocopter.it

7.2 Checklist prima di volare

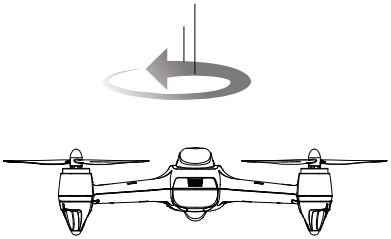
(1) Assicurati che la batteria del quadricottero e dello smartphone/tablet siano completamente cariche.
(2) Assicurati che le eliche siano installate correttamente.
(3) Se stai scattando foto o registrando video, assicurati che la microSD sia installata correttamente.
(4) Controlla che la camera sia pulita.
(5) Verifica che i motori e le eliche girino senza frizioni.

7.3 Volare con l'APP Hubsan-X

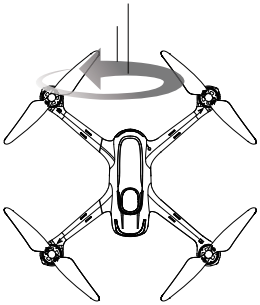
Calibrazione della Bussola
La bussola deve essere calibrata ogni volta che si accende il drone. La bussola è suscettibile da interferenze o da altri dispositivi elettronici, magnetici e metallici, i quali potrebbero causare delle indicazioni errate o perdite di controllo. Una calibrazione regolare aiuta a mantenere una lettura dei dati più accurata.

(1) Entra nell'applicazione HUBSAN-X. Segui le istruzioni che l'applicazione ti mostrerà.
(2) Quando tutti i passaggi sono stati completati, la finestra della calibrazione scomparirà.

Segui le istruzioni e riferisciti alle figure qui di seguito.



Calibrazione bussola 1
(Compass calibration 1)

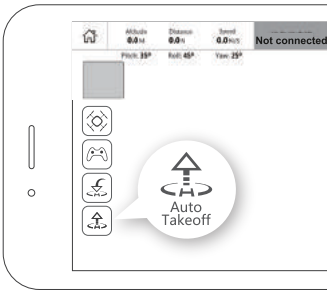


Calibrazione bussola 2
(Compass calibration 2)

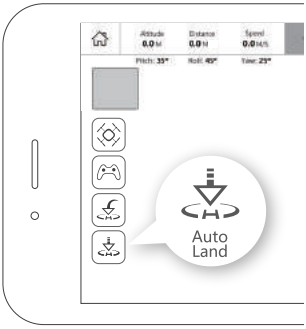
www.dromocopter.it

Decollo/Atterraggio automatico
Quando la calibrazione della bussola è completata, e l'aeromobile ha agganciato almeno 6 satelliti GPS, l'utente può utilizzare la funzione decollo/atterraggio automatico. Segui le seguenti istruzioni.

Auto Take OFF (Decollo automatico):
assicurati che le condizioni di volo siano sicure e libere da ostacoli. Premi l'icona "Auto Takeoff"; l'aeromobile decollerà automaticamente e rimarraà in volo stabilizzato ad un'altezza di circa 2mt da terra. L'icona "Auto Takeoff" dopo che il quadricottero è decollato, si trasformerà in "Auto Landing",ossia tasto per l'atterraggio automatico.



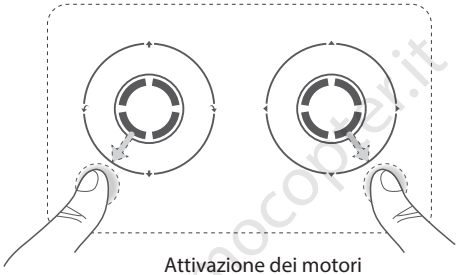
Auto Land (Atterraggio automatico):
assicurati che le condizioni di volo siano sicure e libere da ostacoli. Assicurati di scegliere una superficie in piano per atterrare. Premi l'icona Auto Land; l'aeromobile scenderà lentamente fino a terra e in automatico i motori si spegneranno.



Attivazione e disattivazione manuale dei motori:

Armare i motori (accendere)
Procedura: Simultaneamente posiziona i joystick in posizione diagonale in basso negli angoli opposti, come visibile nella figura qui sotto. Rilascia lentamente i joystick.

Disarmare i motori (spegnere)
Procedura: Sposta in giù il joystick del gas (sinistro in mode2) fino a che ilquadricottero è atterrato. Posiziona simultaneamente i joystick in posizione diagonale in basso negli angoli opposti, come visibile nella figura qui sotto. Rilascia lentamente i joystick, per spegnere i motori.



Attivazione dei motori
Disattivazione dei motori

www.dromocopter.it

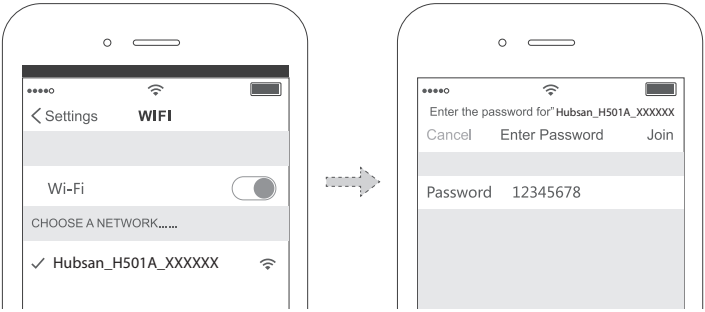
Non disattivare i motori durante il volo, questo farà cadere l'aeromobile e potebbe arrecare danni a persone o cose.
Utilizza i joystick virtuali con movimenti leggeri e lenti, attendi sempre che i motori si spengano prima di rilasciare i joystick.

Operazioni di volo:

(1) Posiziona l'aeromobile su una superficie piana, in spazio aperto; la testa del drone (frontale) deve essere posizionato a distanza dal pilota e il drone dovrà essere rivolto dalla parte posteriore.
(2) Connetti la batteria nell'aeromobile ed avvia l'applicazione X-Hubsan. Entra nel menù impostazioni del dispositivo mobile e collega il quadricottero con il segnale Wi-Fi trasmesso (trovi il nome simile a Hubsan_H501A_XXXX).

----- Vedi le figure a pag.23 -------

(3) Completa la calibrazione della bussola (segui semplicemente le istruzioni indicate dalla APP).
(4) Controlla che sei in un'aerea aperta e priva di ostacoli. Premi l'icona "Auto Take Off"; il drone automaticamente decollerà e si posizionerà ad un'altezza di circa 2mt da terra.
L'icona "Auto Takeoff" dopo che il quadricottero è decollato, si trasformerà in "Auto Landing",ossia tasto per l'atterraggio automatico.
(5) Per atterrare, premi l'icona "Auto Land" e l'aeromobile atterrerà automaticamente. Raccomandiamo di disattivare i motori manualmente.
(6) Spegni per primo il quadricottero e poi esci dall'applicazione X-Hubsan.



Nome: Hubsan_H501A_XXXXXX

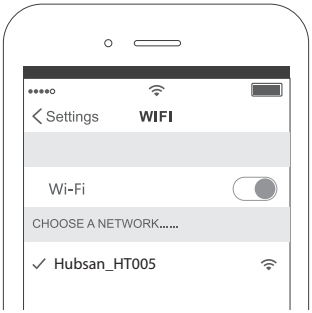
Password: 12345678

Prima di decollare, assicurati di non avere ostacoli od ostruzioni nell'ambiente di volo.
Assicurati di scegliere un terreno in pianura e un'area aperta quando stai atterrando.
Per assicurarti un volo sicuro, non usare il tuo dispositivo smartphone per altro uso o in abbinamento ad altri dispositivi, durante il volo.
Se desideri utilizzare un altro dispositivo per far volare l'aeromobile, spegni l'alimentazione del dispositivo mobile prima e re-inizializza con un nuovo abbinamento.

www.dromocopter.it

7.4 Volare con il dispositivo HT005 Relay

(1) Hai necessità dell'applicazione X-Hubsan, che puoi scaricare dall'App Store (iOS) o da Google Play (Android), per utilizzare questo aeromobile.
(2) Accendi il dispositivo relay HT005. Entra nel menù impostazioni e/o settaggi WiFi del dispositivo mobile e seleziona il segnale HT005.



Nome: Hubsan_HT005

(3) Avvia l'applicazione X-Hubsan ed entra nell'interfaccia dei settaggi (Settings). Premi sull'icona "Relay". Seleziona la seguente dicitura: "Set relay to connection with the aircraft" per entrare nella pagina delle impostazioni dedicate.

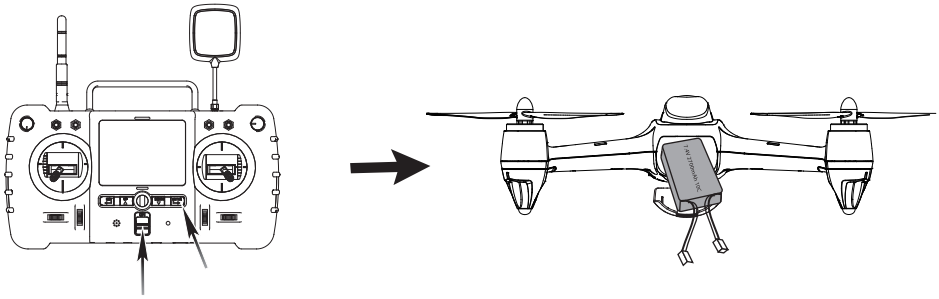
(4) Premi l'icona "Refresh" per rinnovare l'elenco dei segnali WiFi, seleziona il segnale dell'aereomobile "Hubsan_H501A_XXXXX" che uscirà sul display. Attendi che Relay si connetta con il quadricottero. Dopo che l'abbinamento sarà andato a buon fine, potrai cominciare a volare con i comandi dell'APP.

www.dromocopter.it

7.5 Volare con il radiocomando H906A

Abbinamento tra quadricottero e radiocomando

(1) Mantieni premuto il tasto "Enter" mentre accendi il radiocomando. Il display indicherà la seguente dicitura: "System Initialize".
(2) Rilascia il tasto Enter quando il display LCD indicherà la seguente dicitura: "Bind to Plane".
(3) Accendi il quadricottero e posizionalo vicino al radiocomando. Dopo pochi secondi, il radiocomando emetterà alcuni beep. Questo indica che la fase di accoppiamento (binding) è andata a buon fine.
(4) Se non appare nulla e i LED dell'aeromobile cominciano ad accendersi in modo orario, significa che la fase di accoppiamento non è andata a buon fine. Spegnere quadricottero e radiocomando e ripetere la procedura appena descritta.



