



THE HUBSAN X4 FPV BRUSHLESS

H501S Standart / Hi-Edition

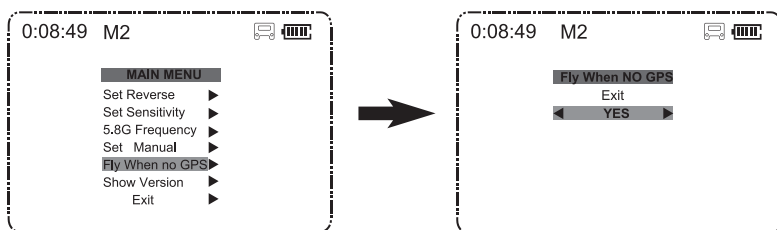
Hubsan FPV X4 Brushless

Prosimy o dokładne przeczytanie instrukcji.

UWAGA

Ze względów bezpieczeństwa, dron domyślnie pracuje w trybie CAN NOT FLY WHEN NO GPS (nie lata bez GPS). Jeżeli chciałbyś latać bez GPS, zmień wartość funkcji, zgodnie z instrukcją poniżej:

Przesuń drążek do najniższej pozycji i naciśnij przycisk lotu przód/tył na 1,5 sekundy, aby przejść do głównego menu. Przesuń drążek do góry/na dół, aby wybrać "Fly When no GPS", a następnie przesuń drążek w prawo, aby wejść w nowe menu i wybierz YES. Domyślnie ustawione jest NO. Wybierz Exit, aby wyjść.



WAŻNE UWAGI BEZPIECZEŃSTWA

Użytkowanie:

Podczas użytkowania drona zachowaj ostrożność i postępuj odpowiedzialnie. Małe elektroniczne elementy mogą ulec uszkodzeniu przy zderzeniu bądź upuszczeniu drona do wody. Aby zapobiec dalszym uszkodzeniom, natychmiast wymień uszkodzone części.


Lot:

- Jesteś odpowiedzialny za bezpieczeństwo swoje i osób trzecich podczas latania dronem.
- Nie lataj Hubsanem H501S w miejscach pełnych ludzi.
- Nie lataj dronem przy złej pogodzie.
- Nigdy nie usiłuj złapać drona w locie.
- Model jest przeznaczony dla pilotów w wieku 14 lat i starszych.
- Wyłącz drona po ukończeniu lotu, aby zapobiec obrażeniu wynikającym z przypadkowego uruchomienia silników.
- Zachowaj ostrożność, gdy znajdujesz się w pobliżu obracających śmigieł. System lotu rozpocznie pracę po uruchomieniu, niezależnie od sygnału nadajnika. Obracające się z dużą szybkością śmigła mogą stanowić duże niebezpieczeństwo.
- Wyłącz drona po każdym locie lub śmigła mogą nadal się obracać i spowodować obrażenia.

WSTĘP

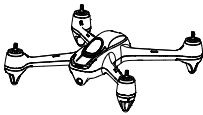
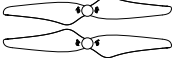


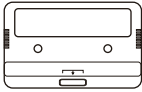
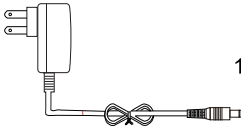

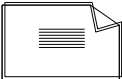
Điękujemy za zakup drona marki Hubsan. Przeczytaj dokładnie instrukcję i zachowaj ją na przyszłość.

Masa drona: 435 g (z akumulatorem)

 **FPV:** Funkcja widoku z pierwszej osoby umożliwia przeżycie wszystkich momentów lotu z perspektywy kamery drona.

1. ZAWARTOŚĆ ZESTAWU

Sprawdź zawartość zestawu przed lotem.

Nr	Nazwa	Rysunek	Ilość	Uwagi
1	Dron		1PC	Z kontrolerem lotu, GPSEm i kompasem
2	Śmigła		8PCS	Śmigła A - 4 szt., Śmigła B - 4szt.
3	Nadajnik		1PC	Nadajnik (zasilany czterema bateriami AAA - brak w zestawie)
4	Akumulator		1PC	Do drona
5	Ładowarka LiPo		1PC	Do ładowania akumulatora Li-Po
6	Adapter		1PC	110 - 240 V
7	Klucz		1PC	Do wymiany śmigieł
8	Dokumenty		2PCS	Wyłączenie odpowiedzialności Instrukcja Hubsana x4

2. WSKAŹNIKI LED DRONA

Statusy wskaźnika:

1. Uruchamianie: 4 diody LED migają jednocześnie co 1,5 sekundy.
2. Kalibracja kompasu:
 - 1) Kalibracja pozioma: 4 czerwone diody LED migają naprzemiennie.
 - 2) Kalibracja pionowa: 4 zielone diody LED migają naprzemiennie.
3. Lot GPS: 4 diody LED migają.
4. Powrót GPS: 2 przednie diody LED migają na biało; 2 tylne diody migają na niebiesko.
5. Utrzymywanie wysokości: 2 przednie diody migają na biało; 2 tylne diody migają na żółto.
6. Utrzymywanie pozycji: 2 przednie diody migają na biało; 2 tylne diody migają na zielono.
7. Niski poziom akumulatora: 2 przednie diody migają na biało; 2 tylne diody migają na czerwono.
8. Diody LED można wyłączyć poprzez naciśnięcie i przytrzymanie niższego trymera gazu na nadajniku.

3. AKUMULATOR

3.1 AKUMULATOR

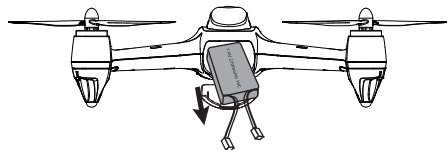
Dron jest zasilany akumulatorem o pojemności 2700 mAh i napięciu 7,4 V.