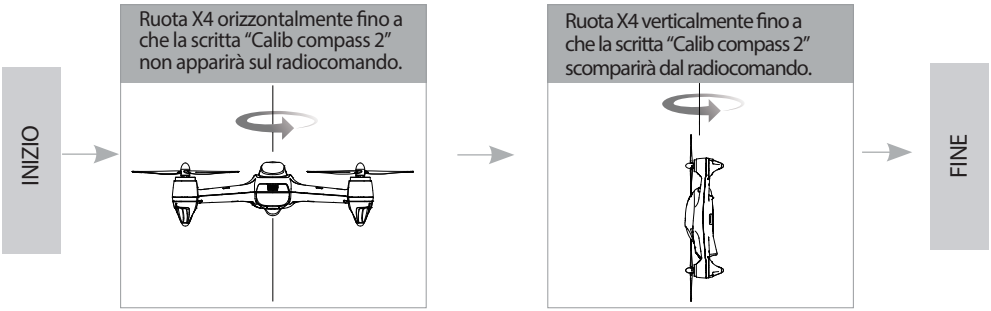
Non ci sarà bisogno di ripetere la procedura di accoppiamento, dopo averla eseguita correttamente la prima volta. Sarà necessario ogni qualvolta l'utilizzatore aggiornerà il firmware del radiocomando o del quadricottero.

www.dromocopter

Calibrazione della bussola

La calibrazione della bussola è richiesta dopo aver abbinato il radiocomando con il quadricottero. Se non si effettua la calibrazione il sistema potrebbe non funzionare correttamente.
La bussola è molto sensibile alle interferenze elettromagnetiche, le quali possono causare delle anomalie nei dati e nei comandi del volo. Regolari calibrazioni della bussola migliorano le prestazioni di volo.

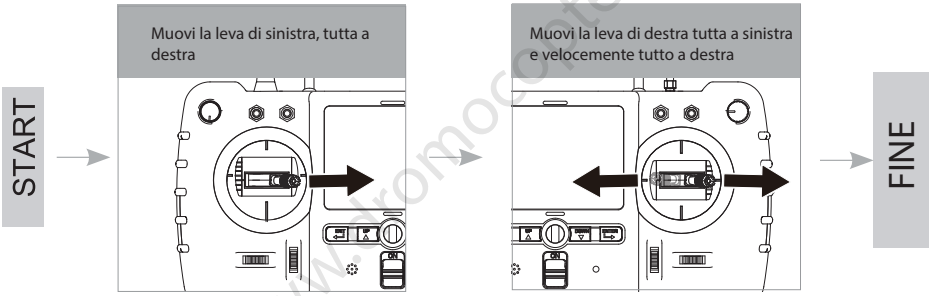
1) Ruota il quadricottero orizzontalmente fino a che "Calib compass 2" non appare sul display LCD del radiocomando.
2) Posiziona la parte frontale del quadricottero in giù e ruotalo verticalmente fino a che la scritta "Calib compass 2" non scompare dal display.
3) Calibrazione avvenuta con successo.



Calibrazione orizzontale (calibrazione giroscopio)

La calibrazione orizzontale è necessaria quando il quadricottero deriva sulla linea orizzontale, durante il volo. Quando questo accade, fai atterrare il drone e disarma i motori. Segui le istruzioni qui sotto descritte.

1-Posiziona il quadricottero su una superficie piana.
2-Sposta lo stick di sinistra completamente alla sua destra e mantieni la posizione.
3-Rapidamente sposta lo DESTRA a sinistra e a destra velocemente, finchè i 4 LED non lampeggeranno lentamente di colore giallo.
4-La calibrazione sarà completata quando i LED gialli smetteranno di lampeggiare.
5-Attendi circa 15-20 sec. prima di volare dopo che hai effettuato la calibrazione orizzontale.



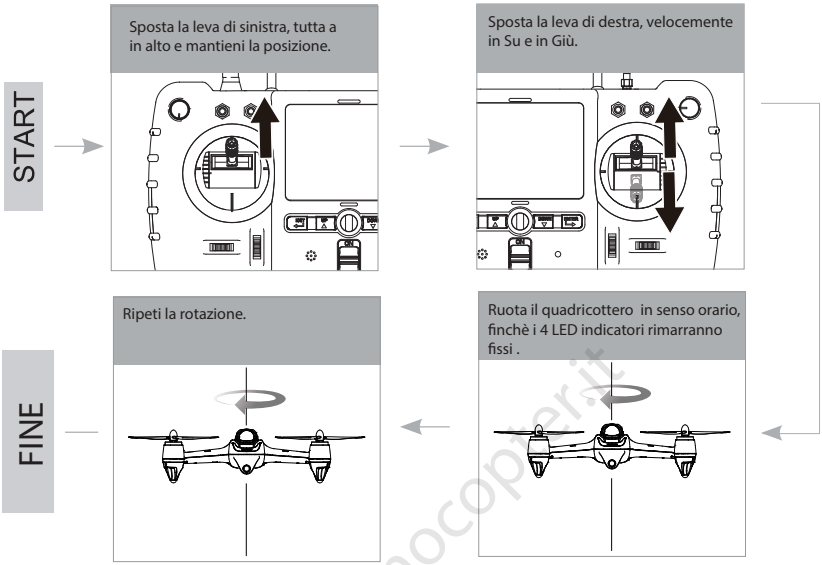
www.dromocopter.it

Assicurati che il quadricottero sia su una superficie piana, mentre stai eseguendo la calibrazione. Non calibrare su sperfici inclinate o imperfette, questo potrebbe arrecare problemi durante il volo.

Calibrazione della Rotazione

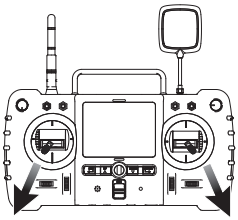
La calibrazione orizzontale, è richiesta quando l'aeromobile imbarda durante il volo.
Segui la seguente procedura e assicurati che il quadricottero sia su una superficie piana :

1-Posiziona la leva di sinistra tutta in SU, e muovi velocemente la leva di destra tutta SU e tutta GIU' finchè i 4 LED indicatori non lampeggeranno di giallo lentamente.
2-Quando tutti i LED indicatori lampeggeranno di colore rosso in senso orario, con delicatezza ruota il quadricottero in senso orario finchè le luci LED diventeranno fisse.
3-Se i 4 LED lampeggeranno ancora in senso orario, dovrai ripetere il punto 2. Se il quadricottero richiede una terza rotazione, spegni tutto e rifai la procedura completamente, partendo dal punto 1.
La calibrazione è completa quando i 4 LED indicatori finiranno di lampeggiare.



www.dromocopter.it

Accendere e Spegnere i Motori (Armare e Disarmare)



Accensione dei motori
Metodo: Metti le due leve come da foto accanto. Rilascia entrambe i motori si accendono.

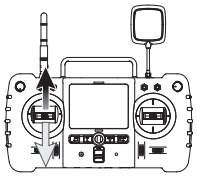
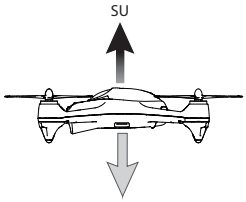
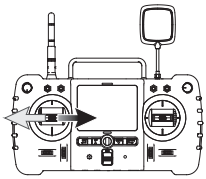
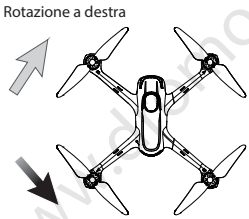
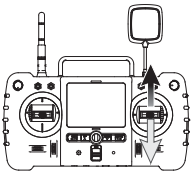
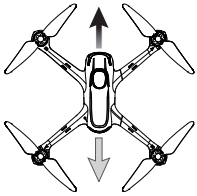
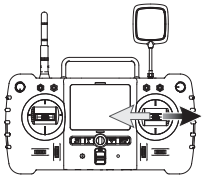
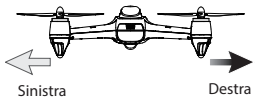
Spegnimento dei motori
Metodo: Metti le due leve come da foto accanto. Rilascia entrambe i motori si spengono.

Non disarmare i motori durante il volo. Se si spegneranno i motori in volo, il quadricottero potrebbe causare danni a persone o cose, oltre al danno che potrebbe subire. Utilizza con precisione gli stick, senza dare scatti mentre stai pilotando.
Attendi che i motori siano spenti prima di rilasciare gli stick completamente.

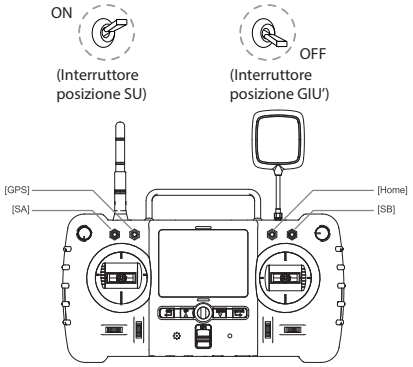
Operazioni di Volo

Le modalità operative del trasmettitore sono in Mode1 o Mode2. Il manuale indica la modalità Mode2 come esempio.