Akumulator należy ładować wyłącznie ładowarką Hubsan, aby uniknąć nadmiernego naładowania.

3.2 INSTALACJA AKUMULATORA

Włóż prawidłowo akumulator do komory i podłącz do drona, zachowując prawidłową biegunowość.

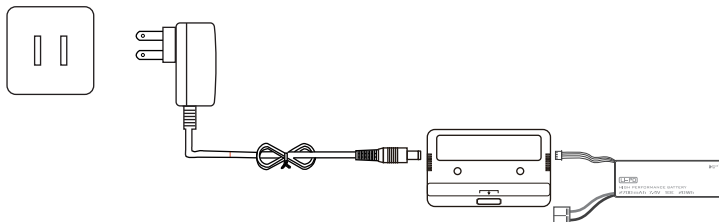
Następnie zamknij pokrywę akumulatora.



3.2 ŁADOWANIE

Podłącz akumulator do ładowarki, a ładowarkę do gniazda sieciowego. Wskaźnik ładowarki świeci na czerwono podczas ładowania i zmienia kolor na zielony po ukończeniu ładowania.

Naładowanie akumulatora do pełna zajmuje ok. 210 minut.

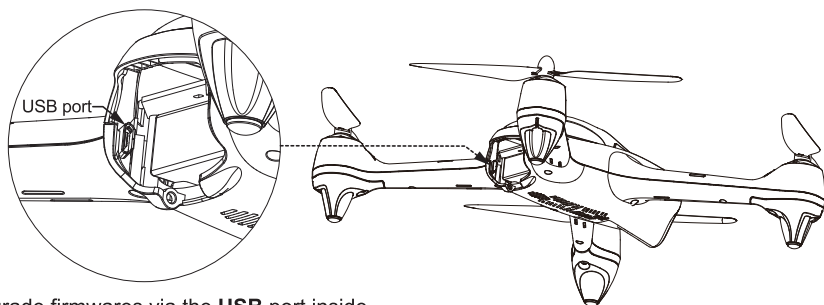


Należy naładować akumulatory do pełna, aby zapobiec utracie kontroli nad dronem podczas lotu.

W przypadku niezachowania właściwej biegunowości istnieje ryzyko wybuchu.

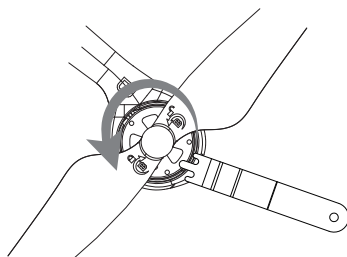
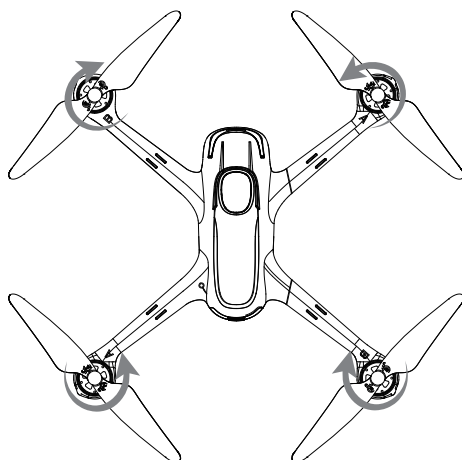
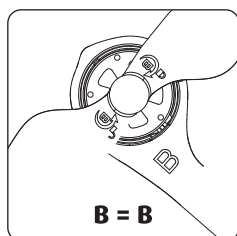
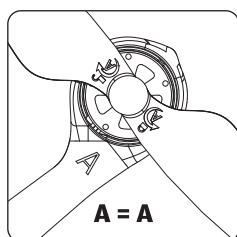
Utylizuj zużyte akumulatory wg lokalnych przepisów prawnych.

4. AKTUALIZACJA DRONA



Upgrade firmwares via the **USB** port inside battery compartment.

5. WYMIANA ŚMIGIEŁ



6. LOT

6.1 WARUNKI OTOCZENIA PODCZAS LOTU

- (1) Teren do przeprowadzania lotów powinien być otwarty i pozbawiony wysokich budynków bądź innych przeszkód, w które można wlecieć. Stalowa konstrukcja budynków powoduje zakłócenia pracy kompasu i sygnału GPS.
- (2) Nie lataj w złych warunkach atmosferycznych np. silnym wietrze, opadach deszczu, śniegu itd.
- (3) Nie lataj w pobliżu ogrodzeń, ludzi, linii energetycznych, drzew i innych przeszkód.
- (4) Nie lataj w pobliżu wież radiowych lub lotnisk.
- (5) System kontroli lotu Hubsana H501S nie będzie działał poprawnie w strefie okotbiegunowej.
- (6) Nie lataj w strefach ograniczeń lotów i postępuj w zgodzie z przepisami prawnymi twojego kraju.



6.2 PAROWANIE

Dron i nadajnik są sparowane fabrycznie.

Aby sparować ponownie, naciśnij przycisk foto/video i jednocześnie włącz nadajnik, aż na ekranie wyświetli się napis "Bind to Plane", następnie włącz drona i umieść go blisko nadajnika, pojedynczy sygnał dźwiękowy 'bip' informuje o ukończeniu parowania.

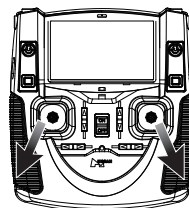
W przypadku błędu parowania, wyłącz drona i powtórz powyższe kroki.

6.3 UZBRAJANIE/ROZBRAJANIE SILNIKÓW

Uzbrajanie silników

Przesuń lewy drążek w lewy dolny róg i prawy drążek w prawy dolny róg, zgodnie z rysunkiem obok. Zwolnij oba drążki po uzbrojeniu silników. Jeżeli nie udaje się uzbroić silników po ukończeniu parowania, upewnij się, że:

1. Kalibracja kompasu została ukończona.
2. Wartość Fly When No GPS jest ustawiona na YES
3. Przełącznik GPS i przełącznik RTH są wyłączone.



Rozbrajanie silników

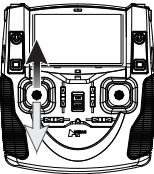
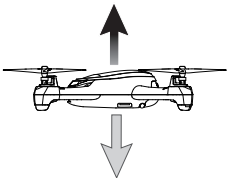

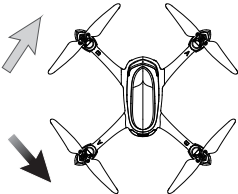
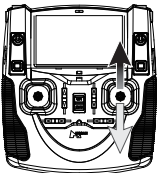
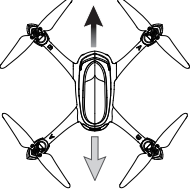
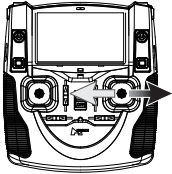
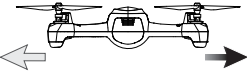
Przesuń ponownie lewy drążek w lewy dolny róg i prawy drążek w prawy dolny róg, a następnie zwolnij oba drążki po rozbrojeniu silników.



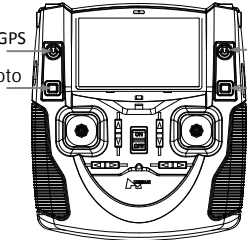

⊘ Do not stop the motors during the flight to avoid crashing.

☀ Push the sticks lightly. Release the sticks after the motors are armed or disarmed.

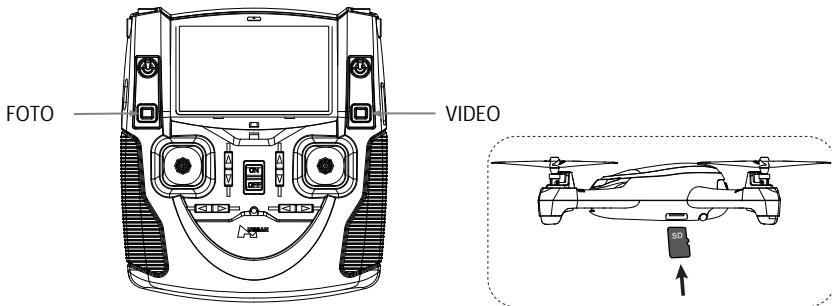
6.4 PODSTAWY OBSŁUGI

Nadajnik może używać trybu Mode 1 lub Mode 2. Instrukcja została sporządzona na przykładzie trybu Mode 2 z drążkiem throttle i sterem na lewym drążku.

		<p>Drążek throttle steruje wznoszeniem i opadaniem drona. Przesuń drążek do góry, a dron wznieśnie się.</p> <p>Przesuń drążek na dół, a dron obniży pułap lotu. z ruchem wskazówek zegara. Dron utrzymuje swoją obecną pozycję, jeżeli drążek znajduje się w pozycji centralnej. Powoli przesuń drążek do góry, aby wystartować.</p>
		<p>Drążek steru decyduje o kierunku obrotu drona.</p> <p>Przesuń drążek w lewo, a dron obróci się przeciwnie do ruchu wskazówek zegara.</p> <p>Przesuń drążek w prawo, a dron obróci się zgodnie z ruchem wskazówek zegara. Dron utrzymuje swoją obecną pozycję, jeżeli drążek znajduje się w pozycji centralnej. Kąt wychylenia drążka odpowiada szybkości obrotu w danym kierunku.</p>
		<p>Drążek elevatora steruje lotem do przodu i do tyłu.</p> <p>Przesuń drążek do góry, a dron poleci do przodu. Przesuń drążek na dół, a dron poleci do tyłu.</p> <p>Jeżeli drążek znajduje się w pozycji centralnej dron utrzyma swoją pozycję.</p> <p>Kąt wychylenia drążka odpowiada kątowni przechyłu drona i szybkości lotu.</p>
		<p>Drążek lotu bocznego służy do lotu w lewo i w prawo.</p> <p>Przesuń drążek w lewo, a dron poleci w lewo.</p> <p>Przesuń drążek w prawo, a dron poleci w prawo.</p> <p>Dron utrzymuje swoją obecną pozycję, jeżeli drążek znajduje się w pozycji centralnej.</p> <p>Kąt wychylenia drążka odpowiada kątowni przechyłu drona i prędkości lotu bocznego.</p>

<div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;">  Pozycja 1 (górna) </div> <div style="text-align: center;">  Pozycja 2 (dolna) </div> </div> <div style="text-align: center; margin-top: 20px;">  </div> <p style="font-size: small; margin-top: 20px;">Ważna uwaga: Funkcje GPS i RTH są dostępne tylko podczas lotów na zewnątrz. Upewnij się, że oba przełączniki znajdują się w pozycji dolnej podczas lotów w pomieszczeniu.</p>	<p>Przełącznik GPS kontroluje utrzymywanie pozycji.</p> <p>W pozycji górnej, GPS jest włączony. W pozycji dolnej, GPS jest wyłączony</p> <hr/> <p>Przełącznik RTH obsługuje funkcje automatycznego powrotu do punktu startowego.</p> <p>W pozycji górnej, funkcja RTH jest włączona. W pozycji dolnej, funkcja RTH jest wyłączona.</p> <hr/> <p>Korzystając z funkcji Foto/Video, zawsze wyłączaj drona i nadajnik przed włożeniem bądź wyjęciem karty SD.</p> <div style="text-align: right; margin-top: 10px;">  </div>
---	--

6.5 FOTO/VIDEO



Włóż kartę SD do drona przed korzystaniem z funkcji foto/video.