- Le leve tornano verso il centro: la leva del trasmettitore è posizionata in centro.
- Compensa l'alettone: bilancia l'alettone dalla posizione centrale della leva

Radiocomando	Quadricottero	Controlli del radiocomando
		La leva del gas (sinistra) controlla l'ascesa e la discesa. Spingendo la leva verso l'alto, H501A si solleverà. Spingendo la leva verso il basso, H501A Discenderà. Quando la leva è al centro, H501A si fermerà in volo stazionario e manterrà automaticamente la stessa altezza. Atterrare, spostando la leva del gas sotto la posizione centrale. (Muovere la leva gradualmente per prevenire una discesa di X4 troppo brusca.)
		La leva del timone controlla la direzione di rotazione. Muovi la leva verso sinistra per far ruotare H501A in senso antiorario. Muovi la leva verso destra per far ruotare H501A in senso orario. Quando la leva è al centro, H501A manterrà la direzione attuale e non girerà. Muovendo con più forza la leva, H501A ruoterà più rapidamente nella direzione corrispondente.
		La leva elevazione controlla il movimento in avanti e all'indietro dell'H501A Muovi la leva in su per far volare H501A in avanti. Muovi la leva in giù per far volare H501A all'indietro. Quando la leva è al centro, H501A manterrà la sua posizione. L'angolo di movimento della leva corrisponde all'angolo d'inclinazione e alla velocità del volo.
		La leva dell'alettone controlla il volo verso sinistra e verso destra. Spingere la leva a sinistra per far volare H501A verso sinistra. Spingere la leva a destra per far volare H501A verso destra. Quando la leva si trova al centro, H501A resterà in posizione orizzontale e manterrà lo stato attuale. L'angolo di movimento della leva corrisponde all'angolo d'inclinazione e alla velocità del volo.

www.dromocopter.it



Nota importante: Le funzioni GPS e RTH sono funzionanti e disponibili solo in ambiente esterno. Assicurati che gli interruttori siano posizionati in giù, quando voli in ambienti interni.

L'interruttore GPS, ha la funzione di mantenere l'assetto di volo.

In posizione 1 (su), il GPS è attivo.
In posizione 2 (giù) il GPS è disattivo.

L'interruttore RTH è la funzione di "Ritorno a Casa"

In posizione 1 (SU) è attivata
In posizione 2 (GIU') è disattivata.

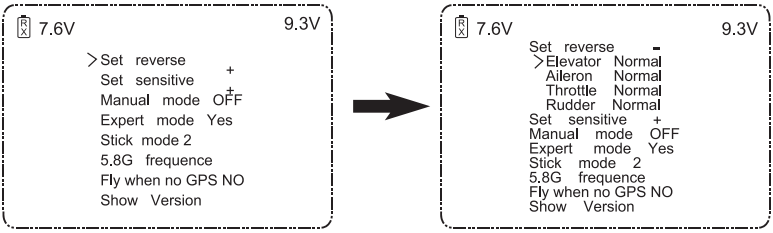
Per le funzioni foto e video, è importante che l'inserimento e il disinserimento della Memory SD CARD sia fatto con il quadricottero spento.

www.dromocopter.it

Impostazioni Modalità avanzata

1) Inversione impostazioni canali.

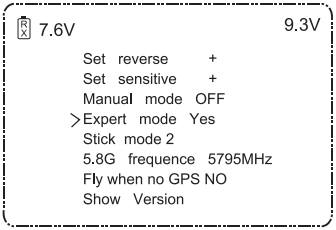
Se volete invertire le funzioni standard delle leve, con vostre preferenze personali, seguire le istruzioni riportate di seguito.
Bisogna essere consapevoli del fatto che questo invertirà i controlli posteriore/anteriore.
Posiziona in giù la leva Acceleratore e premere il tasto "ENTER" per 2sec. simultaneamente, per entrare nell'interfaccia del "MAIN MENU".
Selezionare la voce "SET REVERSE", tramite i pulsanti UP/DOWN (su/giù); premere il pulsante "Enter" per confermare e "Exit" per uscire dal menù.



Impostazioni della Sensibilità

Se si desidera cambiare la sensibilità di una delle funzioni delle leve, seguire le istruzioni riportate di seguito: un valore sensibilità più elevato consentirà un movimento più rapido del velivolo ma meno preciso, mentre un valore più basso di sensibilità permetterà un movimento più lento ma più preciso.

Posiziona in giù la leva del gas, premere il pulsante "ENTER" per 2 sec. simultaneamente, per entrare nell'interfaccia MAIN MENU. Seleziona "SET SENSITIVE", "Expert mode" o "Normal mode" tramite i pulsanti UP/DOWN (su/giù);premere il pulsante "Enter" per confermare e "Exit" per uscire dal menù.

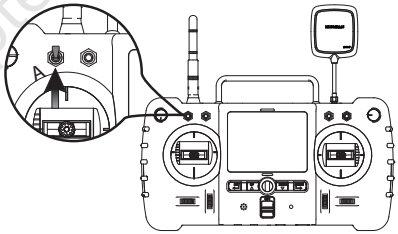


Modalità Headless

La modalità Headless stabilisce che ogni direzione prenderà l'X4, sarà quella stabilita dalla posizione delle leve, come se il drone fosse sempre posizionato in avanti.

www.dromocopter.it

Posiziona in su l'interruttore "A" per entrare o uscire dalla modalità HEADLESS.

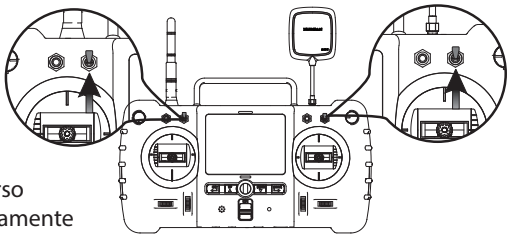


Quando la modalità headless è attiva, comparirà una "H" in Rosso sul display. L'interruttore "A" è in SU.
Quando la modalità headless è disattiva, comparirà una "H" in Verde sul display. L'interruttore "A" è in GIU'.

Modalità Follow-Me

La modalità Follow me (seguimi) significa che il quadricottero seguirà il radiocomando automaticamente grazie al sistema GPS in dotazione.

Posiziona in su l'interruttore "B" per entrare o uscire dalla modalità Follow-Me.

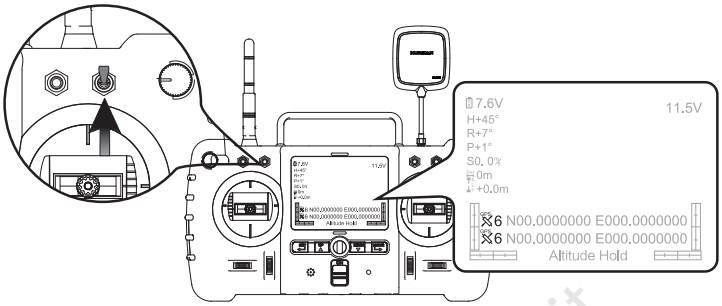


Quando la modalità Follow-mw è attiva, comparirà la scritta "Follow Mode" in verde. Il quadricottero si girerà e la parte frontale del drone si rivolgerà verso il radiocomando. Se il quadricottero non è completamente rivolto verso di te, semplicemente usa lo stick del timone per orientarlo di precisione.

Il radiocomando ha integrato un modulo GPS. La modalità Follow-Me funzionerà solamente se entrambi i dispositivi (quadricottero e radiocomando) hanno una ricezione di 6 o più satelliti.

Posizione GPS / Setup Iniziale

1.) La posizione GPS funziona solo quando si rilevano non meno di 6 satelliti.



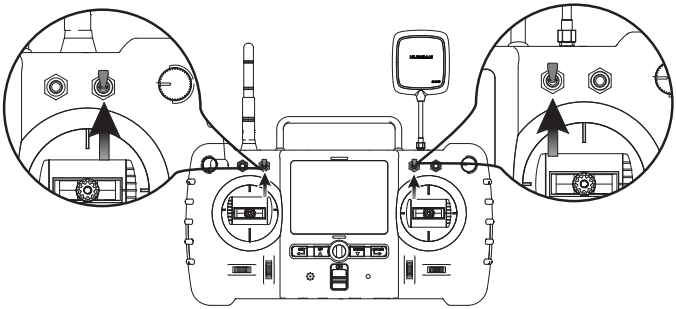
Posiziona l'interruttore GPS in Su per attivare il servizio rilevazione GPS.
Posiziona l'interruttore GPS in Giù per disattivare la rilevazione GPS (la modalità altitudine stabilizzata rimarrà attiva)

2.) Il tuo punto iniziale sarà memorizzato quando attiverai i motori e con più di 6 satelliti ricevuti.
3.) Dovrai essere in un ambiente aperto e all'esterno per attivare la ricerca dei satelliti GPS, ci vorranno circa 3 min. per terminare la ricerca. Il segnale GPS dipenderà anche dalle condizioni atmosferiche di volo.

www.dromocopter.it

Modalità RTH (Return to Home)

Attivare la funzione:
Posiziona entrambe gli interruttori GPS e RTH in Su, così facendo il quadricottero entrerà in modalità RTH. Il sistema del controllo di volo darà il comando al quadricottero di tornare indietro e posizionarsi al punto di partenza, e di atterrare automaticamente. Se verrà posizionato su OFF l'interruttore RTH, si uscirà dalla modalità.



La modalità RTH lavora solo se è attiva la ricezione GPS e sono rilevati più di 6 satelliti. Il punto di partenza è registrato quando si armano i motori e la ricezione comprende più di 6 satelliti.

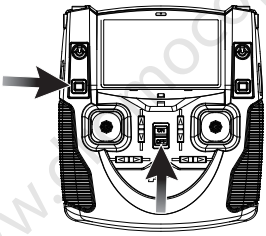
7.6 Volare con il Radiocomando H901A

Il radiocomando è settato di default su MODE2; questo manuale spiega tutte le funzionalità con questa impostazione.

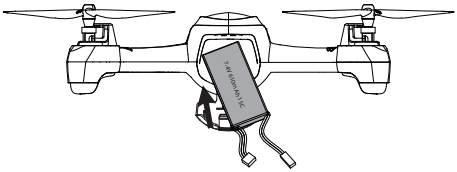
Procedura di abbinamento tra quadricottero e radiocomando

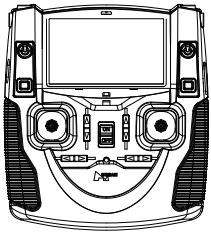
Utilizza questa procedura se il radiocmando e l'aeromobile non si abbinano in automatico alla loro accensione, oppure utilizza quando vuoi resettare la frequenza di comando (2,4GHz) o la frequenza video (5,8GHz).
Radiocomando e quadricottero sono già stati accoppiati in fabbrica. Se sostituisci questi dispositivi dovrai eseguire la procedura di riaccoppiamento (re-bound)..

1 - Mantieni premuto il tasto Foto (Photo) mentre accendi il radiocomando, sul display si visualizzerà la seguente dicitura. "System Initialize".



2 - Rilascia il tasto Foto quando sul display esce la dicitura: "Bind to Plane". Accendi il quadricottero e avvicinalo al radiocomando. Dopo pochi secondi, il radiocomando dovrebbe emettere un beep, questo indica che la procedura di accoppiamento è andata a buon fine.