Naciśnij przycisk Foto na 0,5 sekundy, aby zrobić zdjęcie.

Naciśnij przycisk Video na 0,5 sekundy, aby zrobić zdjęcie i naciśnij ponownie, aby zapisać video.

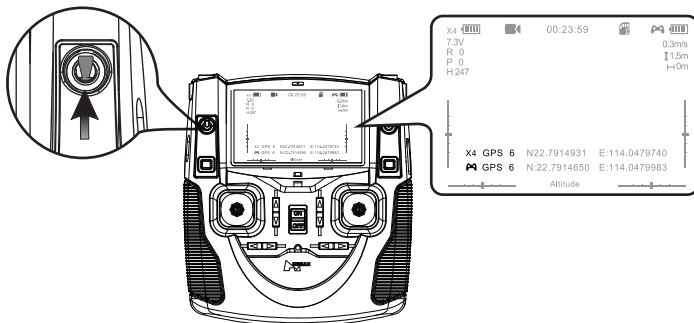


Zakończ nagrywanie przez wyjęciem karty SD.

7. ZAAWANSOWANE USTAWIENIA

7.1 Pozycjonowanie GPS/Ustawienia RTH

1) Pozycjonowanie GPS funkcjonuje jedynie, gdy GPS połączył się z przynajmniej 6 satelitami.



Przesuń przełącznik GPS do góry, aby aktywować pozycjonowanie GPS

Przesuń przełącznik GPS na dół, aby przerwać pracę GPS (urządzenie będzie korzystało jedynie z barometru dla utrzymania wysokości)

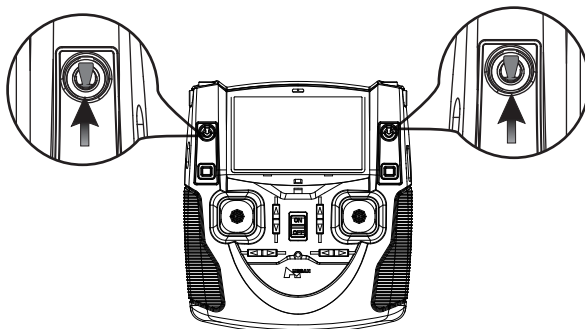
2) Punkt RTH jest zapisywany po znalezieniu sygnału przynajmniej 6 satelitów.

3) Powinieneś szukać satelit na otwartej przestrzeni. Poszukiwanie satelit zajmie ok. 3 minut, a siła sygnału GPS jest zależna od warunków otoczenia.

7.2 RTH (powrót do punktu startowego)

PRZEJŚCIE W TRYB RTH

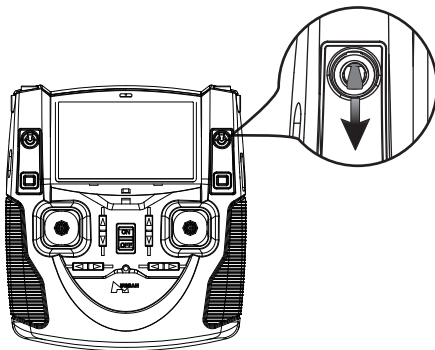
Przesuń przełącznik GPS i przełącznik RTH do góry, a dron przejdzie do trybu RTH. System kontroli lotu będzie sterował dronem podczas lotu do punktu startowego i automatycznie wylądował.



Tryb RTH pracuje jedynie, gdy GPS jest aktywny po połączeniu z przynajmniej 6 satelitami. Punkt startowy zostaje zapisany podczas uzbrajania silników przy połączeniu z przynajmniej 6 satelitami GPS.

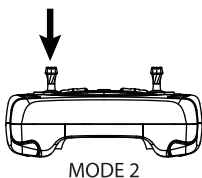
WYJŚCIE Z TRYBU RTH

Przesuń na dół przełącznik RTH, a dron opuści tryb RTH.

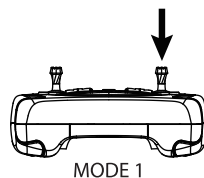


7.3 HEADLESS

W tryb headless dron przyjmie dowolny kierunek za przód w odniesieniu do pozycji nadajnika.



MODE 2



MODE 1

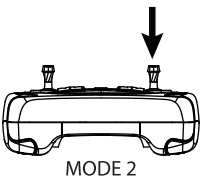
Naciśnij drążek gazu (throttle) na 0,5 sekundy, aby włączyć/wyłączyć tryb headless.

Naciśnij drążek, aby przejść do trybu headless, co zasygnalizują dwa sygnały dźwiękowe 'bip', a także napis HEADLESS ON na ekranie.

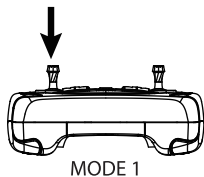
Naciśnij drążek ponownie, aby opuścić tryb headless, co zasygnalizuje pojedynczy sygnał dźwiękowy 'bip' i napis HEADLESS OFF na ekranie.

7.4 FOLLOW ME

Tryb Follow Me oznacza, że dron automatycznie podąża za nadajnikiem za pomocą sygnału GPS.



MODE 2



MODE 1

Naciśnij drążek elevatora na 0,5 sekundy, aby włączyć/wyłączyć tryb follow.

Naciśnij drążek, aby przejść do trybu follow, co zasygnalizują dwa sygnały dźwiękowe, napis "FOLLOW ON" zostanie wyświetlony na ekranie LCD, a dron zwróci się w kierunku nadajnika.

Naciśnij drążek ponownie, aby opuścić tryb follow, co zasygnalizuje pojedynczy sygnał dźwiękowy, a na ekranie LCD zostanie wyświetlony napis "FOLLOW OFF".



Tryb follow nie funkcjonuje tylko, gdy GPS (na dronie i nadajniku) jest połączony przynajmniej z 6 satelitami.