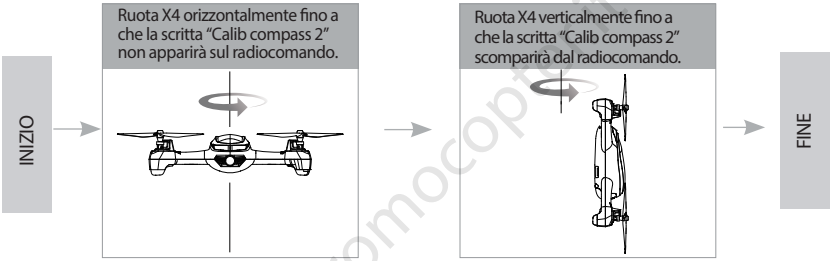


3 - In caso la dicitura non appare, i LED del quadricottero cominceranno a lampeggiare circolarmente in senso orario, la procedura di abbinamento non è andata a buon fine. Spegni tutto e ripeti la procedura dall'inizio.

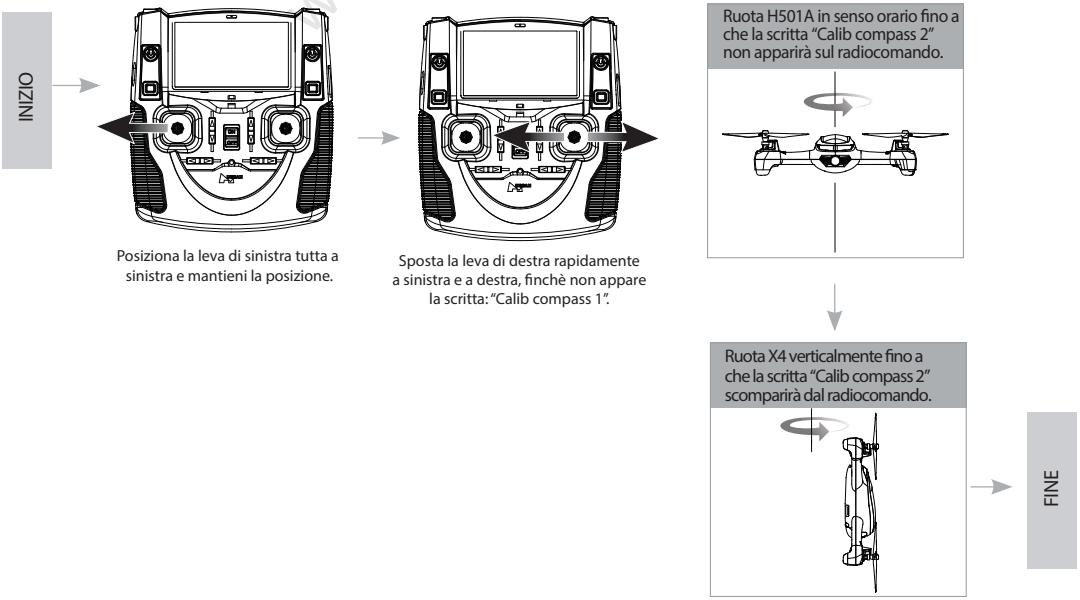
Calibrazione della bussola

La calibrazione della bussola è richiesta dopo aver abbinato il radiocomando con l'aeromobile.
Se non si effettua la calibrazione il sistema potrebbe non funzionare correttamente.
La bussola è molto sensibile alle interferenze elettromagnetiche, le quali possono causare delle anomalie nei dati e nei comandi del volo. Regolari calibrazioni della bussola migliorano le prestazioni di volo.

1) Ruota il quadricottero orizzontalmente fino a che "Calib compass 2" non appare sul display LCD del radiocomando.
2) Posiziona la parte frontale del quadricottero in giù e ruotalo verticalmente fino a che la scritta "Calib compass 2" non scompare dal display.
3) Calibrazione avvenuta con successo.



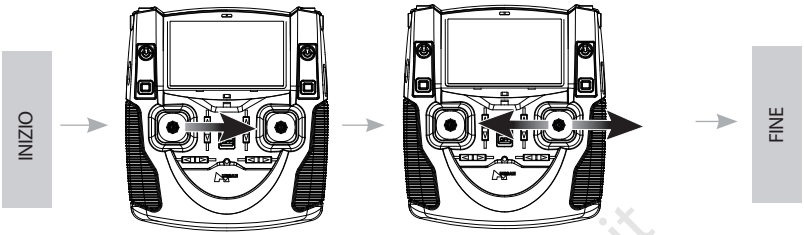
Se le funzioni legate all'utilizzo del GPS (RTH, Follow-Me, Headless, ecc...) sono instabili oppure non sono precise, calibra manualmente la bussola, seguendo le istruzioni qui sotto.



www.dromocopter.it

Calibrazione Orizzontale (Giroscopio)

La calibrazione orizzontale è necessaria quando il quadricottero deriva orizzontalmente durante il volo. Quando si verifica questa situazione, atterrare su una superficie piana e spegnere i motori. Segui le istruzioni qui di seguito.



Posiziona la leva di sinistra tutta a destra e mantieni la posizione.

Sposta la leva di destra rapidamente a sinistra e a destra, finchè i 4 LED lampeggeranno di giallo contempo_ raneamente.

Decollo e Atterraggio

fig.1

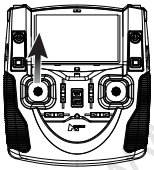


fig.2

Decollo

Posiziona simultaneamente gli stick diagonalmente come in fig.1 per armare i motori. Sposta leggermente lo stick del gas (fig.2) in su, per decollare.

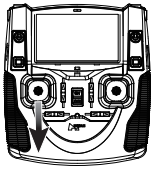


fig.3

fig.4

Atterraggio

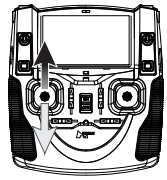
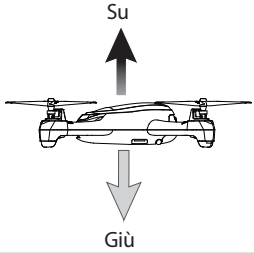
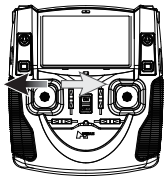
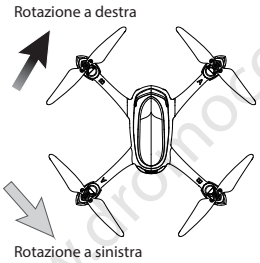
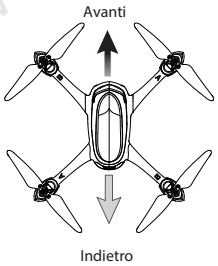
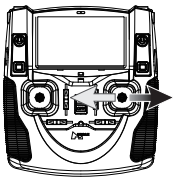
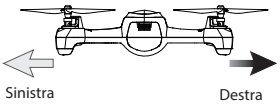
Con delicatezza sposta in giù lo stick del gas (fig.3) il quadricottero scenderà di quota e completa la sua discesa fino a che si appoggerà a terra.
Posiziona simultaneamente gli stick diagonalmente come in fig.4 per disarmare i motori. Una volta spenti i motori rilascia gli stick.

- L'alta velocità delle eliche è molto pericolosa. Mantieniti alla debita distanza dalle persone, dagli oggetti, dalle proprietà altrui.
- Tieni sotto controllo il quadricottero mentre stai volando.
- Non spegnere i motori durante il volo, l'aeromobile cadrà verso terra e potrebbe procurare lesioni o danni a persone o oggetti. Disarma i motori solo in caso di emergenza.

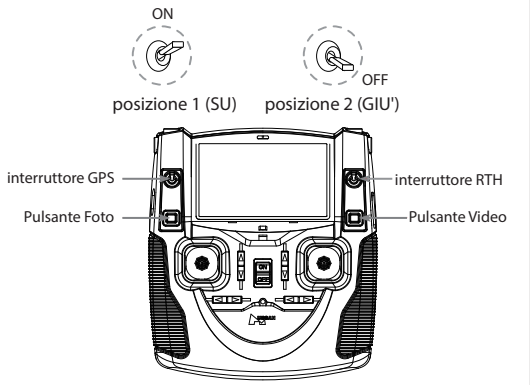
www.dromocopter.it

Operazioni di Volo

Le modalità operative del trasmettitore sono in Mode1 o Mode2. Il manuale indica la modalità Mode2 come esempio.

Controller (Mode 2)	H501A	Note
		La leva del gas controlla l'ascesa e la discesa. Spingendo la leva verso l'alto, l'X4 si solleverà. Spingendo la leva verso il basso, l'X4 Discenderà. Quando la leva è al centro, l'X4 si fermerà in volo stazionario e manterrà automaticamente la stessa altezza. Spostare la leva del gas sopra la posizione centrale per decollare. (spostare la leva lentamente per evitare che l'X4 si sollevi troppo velocemente.)
		La leva del timone controlla la direzione di rotazione. Spingere la leva verso sinistra per far ruotare l'X4 in senso antiorario. Spingere la leva verso destra per far ruotare l'X4 in senso orario. Quando la leva è al centro, l'X4 manterrà la direzione attuale e non girerà. Spingendo con più forza, l'X4 ruoterà più rapidamente nella direzione corrispondente.
		La leva elevatore, controlla il movimento in avanti e all'indietro dell'X4. Spingere la leva verso l'alto per far volare l'X4 in avanti. Spingere la leva verso il basso per far volare l'X4 all'indietro. Quando la leva è al centro, l'X4 manterrà la sua posizione. L'angolo di movimento della leva corrisponde all'angolo d'inclinazione e alla velocità del volo.
		La leva dell'alettone controlla il volo verso sinistra e verso destra. Spingere la leva a sinistra per far volare l'X4 verso sinistra. Spingere la leva a destra per far volare l'X4 verso destra. Quando la leva si trova al centro, l'X4 resterà in posizione orizzontale e manterrà lo stato attuale. L'angolo di movimento della leva corrisponde all'angolo d'inclinazione e alla velocità del volo.

www.dromocopter.it



Nota: Le funzioni RTH e GPS sono disponibili solo all'esterno. Assicurati che i due interruttori siano abbassati entrambi quando utilizzi il drone all'interno.

L'interruttore GPS, ha la funzione di mantenere l'assetto di volo.
In posizione 1 (su), il GPS è attivo.
In posizione 2 (giù) il GPS è disattivo.

L'interruttore RTH è la funzione di "Ritorno a Casa"
In posizione 1 (SU) è attivata
In posizione 2 (GIU') è disattivata.

Per le funzioni foto e video, è importante che l'inserimento e il disinserimento della Memory CARD sia fatto con H501A spento.

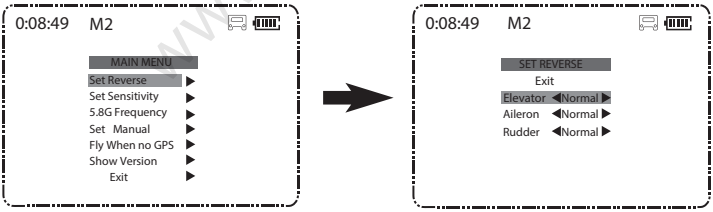
www.dromocopter.it

Impostazioni Avanzate

(1) Inversione dei canali

Se volete invertire le funzioni standard delle leve, con vostre preferenze personali, seguire le istruzioni riportate di seguito: bisogna essere consapevoli del fatto che questo invertirà i controlli posteriore e anteriore.

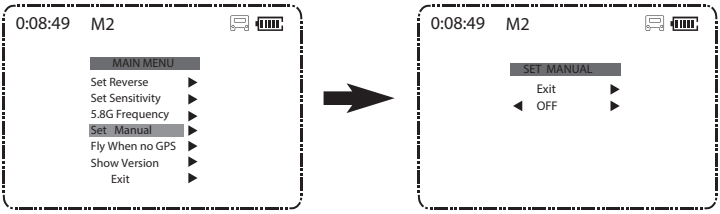
Posiziona in giù la leva Acceleratore (sinistra) e premere la leva elevatoreper 2sec. per entrare nelle impostazioni del "MAIN MENU". Spostare la leva acceleratore su/giù e scegliere "SET REVERSE", premere la leva ELEVATORE per confermare e selezionare "exit" per uscire dal menù.



(2) Impostazioni Modalità Manuale

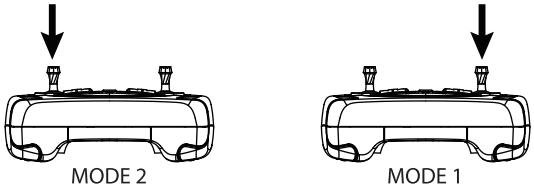
Se volessi eseguire voli acrobatici con il quadricottero , devi mettere in OFF la funzione GPS (abbassando l'interruttore apposito) e leggere le seguenti indicazioni qui sotto:

Posiziona la leva acceleratore in GIU' e premi a lungo la leva elevazione per entrare nella sezione "MAIN MENU"'. Sposta la leva elevazione SU/GIU' per selezionare "Set Manual", premi la leva a destra per selezionare "SET MANUAL", seleziona ON (senza funzionalità di altitudine) o OFF (con funzione di altitudine). Seleziona "Exit" per uscire.



La modalità manuale (Manual Mode) è preimpostata su OFF.

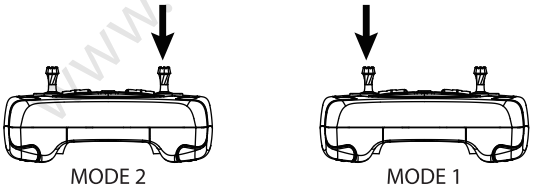
(3) Headless Mode
La modalità Headless Mode stabilisce che ogni direzione prenderà H501A è come se fosse il DAVANTI (frontale) del radiocomando (controller).



Premi la leva acceleratore per 0.5sec per attivare ON o spegnere OFF la modalità headless.
Premi la leva per entrare nella modalità "headless", sentirai due beep per confermare che la modalità è stata attivata e la scritta "HEADLESS ON" apparirà sul display LCD. Premi la leva ancora per uscire dalla modalità "headless", sentirai un solo beep ed apparirà la scritta "HEADLESS OFF" sul display LCD.

www.dromocopter.it

(4) Follow Me Mode
Il radiocomando ha una scheda GPS incorporata. La modalità Follow-Me funzionerà esclusivamente se il radiocomando e il quadricottero riceveranno un segnale di 6 o più satelliti.



Premi la leva Elevazione per 0,5sec. per attivare o disattivare la modalità Follow me.

Premi la leva per entrare nella modalità Follow me, la conferma sarà data da un beep. La scritta "FOLLOW ON" apparirà sul display LCD e il drone girerà la sua parte frontale verso il radiocomando.

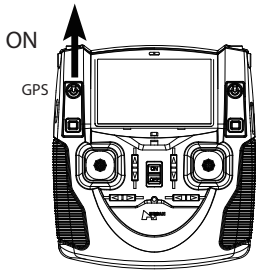
Permi la leva ancora una volta per uscire dalla modalità Follow me, la conferma sarà data dall'ascolto di un "beep" e la scritta "FOLLOW OFF" apparirà sul display LCD.

Quando la modalità Follow-Me è attiva, la dicitura sul display è di colore verde. Se l'aeromobile non si posiziona perfettamente verso il radiocomando, utilizza la leva del timone per regolare finemente.

La modalità FOLLOW-ME è attivabile solo se il radiocomando e il quadricottero ricevono un segnale di 6 o più satelliti.

(5) Volare con la modalità GPS/RTH (Return to Home)

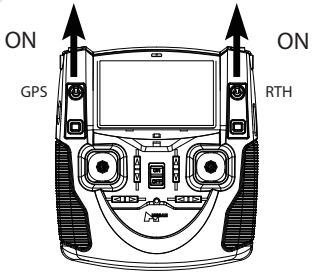
1- Nella modalità GPS, l'aeromobile potrà volare solo se la ricezione dei satelliti è pari a 6 o superiore. Spostando su l'interruttore GPS si attiverà la modalità. Spostando in giù si disattiverà.
2- RTH (Ritorno a Casa): La modalità RTH è disponibile solo se la ricezione dei satelliti è pari a 6 o superiore.
3- Assicurati di volare in ampi spazi, liberi da ostacoli o da interferenze elettromagnetiche. La ricezione dei segnali GPS dura circa 3min. La ricezione satellitare dipende dagli ambienti.



(5) Volare con la modalità GPS/RTH (Return to Home)

1- Attiva la modalità GPS, spostando in su l'interruttore GPS.
2- Attiva la modalità RTH, spostando in su l'interruttore RTH.

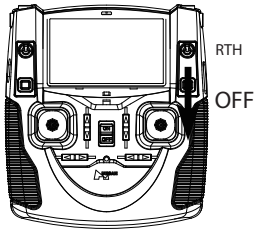
La scheda di controllo del volo, darà il comando al quadricottero di ritornare al punto indicato come "home". Gli utenti potranno seguire la procedura di rientro, oppure potranno annullarla, uscendo dalla modalità RTH (spostare su off l'apposito interruttore) e atterrare in manuale.



www.dromocopter.it

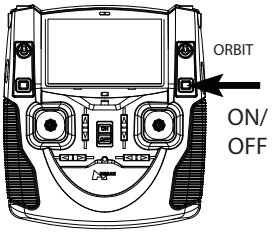
(5) Volare con la modalità GPS/RTH (Return to Home)

Spostare l'interruttore RTH su OFF (in giù) per uscire dalla modalità Ritorno A Casa. Il volo del quadricottero continuerà in manuale.



(6) Orbit Mode (Volo circolare)

Premere per lungo tempo il pulsante "video", il quadricottero comincerà a girare in'orbita circolare attorno al radiocomando. L'aeromobile deve essere ad una distanza di circa 5mt per poter attivare la funzione Orbit.



7.6 Volare con il Radiocomando HT011A

Il radiocomando è settato di default su MODE2; questo manuale spiega tutte le funzionalità con questa impostazione.

Opzione 1: Aeromobile+HT011A+Smartphone

Accendi il radiocomando HT011A (tieni premuto a lungo il tasto ON per 1,5 sec). Vai nelle impostazioni WiFi dello smartphone e ricerca il segnale HT011A.

Avvia l'applicazione X-Hubsan. Entra nell'interfaccia Settings (impostazioni) e premi il Tab "Relay". Seleziona: "Set relay to connection with the aircraft" per entrare nella pagina connessione.

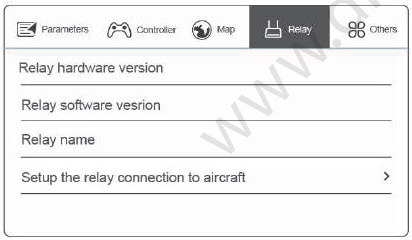


fig.2

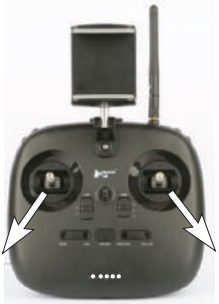


fig.1

Decollo
Posiziona simultaneamente i joystick del radiocomando come in fig.1 Delicatamente sposta in su la lea del gas per decollare (fig.2).

www.dromocopter.it

fig.1

fig.2

Atterraggio
Ci sono tre modalità per l'atterraggio:

1) Sposta in giù delicatamente la leva del gas finchè il quadricottero non ha completato la sua discesa ed è atterrato (fig.1). Spegni i motori posizionando le leve come in fig.2.
2)Sposta in giù delicatamente la leva del gas finchè il quadricottero non ha completato la sua discesa ed è atterrato (fig.1). Mantieni la posizione in giù della leva del gas per untempo di circa 5sec. I motori si spegneranno.
3)Tieni premuto a lungo il pulsante RTH (Return to home), il quadricottero tornerà al punto di decollo ed in automatico atterrerà.