7.5 FAILSAFE (awaryjny)

Dron przejdzie do pracy w trybie Failsafe, gdy połączenie z nadajnikiem zostanie utracone. System kontroli lotu skieruje drona do punktu startowego i wyląduje automatycznie. Tryb Failsafe pomaga zapobiec dalszym urazom i uszkodzeniom.

WARUNKI AKTYWACJI TRYBU FAILSAFE

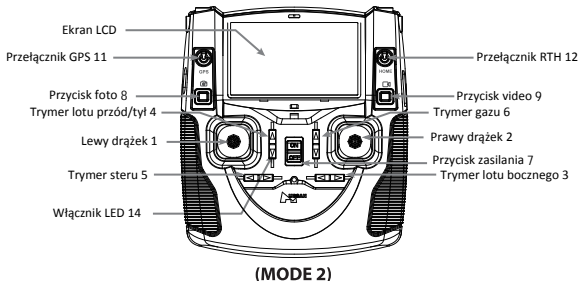
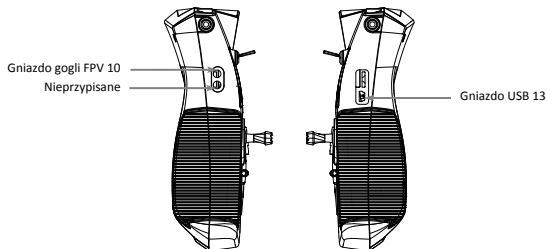
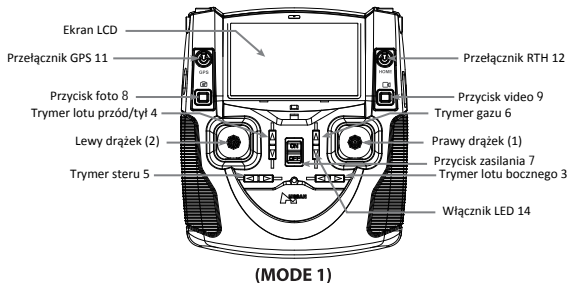
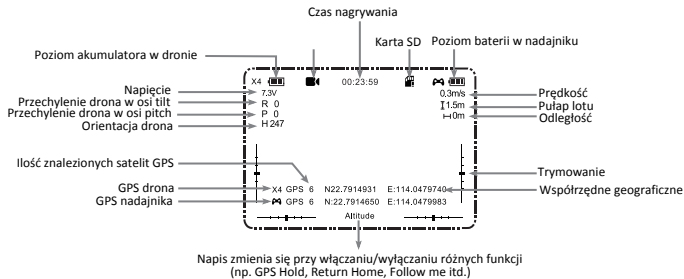
- (1) Wyłączenie nadajnika.
- (2) Dron poza zasięgiem sygnału nadajnika.
- (3) Zakłócenie pracy nadajnika.

⊗ Aby upewnić się, że dron może bezpiecznie wrócić do punktu home w przypadku utraty sygnału GPS, postaraj się korzystać z urządzenia na bezpiecznym obszarze do lotów.

Jeżeli ilość satelitów, z którymi połączony jest GPS spadnie poniżej 6 na ponad 20 sekund podczas działania funkcji RTH, dron automatycznie wyląduje.

Podczas lotu w trybie Failsafe, dron nie będzie automatycznie omijał przeszkód.

8. NADAJNIK



8.1 OPIS FUNKCJI NADAJNIKA

S/N		
(1)	MODE 1 Prawy drążek	Przesuń drążek do przodu lub do tyłu, aby wznieść się lub obniżyć lot. Przesuń drążek w lewo lub w prawo, aby polecieć w daną stronę.
(2)	MODE 1 Lewy drążek	Przesuń drążek do przodu lub do tyłu, aby polecieć do przodu lub do tyłu. Przesuń drążek w lewo lub w prawo, aby obrócić się w daną stronę.
1	MODE 2 Lewy drążek	Przesuń drążek do przodu lub do tyłu, aby wznieść się lub obniżyć lot. Przesuń drążek w lewo lub w prawo, aby obrócić się w daną stronę.
2	MODE 2 Prawy drążek	Przesuń drążek do przodu lub do tyłu, aby polecieć do przodu lub do tyłu. Przesuń drążek w prawo lub w lewo, aby polecieć w daną stronę.
3	Trymer lotu bocznego	Służy do korekty lotu, gdy dron leci samoczynnie w lewo/prawo.
4	Trymer lotu przód/tył	Służy do korekty lotu, gdy dron leci samoczynnie do przodu/w tył.
5	Trymer steru	Służy do korekty lotu, gdy dron obraca się samoczynnie.
6	Trymer gazu	Trymer gazu jest normalnie zostawiony w pozycji neutralnej.
7	Przycisk zasilania	Naciśnij, aby włączyć nadajnik. Naciśnij ponownie, aby wyłączyć.
8	Przycisk foto	Naciśnij, aby wykonać zdjęcie.
9	Przycisk video	Naciśnij, aby rozpocząć, a następnie, aby zakończyć nagrywanie.
10	Gniazdo gogli FPV	Do podłączania gogli firmy Hubsan (do zakupienia oddzielnie).
11	Przełącznik GPS	Przesuń przełącznik do góry, wbudowany GPS obliczy pozycję i wysokość lotu drona, aby lepiej ustabilizować zawis (tylko do użytku zewnętrznego).
12	Przełącznik RTH	Przesuń przełącznik do góry, aby powrócić do punktu startowego (punktu home).
13	Gniazdo USB	Do aktualizacji oprogramowania.
14	Włącznik LED	Do włączenia/wyłączenia wskaźników LED silnika.