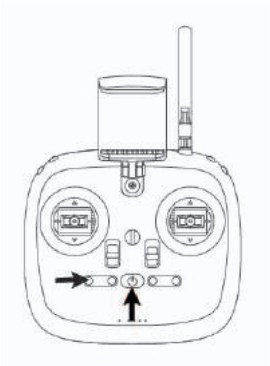
- L'alta velocità delle eliche può essere molto pericolosa. Tieniti alla corretta distanza da oggetti persone o proprietà altrui, quando voli con il quadricottero.
- Mantieni sempre sotto controllo il quadricottero, quando voli.
- Non spegnere i motori quando stai volando. Questo causerebbe una caduta dell'aeromobile causando ferite e/o danni accidentali. Spegni i motori quando stai volando solo in caso di emergenze.

www.dromocopter.it

Opzione 2: Aeromobile + HT011A

Accoppiare Radiocomando e Aeromobile (Binding)

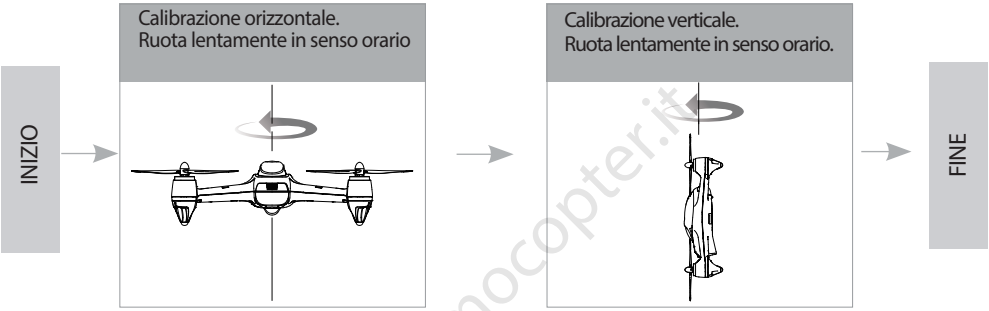
1) Premere il tasto "binding" e simultaneamente accendere il radiocomando. il LED 2,4G del radiocoman_ do inizierà a lampeggiare.
2) Accendere il quadricottero. Avvicina radiocomando e quadricottero. Il radiocomando dovrebbe emettere dei beep, per indicare che l'abbinamento è avvenuto con successo. Il LED 2,4G, rimarrà a luce fissa.



Calibrazione della bussola

Dopo aver effettuato la procedura di binding, è necessario effettuare la calibrazione della bussola.

1) Quando i LED lampeggeranno in senso orario, lentamente ruota l'aeromobile in senso orario.
2) Quando i LED lampeggeranno in senso verticale, in senso alternato, posiziona in giù la parte frontale dell'aeromobile (perpendicolarmente al pavimento) e ruota lentamente in senso orario.
3) La calibrazione sarà avvenuta con successo quando tutti i LED saranno a luce fissa.
Segui le immagini qui di seguito.

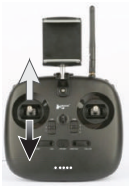
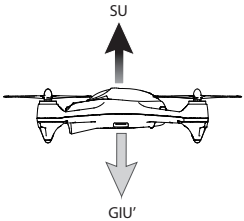
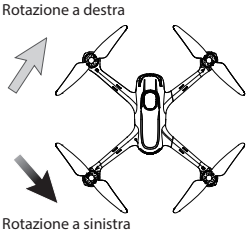


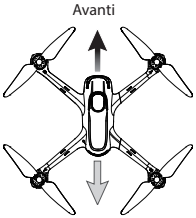
www.dromocopter.it

Operazioni di Volo

Le modalità operative del trasmettitore sono in Mode1 o Mode2. Il manuale indica la modalità Mode2 come esempio.

- Le leve tornano verso il centro: la leva del trasmettitore è posizionata in centro.
- Compensa l'alettone: bilancia l'alettone dalla posizione centrale della leva

Radiocomando	Quadricottero	Controlli del radiocomando
		La leva del gas (sinistra) controlla l'ascesa e la discesa. Spingendo la leva verso l'alto, H501A si solleverà. Spingendo la leva verso il basso, H501A Discenderà. Quando la leva è al centro, H501A si fermerà in volo stazionario e manterrà automaticamente la stessa altezza. Atterrare, spostando la leva del gas sotto la posizione centrale. (Muovere la leva gradualmente per prevenire una discesa di X4 troppo brusca.)
		La leva del timone controlla la direzione di rotazione. Muovi la leva verso sinistra per far ruotare H501A in senso antiorario. Muovi la leva verso destra per far ruotare H501A in senso orario. Quando la leva è al centro, H501A manterrà la direzione attuale e non girerà. Muovendo con più forza la leva, H501A ruoterà più rapidamente nella direzione corrispondente.

		La leva elevazione controlla il movimento in avanti e all'indietro dell'H501A Muovi la leva in su per far volare H501A in avanti. Muovi la leva in giù per far volare H501A all'indietro. Quando la leva è al centro, H501A manterrà la sua posizione. L'angolo di movimento della leva corrisponde all'angolo d'inclinazione e alla velocità del volo.
		La leva dell'alettone controlla il volo verso sinistra e verso destra. Spingere la leva a sinistra per far volare H501A verso sinistra. Spingere la leva a destra per far volare H501A verso destra. Quando la leva si trova al centro, H501A resterà in posizione orizzontale e manterrà lo stato attuale. L'angolo di movimento della leva corrisponde all'angolo d'inclinazione e alla velocità del volo.

www.dromocopter.it

Modalità Headless

La modalità Headless stabilisce che ogni direzione prenderà l'X4, sarà quella stabilita dalla posizione delle leve, come se il drone fosse sempre posizionato in avanti.
Premere a lungo il tasto Headless, il radiocomando emetterà un beep. Questo indica che la modalità è attiva. Premere velocemente ancora il tasto, per disabilitare la modalità.

Modalità Follow-Me

La modalità Follow me (seguimi) significa che il quadricottero seguirà il radiocomando automaticamente grazie al sistema GPS in dotazione.
Premi a lungo il pulsante Follow-Me mode per abilitare la funzione. Il radiocomando emetterà dei beep. Premi velocemente ancora il pulsante per disabilitare la funzione.
Il quadricottero girerà e si orienterà verso il radiocomando. Se la sua posizione non è corretta, aggiusta con lo stick del timone per orientarlo di precisione.

Orbit Mode (Volo circolare)

Premere per lungo tempo il pulsante "Orbit", il radiocomando emetterà dei beep. L'aeromobile comincerà a girare in'orbita circolare attorno al radiocomando. L'aeromobile deve essere ad una distanza di circa 5mt per poter attivare la funzione Orbit.
Premere velocemente il pulsante ancora una volta per disabilitare la funzione.

8 FAILSAFE - Sistemi automatici di sicurezza

8.1 Batteria Scarica
Quando la batteria del quadricottero è scarica, c'è la probabilità che la potenza non sia sufficiente per far sì che l'aeromobile rientri alla base. Atterra immediatamente, altrimenti l'aeromobile potrebbe cadere e causare danni o lesioni a persone e/o cose. Per prevenire questo problema, la scheda di controllo del quadricottero, utilizzerà le informazioni interne per determinare il momento corretto per cui il quadricottero ritornerà alla base o atterrerà immediatamente.

8.2 Perdita del segnale di controllo
Quando la connessione tra radiocomando e aeromobile è interrotta (persa), l'aeromobile atterrerà o ritornerà alla base automaticamente nel punto dove erano precedentemente connessi tra loro. Questo permette una riduzione drastica che l'aeromobile si danneggi o si perda.

RTH: L'aeromobile registra il punto di ritorno (base) dopo che la ricezione satellitare ha individuato 6 o più satelliti, nella modalità GPS.

Condizioni di attivazione della modalità Failsafe

- Il radiocomando si è spento
- La distanza di controllo eccede la potenza del segnale di trasmissione del radiocomando
- Ci sono ostacoli tra il radiocomando ed il quadricottero
- Il segnale di trasmissione del radiocomando, è stato interrotto da forti segnali di disturbo elettromagnetico, presenti nell'ambiente

RTH: L'aeromobile registra il punto di ritorno (base) dopo che la ricezione satellitare ha individuato 6 o più satelliti, nella modalità GPS.

Per avere la certezza che l'aeromobile ritorni correttamente alla propria base, in caso di perdita del segnale di controllo, l'utilizzatore deve assicurarsi che i segnali GPS ricevuti siano abbastanza per volare in modalità GPS. E' necessario verificare che l'ambiente di volo sia libero da ostacoli o da interferenze elettromagnetiche.

Se il numero dei satelliti GPS scenderà sotto la quota 6, mentre il quadricottero sta ritornando alla base, atterrerà automaticamente.

L'aeromobile non è in grado di evitare ostacoli durante la modalità Failsafe. L'utente deve impostare l'altezza di volo in modo da evitare gli ostacoli.

www.dromocopter.it

9. FAQ - Domande e Risoluzione

1. L'aeromobile e il radiocomando non si accoppiano
(1) Controlla che l'aeromobile e il radiocomando siano accesi entrambi.
(2) Spegni entrambi i dispositivi (drone e radiocomando). Esci dalla APP X-Hubsan se stai utilizzando uno smartphone. Esegui la procedura di accoppiamento tra quadricottero e radiocomando seguendo le istruzioni contenute nel seguente manuale.
2. I motori non si avviano
(1) Assicurati che hai completato correttamente la procedura di calibrazione della bussola.
(2) Controlla che l'interruttore RTH sia nella posizione giù/OFF.
(3) Controlla che la taratura dei jostick sul display LCD siano al centro. In caso non fosse così utilizza i TRIM per regolare fino alla posizione centrale.
(4) Se stai volando all'interno (indoor) dovrai impostare la modalità "Fly With No GPS", nell'apposita sezione del menù, da "NO" a "YES".
3. Scarsa ricezione dei satelliti GPS o nessun segnale
(1) Assicurati che l'aeromobile non sia all'interno o vicino ad alti edifici. Il quadricottero riceve il segnale GPS solo in spazi aperti e all'esterno.
(2) Controlla se ci sono antenne che emettono segnali di alta frequenza, nell'ambiente in cui voli.
4. La modalità Waipoint non funziona
(1) Controlla che il dispositivo abbia ricevuto 6 o più satelliti.
(2) Controlla che l'interruttore GPS sia in posizione su/ON e che l'interruttore RTH sia giù/OFF.
(3) Controlla che la taratura dei jostick sul display LCD siano al centro.
5. La modalità Follow Me non funziona
(1) Controlla se l'aeromobile è nella modalità GPS HOLD mode. (Follow-me non funziona senza questa).
(2) Controlla che il dispositivo abbia ricevuto 6 o più satelliti. (Follow-me non si attiva altrimenti).
(3) Controlla che la taratura dei jostick sul display LCD siano al centro, e che gli stessi siano fermi nella loro posizione naturale. Non muovere i joystick durante la modalità attiva Follow-me. In caso di loro movimento, si uscirà automaticamente dalla modalità Follow-me.
6. L'aeromobile o il Video trema
(1) Controlla se le eliche siano deformate o rotte. In questo caso, sostituiscile.
(2) Controlla se le viti dell'aeromobile siano tutte serrate correttamente.
(3) Controlla su ogni motore che il l'albero motore non siano rotti. I motori devono essere sostituiti in caso di rottura o di deformazione dell'albero motore.
7. Non è possibile scattare foto o registrare video.
(1) Controlla che la microSD card, sia installata correttamente, prima di accendere il quadricottero.
(2) La classe della microSD deve essere 10 o superiore, inferiore a 64GB di capacità e formattata nel formato FAT32.
8. Come ritrovare l'aeromobile in caso di smarrimento.
(1) Scatta una foto o registra un video con le coordinate GPS sul display LCD. Localizza l'aeromobile tramite le coordinate GPS registrate.

www.dromocopter.it

10. Ricambi e Accessori

Utilizza solo ricambi originali. La garanzia non risponde in caso di prodotti non conformi. Puoi acquistare i ricambi sul nostro sito www.dromocopter.it opure presso i nostri rivenditori autorizzati.