8.2 INSTALACJA BATERII

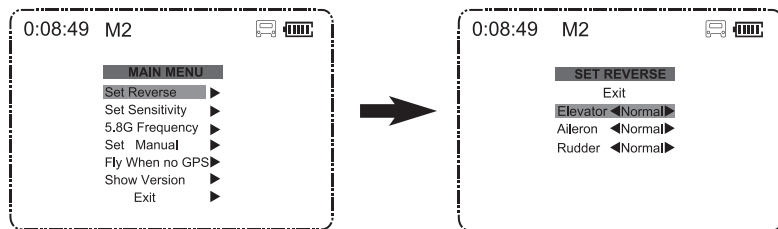


- Nie mieszaj starych i nowych baterii.
- Nie ładuj jednorazowych baterii.
- Nie mieszaj różnych rodzajów baterii.

8.3 ODWRÓCENIE KANAŁU

Jeżeli chciałbyś odwrócić kierunek któregoś z funkcji drążka, możesz to zrobić wedle własnych preferencji, postępując wg poniższej instrukcji. Pamiętaj, że spowoduje to odwrócenie funkcji drążków przód - tył.

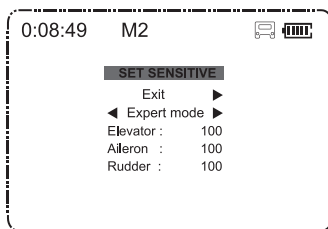
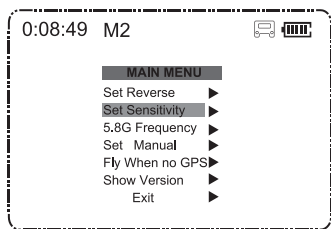
Przesuń drążek gazu w najniższej pozycji i jednocześnie wciśnij i przytrzymaj drugi drążek, aby przejść do MAIN MENU. Przesuń drążek lotu przód/tył do góry/na dół i wybierz "Set Reverse", a następnie "Exit", aby wyjść.



8.4 USTAWIENIA CZUŁOŚCI

Jeżeli chciałbyś zmienić czułość, którejs z funkcji drążka, postępuj wg instrukcji poniżej.

Przesuń drążek gazu do najniższej pozycji, a następnie przytrzymaj drążek lotu do przodu/do tyłu, aby przejść do MAIN MENU. Wybierz "Set Sensitivity" za pomocą drążka i przesuń drążek w prawo, aby przejść do menu. Wybierz tryb Expert albo Normal, a następnie opuść ustawienia ("exit").

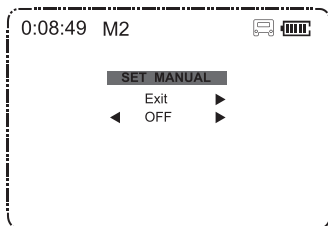
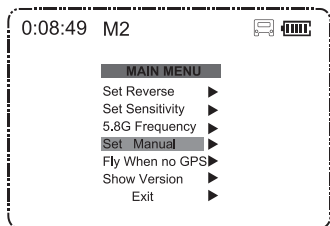


Domyślnie nadajnik pracuje w trybie Expert.

8.5 TRYB MANUALNY

Jeżeli chciałbyś wykonywać akrobacje powietrzne, takie jak poprzez rzucanie drona, wyłącz funkcję GPS i postępuj wg instrukcji poniżej, aby przejść do trybu manualnego.

Przesuń drążek gazu do najniższej pozycji i naciśnij drugi drążek, aby przejść do głównego menu. Wybierz "Set Manual", przesuń drążek w prawo, aby przejść do menu "SET MANUAL", a następnie wybierz "ON" lub "OFF" i opuść ustawienia ("exit").



Domyślnie tryb manualny jest wyłączony ("OFF").

Uwaga:

1. Jeżeli nadajnik będzie bliski wylądowania, czerwona dioda LED będzie migać szybko, a ekran zmieni kolor na czarny. Nadajnik może również rozłączyć się z dronem. W takim wypadku wymień baterie nadajnika.
2. Jeżeli baterie nadajnika są bliskie wylądowania podczas lotu dronem, wciąż możesz kontrolować drona, wyląduj i wymień baterie.
3. Nadajnik może korzystać jedynie z akumulatora LiPo 2S, baterii 4xAA lub baterii AA NiMH, inny rodzaj baterii może uszkodzić nadajnik.

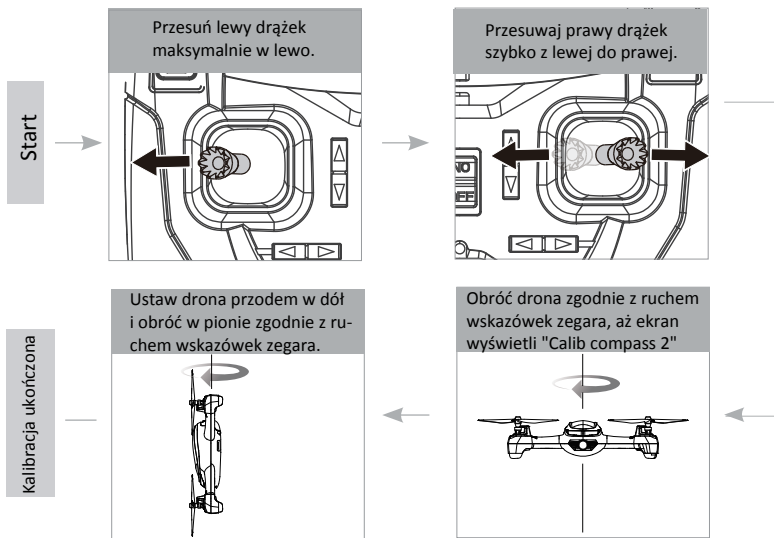
9. KALIBRACJA

9.1 KALIBRACJA KOMPASU

Kalibracja kompasu jest konieczna, jeżeli dron obraca się wokół własnej osi podczas lotu.