H501A-01
Body Shell (Superiore)

H501S-01
Body Shell (Inferiore)

H501S-02B
Battery Cover- Black

H501S-02
Battery Cover- White

H501S-03
Canopy

H501S-17
Eye Lampshade

H501S-04
Screw Set

H501S-05
Propeller A- Gold

H501S-06
Propeller B- Gold

H501S-05B
Propeller A- Black

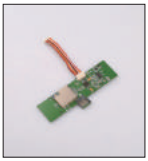
H501S-06B
Propeller B- Black

H501S-21
2.4G Receiver Module

H501S-08
Brushless Motor B

H501S-09
PCB Module

H501S-10
Flight Control PCB Module



H501S-11
5.8G Transmission Module

H501S-12
GPS Module

H501S-20
LED PCBA

H501S-14
Lipo Battery 2700MAh

H501S-27
Remote

H501M-01
HT011 Controller

H501S-15
HT901A Controller

H501A-07
HT005 Relay

H301S-11
Charging Adapter

H301S-12
Balance Charger

H501S-18
Motor LED Lampshade

H501S-19
ESC

H123D-16
HS001 LCD Display + sunshade

H501A-03
Camera Module

H501A-10
USB Port

CAPITOLO 00

INFORMATIVA FCC

L'apparecchiatura è stata testata e dichiarata conforme ai limiti previsti per un dispositivo digitale di Classe B, ai sensi della Normativa FCC, Parte 15. Questi limiti sono pensati per fornire una ragionevole protezione contro le interferenze dannose in installazioni residenziali. L'apparecchio genera, utilizza e può emettere energia sotto forma di radiofrequenze e, se non installato e utilizzato in conformità con il manuale di istruzioni, può causare interferenze dannose alle comunicazioni radio. Tuttavia, non esistono garanzie che l'interferenza non si verifichi in una particolare installazione. Se l'apparecchio provoca interferenze dannose alle ricezioni radiotelevisive, riscontrabili spegnendo e accendendo l'apparecchio, si consiglia di provare a correggerle adottando uno o più dei seguenti accorgimenti:

• Riorientare o riposizionare l'antenna di ricezione.
• Aumentare la distanza tra l'apparecchio e il ricevitore.
• Collegare il dispositivo a una presa su un circuito diverso da quello a cui è collegato il ricevitore.
• Consultare il proprio rivenditore o un tecnico radio/TV esperto.

Cambiamenti o modifiche non espressamente approvate dalla parte responsabile per la conformità possono invalidare l'autorizzazione all'uso del prodotto.
Il presente dispositivo è conforme alla Normativa FCC, Sezione 15. L'utilizzo è subordinato alle seguenti due condizioni: (1) Il dispositivo non può causare interferenze dannose, e (2) deve accettare qualsiasi interferenza ricevuta, anche quelle che potrebbero causare un funzionamento indesiderato.

www.dromocopter.it

SMALTIMENTO ECOCOMPATIBILE

Le vecchie apparecchiature elettriche non devono essere smaltite insieme ai rifiuti domestici, ma separatamente.
Lo smaltimento negli appositi punti di raccolta comunali è gratuito per i privati cittadini.
I possessori di vecchie apparecchiature sono responsabili per il loro trasporto nei punti di raccolta o altri centri simili. Con un piccolo sforzo personale sarà possibile contribuire al riciclaggio di preziose materie prime e al trattamento appropriato di sostanze tossiche.

Apparecchiature elettriche ed elettroniche dotate di batterie (incluse le batterie integrate)
Direttiva RAEEE/WEEE e smaltimento del prodotto

Al termine della sua vita utile, il prodotto non deve essere trattato come i normali rifiuti domestici o generici.
Deve essere consegnato presso un punto di raccolta per il riciclaggio di apparecchiature elettriche ed elettroniche o restituito al rivenditore per lo smaltimento.
Batterie integrate/in dotazione.
Questo simbolo sulla batteria indica che deve essere raccolta separatamente.
Per la batteria è prevista la raccolta differenziata presso un apposito centro di riciclaggio.

AVVERTENZA IMPORTANTE & ESCLUSIONE DELLA RESPONSABILITA'

Leggi con attenzione questo capitolo 00, avvertenze prima di utilizzare il quadricottero X4. Il dispositivo non è adatto a persone inferiori di 14 anni. Se utilizzi X4, sei consapevole di aver letto completamente questa avvertenza ed il manuale d'uso a disposizione.
Sei d'accordo di essere l'unico responsabile come pilota del dispositivo, alla condotta dello stesso mentro lo stai usando e a tutte le eventuali conseguenze nel suo utilizzo. Sei d'accordo nell'uso di X4 solo per le finalità e gli usi corretti riguardanti tutti i regolamenti e le leggi locali. In Italia puoi visitare il seguente sito: **www.enac.gov.it** per prendere visione di tutta la regolamentazione sull'utilizzo del quadricottero.

1. Ogni parte di questo capitolo è soggetto a cambiamenti senza preventiva informazione, visita il sito www.dromocopter.it per scaricare la versione più aggiornata.

ISTRUZIONI

Leggi con attenzione le regolamentazioni per l'utilizzo dello spazio aereo nazionali ed internazionali, prima di utilizzare questo prodotto. NON utilizzare mai l'X4 se infrange o contravviene le leggi internazionali o locali.
Sei in accordo che sei l'unico responsabile per la tua condotta e dell'utilizzo di X4, per ogni conseguenza diretta o indiretta causata dalla non curanza di quanto scritto in questo capitolo. Non violare le leggi locali o internazionali, le norme amministrative o le proprietà private non tue.

Il quadricottero X4 è molto facile da far volare sia all'interno che all'esterno, se alimentato con batteria carica, lavorerà e sarà molto stabile.

1. Utilizza solo accessori originali Hubsan, G&G Distribution & C sas non sarà responsabile per ogni danno o danneggiamento, anche legale, causato da accessori o ricambi non originali.
2.La funzionalità incorporato di auto-pilot garantisce una stabilità molto elevata e dovrebbe essere sempre attivata, se possibile. Tuttavia è sempre buona norma rimuovere tutte le eliche prima di accendere X4 per la calibrazione e i settaggi dei parametri.
3. Assicurati di controllare tutte le connessioni e tieni i bambini, gli animali ad una distanza di sicurezza durante gli aggiornamenti software, la calibrazione del sistema e i settaggi dei parametri.

PRECAUZIONI

Svolgi ciascuno dei seguenti passaggi prima di ogni volo.
1.Sicurezza del volo. Stai lontano da ostacoli, dalle persone, dalle linee di alta tensione o da qualsiasi interferenza di campo magnetico.
2.Controlla che l'X4 nonsia sovraccarico.
3. Controlla che ogni elica sia installata correttamente e i motori siano liberi nella loro rotazione.
Non toccare i motori quando sono in funzione, potrebbero provocare ferite.
4. Evita interferenze tra il radiocomando (controller) ed il quadricottero.
5. Controlla la camera integrata, la batteria, il radiocomando.
6. Accendi prima il radiocomando e poi accendi X4. Dopo l'atterraggio, spegni prima X4 e poi il radiocomando.
7. Controlla che tutte le parti ed i componenti siano in perfette condizioni. Non volare se ci sono parti danneggiate.
8. Non volare nelle aree soggette ad interferenze elettromagnetiche. Ad esempio: sotto linee di alta tensione, stazioni di trasmissione radio, antenne di telefonia mobile. Queste interferenze causano errori nella trasmissione video e del segnale del radiocomando.
9. Non utilizzare X4 in caso di maltempo, forte vento , pioggia, tornadi, uragani, grandine.
10. Leggi e familiarizza questo capitolo 00 insieme al manuale d'uso, per imparare tutte le nozioni sull'utilizzo di X4.

www.dromocopter.it

AMBIENTI DOVE VOLARE CON X4

1. Vola in aree con molto spazio. il segnale GPS si indebolisce se voli in aree con molti alberi o con palazzi alti in vicinanza. Un segnale debole cambia la funzione di "hold" e di "RTH".
2. Non volare con X4 in caso di maltempo, forte vento , pioggia, tornadi, uragani, grandine.
3. Stai lontano da ostacoli, dalle persone, dalle linee di alta tensione o da qualsiasi interferenza di campo magnetico, dalle vie, dagli alberi.
4. Non volare nelle piazze o vicino agli aeroporti.
5. il GPS non è affidabile se utilizzato al Polo Nord o al Polo Sud.
6. Non volare nelle aree vietate e dove le regolamentazioni non lo permettono.

CURA DELLA FOTO/VIDEOCAMERA (CAMERA)

1. Non mettere a contatto la camera con l'acqua o altri liquidi. Se dovesse capitare, utilizza un panno morbido per asciugare. Accendere X4 se immerso in acqua può danneggiare irreparabilmente il dispositivo.
2. Non utilizzare sostanze contenenti alcool, benzina, trielina o altri liquidi infiammabili per pulire la camera.
3. Non lasciare la camera in ambienti umidi o aree impolverate.
4. Evita di conservare la camera in aree troppo luminose o soggette ad alte temperature.
5. Spegni immediatamente la camera se emette fumo nocivo.
6. Fai degli scatti di prova per testare la camera prima di fare delle riprese o delle foto importanti.
7. Rispetta la Privacy degli altri quando utilizzi la camera. Leggi le regolamentazioni locali ed internazionali e riferisciti a loro.

www.dromocopter.it

UTILIZZO DELLE BATTERIE LI-PO (Pollimeri di Litio)

Le batterie al LI-PO possono essere estramente pericolose e richiedono un'attenzione speciale quando sono maneggiate. Segui sempre le seguenti istruzioni.

1. Le batterie HUBSAN devono essere sempre caricate dal caricabatteria in dotazione originale.
2. Le batterie HUBSAN sono progettate per fermare la carica quando sono completamente ricaricate. Tuttavia è una buona pratica seguire il progresso della ricarica e scollegare il cavo quando la carica è stata completata.
3. Non caricare la batterie vicino a parti infiammabili, o su superfici infiammabili come legno e moquette.
4. Non caricare mai le batterie se danneggiate, gonfie o se perdono liquido.
5. Esamina frequentemente il caricabatteria, il suo cavo, la sua spina. Non utilizzarlo mai se danneggiato.
6. Sconnetti il caricabatteria se non utilizzato.
7. Non pulire il caricabatteria con alcool denaturato o altri liquidi infiammabili.

UTILIZZO E CONSERVAZIONE

-Tieni le batterie fuori dalla portata di bambini e animali.
-Non scaricare mail le batterie sotto i 3V per cella.
-Non scaldare la batteria.
-Non inserire o rimuoverre le batterie se la plastica di copertura si ì danneggiata.
-Non far cadere o colpire le batterie.
-Maiusare le batterie se danneggiate, gonfie o se perdono liquido.
-Pulisci i terminali della batteria con un panno pulito.
-Non esporre le batterie ad alte temperature, incluso un sole ecessivo. Non lasciare le batterie sull'autovettura in giornate calde.
-Non lasciare le batterie nel forno a microonde o in contenitori pressurizzati.
-Non tagliare o danneggiare le batterie. Non riparare le batterie.
-Non riporre batterie o singole celle su ripiani metallici.
-Non mettere le batterie su superfici elettrostatiche o in aree circostanti.
-Non mettere oggetti pesanti sopra le batterie o sopra il caricabatteria.
-Evitare un contatto diretto con il liquido elettrolitico contenuto nelle batterie. Il liquido ed il vapore dell'elettrolisi è seriamente nocivo per la tua salute.
-Non mettere batterie di tipo differente nel radiocomando.
-Rimuovi le batterie dall'X4 se non lo userai per parecchio tempo.

SMALTIMENTO DELLE BATTERIE
Le batterie esauste vanno riposte negli specifici raccoglitori.
Non buttare le batterie nel fuoco.
Segui le regolamentazioni e le leggi locali per lo smaltimento delle batterie esauste.
Utilizza solo batterie originali HUBSAN.
Utilizza solo il caricabatteria originale HUBSAN.

LIMITAZIONE DELLA RESPONSABILITA'

G&G Distribution & C sas non sarà responsabile per tutti i danneggiamenti, ferite od ogni responsabilità legale causate direttamente o indirettamente per l'uso di X4 nelle seguenti condizioni:
1. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali se l'utilizzatore è ubriaco, sotto l'effetto di stupefacenti, sotto anestesia, vertigini, fatica, nausea e altre condizioni fisiche e psicologiche che impediscono la propria abilità.
2. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali causati da operazioni soggettive internazionali.
3. Qualsiasi indennizzo causato da incuria
4. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali causati in aree no-flight-zone o in aree riservate.
5. Mancanza della lettura di questo capitolo 00.
6. Malfunzionamento causato dall'utilizzo di accessori o ricambi non originali.
7. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali causate da terze parti o con prodotti non HUBSAN.
8. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali da operazioni o soggettivi errori di valutazione.
9. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali da guasti meccanici dovuti all'invecchiamento del prodotto.
10. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali dovuti alla continuazione del volo quando l'allarme batteria scarica è attivo.
11. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali dovuti consapevolmente all'utilizzo di X4 in caso di condizioni abnormali (come quando acqua, olio, liquido sono all'interno di X4).
12. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali dovuti all'utilizzo consapevole di X4 in aree con forti campi elettromagnetici.
13. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali dovuti all'utilizzo consapevole di X4 in caso di maltempo.
14. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali dovuti a collisioni, esplosioni ,tsunami, valanghe, terremoti.
15. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali dovuti a registrazione e/o riprese video in aree vietate o che infrangono le regole e leggi locali.
16. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali dovuti all'uso improprio di batterie circuito di protezione, RC model e caricabatteria.
17. Danni indiretti, lesioni o qualsiasi responsabilità legale causati da qualsiasi malfunzionamento degli accessori , compreso il radiocomando, la memory card, che risultano guasti o che non vengano letti da nessuna periferica informatica.
18. Ogni danno indiretto, lesione o qualsiasi responsabilità legale causata da operazioni che non seguono tutte le istruzioni indicate nel capitolo 00 o nel manuale d'uso in dotazione.
19. Gli operatori disobbediscono alle leggi o alle regolamentazioni locali ed internazionali.
20. Qualsiasi responsabilità legale, personale o danni alle proprietà causati dall'operatore inosservante delle leggi e delle regolamentazioni locali ed internazionali.
21. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali dovuti al non sufficiente periodo di addestramento nell'uso di X4.
22. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali dovuti all'utilizzo di X4 nelle aree NO-flight e proibite dalle autorità locali.
23. Danneggiamenti, lesioni o qualsiasi responsabilità legali dovuti all non lettura del manuale d'uso in dotazione.
24. Altri danni non coperti da questo capitolo e non responsabili di G&G Distribution di Marco Gallo & C sas.

Questo drone non è un giocattolo e non è un prodotto adatto a bambini con età inferiore a 14 anni. Da usare sotto la sorveglianza di un adulto.

www.dromocopter.it

AVVERTENZA
1. Questo dispositivo è conforme con i limiti dell'esposizione radio FCC RF stabiliti per un ambiente incontrollato.
L'X4 è conforme con le regolamentazioni Part15 dell'FCC. L'operazione è soggetta alle seguenti condizioni:
(1) questo dispositivo non causa interferenze, e (2) questo dispositivo accetta qualsiasi interferenza ricevuta, incluso quelle che possono causare operazioni indesiderate.
NOTA: Il produttore non è responsabile di qualsiasi inteferenza Radio o TV causate da non autorizzate modifiche o cambi in X4. Tali modifiche o cambi, potrebbero annullare l'autorizzazione all'uso di X4.

12. ASSISTENZA E GARANZIA

La garanzia è di 24mesi ed è valida solo se accompagnata da ricevuta fiscale e/o prova d'acquisto.
Verifica il certificato di garanzia dromocopter. Ti consigliamo di visitare il sito www.dromocopter.it, nell'apposita sezione area "supporto" per determinare se il dispositivo possiede i requisiti per la riparazione o assistenza in garanzia

Tutti i nostri prodotti sono dotati di un "ologramma dromocopter" che ne identificano la provenienza. L'ologramma rimosso fa decadere i requisiti di provenienza.

13. PRECAUZIONI E AVVERTENZE

Controllare la corretta distanza di sicurezza dalle persone durante il volo, perché il drone è un dispositivo pericoloso.
Il montaggio errato, così come il telaio danneggiato, i componenti elettronici difettosi e l'utilizzo improprio del drone possono causare danni accidentali al dispositivo e alle persone.
Si prega di prestare particolare attenzione alle norme di sicurezza, alle regole del volo e di informarsi sulle responsabilità in caso di danni a cose o persone.

- Mantenere la distanza di sicurezza da ostacoli o persone. Il drone possiede delle parti in movimento, quindi può causare danni. Il pilota è tenuto a mantenere il drone lontano da persone, edifici, linee elettriche, ecc.
- Per la propria sicurezza, si consiglia di non utilizzare il drone in caso di pioggia, temporale, presenza di tuoni o lampi.
- Evitare ambienti umidi. Il drone contiene numerosi componenti elettronici che vanno mantenuti asciutti. L'esposizione all'umidità e al vapore può causare danni ai componenti e conseguenti incidenti.
- Si prega di utilizzare il drone in maniera consona alle proprie capacità fisiche e alle abilità di controllo. Affaticamento, distrazione e in generale l'utilizzo improprio del dispositivo aumentano la possibilità di incidenti.
- Mantenere il viso e il corpo a debita distanza dai componenti rotanti (eliche) e dai motori.
- Non esporre a fonti di calore.
- Non toccare il motore finché è caldo per evitare il rischio di ustioni.
- Non lasciare il drone al sole o sotto corpi illuminanti che emanano calore.

DICHIARAZIONE DI CONFORMITA'

Con la presente, SHENZHEN HUBSAN TECHNOLOGY CO., LTD., dichiara che questo prodotto è conforme e possiede i requisiti essenziali e le altre disposizioni rilevanti della Direttiva 2014/53/EU (RED). Una copia originale della DICHIARAZIONE DELLA CONFORMITA' Può essere richiesta al seguente indirizzo: SHENZHEN NANSHAN SOFTWARE INDUSTRY BASE 1C/13F. Su questo prodotto è indicato il simbolo della raccolta di erenziata dei ri uti e della direttiva WEEE (Waste of electric and electronic equipment). Questo significa che questo prodotto dovrà essere trattato ai sensi della direttiva Europea 2012/19/EU in ordine di riciclo e smaltimento dello stesso, in modo di minimalizzare l'impatto sull'ambiente. Per qualsiasi altra informazione, contatta le autorità locali, regionali o nazionali. I prodotti elettronici che non verranno smaltiti seguendo le regole legali, possono causare dei danni all'ambiente e alla salute umana, contenendo sostanze pericolose.

Trovate sul sito www.dromocopter.it tutta la documentazione relativa alle certificazioni di HUBSAN.

RoHS

DROMO
COPTER

Prodotto importato e distribuito da:
G&G Distribution di Marco Gallo & C. sas - via Tommaso Grossi, 2 - 20121 Milano (Mi)
www.dromocopter.it - info@dromocopter.it