Skalibruj drona wg instrukcji poniżej:

- 1) Przesuń lewy drążek maksymalnie do lewej strony, a następnie przesuń szybko prawy drążek z lewej do prawej strony, aż nadajnik wyświetli "Calib compass 1"
- 2) Obróć drona zgodnie z ruchem wskazówek zegara, aż ekran wyświetli "Calib compass 2"
- 3) Obróć drona nosem do dołu i obróć w pionie, zgodnie z ruchem wskazówek zegara, aż napis "Calib compass 2" zniknie z ekranu, a 4 diody LED będą świecić".
- 4) Kalibracja została ukończona.



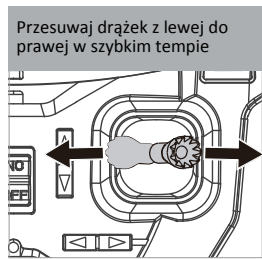
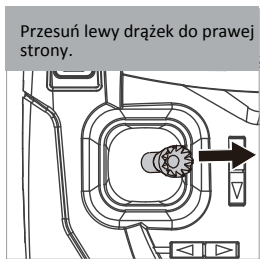
- ⊗ Nie kalibruj kompasu w pobliżu silnego pola magnetycznego.
- Nie należy mieć na sobie materiałów ferromagnetycznych podczas kalibracji kompasu np. kluczy, telefonu komórkowego itp.

9.2 KALIBRACJA POZIOMU

Kalibracja poziomu jest konieczna, jeżeli dron samoczynnie zbacza z wyznaczonej trasy lotu.

- 1) Przesuń lewy drążek maksymalnie do prawej, a prawy drążek przesuń szybko z lewej do prawej strony, aż 4 diody LED zaczną jednocześnie migać w wolnym tempie.
- 2) Kalibracja została zakończona pomyślnie, jeżeli 4 diody LED przestaną migać i pozostaną zapalone.

START



Ukończenie kalibracji

9.3 KALIBRACJA STERU

Kalibracja steru jest konieczna, gdy dron obraca się w lewo lub w prawo w trakcie lotu.

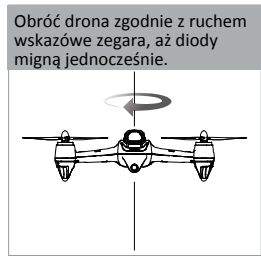
Należy przestrzegać procedur kalibracji i kalibrować drona na poziomej powierzchni.

- 1) Przesuń lewy drążek do góry i poruszaj prawy drążkiem do góry i na dół w szybkim tempie, aż 4 diody LED będą migać powoli na żółto.
- 2) Gdy 4 diody LED zaczną migać w koło na czerwono, obracaj drona w poziomie zgodnie z ruchem wskazówek zegara, aż 4 diody LED będą świecić na zielono.
- 3) Gdy 4 diody LED ponownie zaświecą na czerwono, obróć drona w poziomie zgodnie z ruchem wskazówek zegara, aż 4 diody LED będą migać jednocześnie.
- 4) Kalibracja została ukończona

START



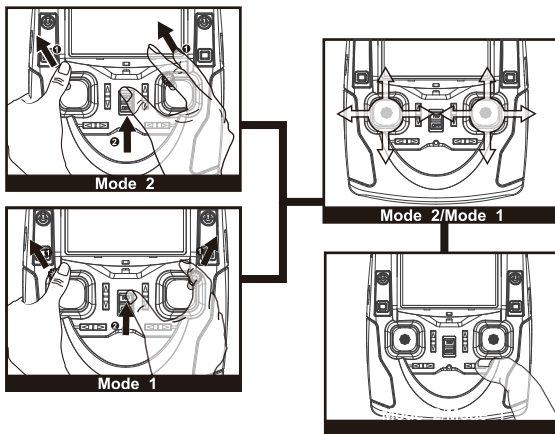
Ukończenie kalibracji




10. KALIBRACJA NADAJNIKA

Mode 2: Przesuń oba drążki w lewy górny róg i jednocześnie uruchom nadajnik. Gdy ekran wyświetli "Calibrate Stick Mode 2", obróć trzykrotnie oba drążki wokół własnej osi. Zwolnij drążki, naciśnij dowolny trymer i przytrzymaj przez 1,5 sekundy, aż dioda LED nadajnika zacznie świecić na zielono, co oznacza pomyślną kalibrację.

Mode 1: Przesuń lewy drążek w lewy górny róg, a prawy drążek w prawy górny róg i jednocześnie uruchom nadajnik. Gdy ekran wyświetli "Calibrate Stick Mode 1", obróć trzykrotnie oba drążki wokół własnej osi. Zwolnij drążki, naciśnij dowolny trymer i przytrzymaj przez 1,5 sekundy, aż dioda LED nadajnika zacznie świecić na zielono, co oznacza pomyślną kalibrację.

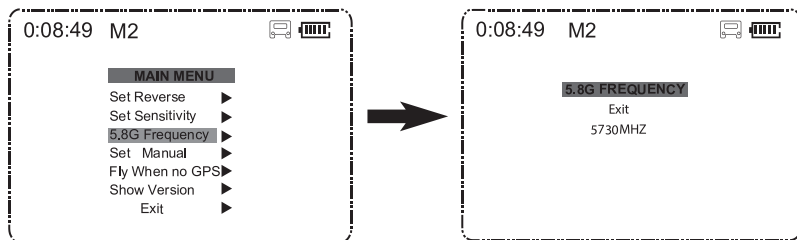


 Tryb nadajnika można zmienić zgodnie z powyższą instrukcją.

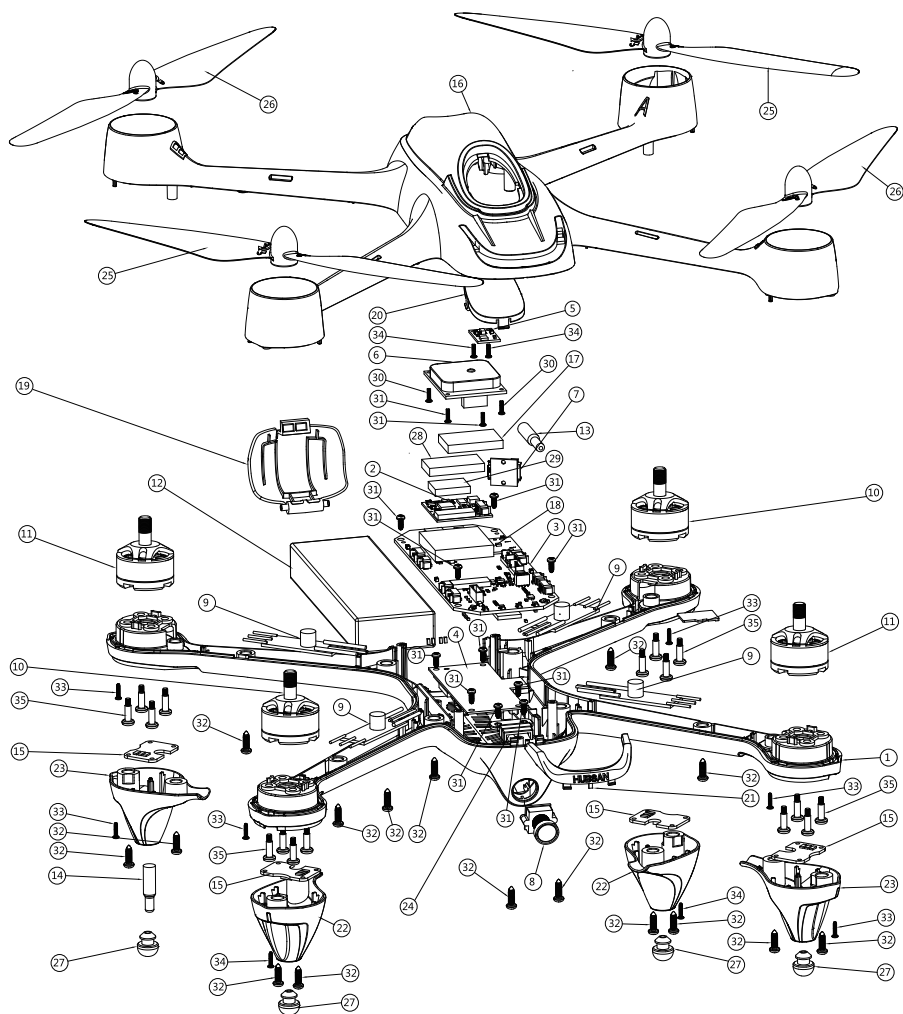
11. WYBÓR CZĘSTOTLIWOŚCI 5,8 GHZ

Nadajnik automatycznie znajdzie najlepszą częstotliwość dla transmisji video. Wybierz inną częstotliwość w paśmie 5730 MHz do 5845 MHz, jeżeli występują zakłócenia.

Przesuń drążek gazu do najniższej pozycji i naciśnij prawy drążek na 1,5 sek, aby przejść do głównego menu. Wybierz prawym drążkiem "5.8G Frequency", przesuń go w prawo, aby przejść do menu wyboru częstotliwości.

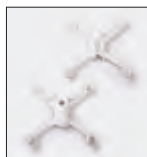


RYSUNEK ZŁOŻENIOWY



Nr	Nazwa części	Ilość
01	Dolna obudowa	1
02	Płytki kontrolera	1
03	Płytki głównej	1
04	Moduł transmisji obrazu 5,8 GHz	1
05	Płytki kompasu	1
06	Moduł GPS	2
07	Płytki gniazda USB	2
08	Moduł kamery	1
09	Regulator	2
10	Silnik A	2
11	Silnik B	1
12	Akumulator LiPo	1
13	Antena 2,4 GHz	1
14	Antena 5,8 GHz	1
15	Dioda LED	1
16	Górna obudowa	1
17	Obudowa modułu 2,4 GHz	1
18	Ośłona świateł	1

Nr	Nazwa części	Ilość
19	Pokrywa komory akumulatora	4
20	Część górnej obudowy	2
21	Ośłona diody	2
22	Ośłona diody na silniku A	1
23	Ośłona diody na silniku B	1
24	Uchwyt obiektywu	4
25	Śmigło A	4
26	Śmigło B	4
27	Nóżki podwozia	2
28	Ośłona	8
29	Część amortyzująca	12
30	Śruba	12
31	Śruba	2
32	Śruba	2
33	Śruba	2
34	Śruba	2
35	Śruba	4



H501S-01
Obudowa



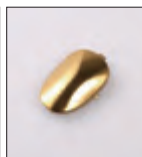
H501S-22
Obudowa



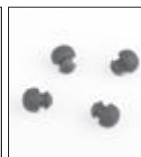
H501S-02B
Pokrywa
akumulatora



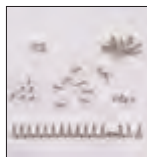
H501S-02
Pokrywa
akumulatora



H501S-03
Górna
część obudowy



H109-04
Nóżki podwozia



H501S-04
Śruby



H501S-05
Śmigło A



H501S-06
Śmigło B



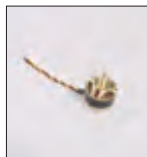
H501S-05B
Śmigło A



H501S-06B
Śmigło B



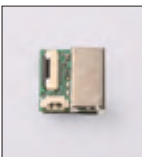
H501S-07
Silnik A



H501S-08
Silnik B



H501S-09
Płytką główną



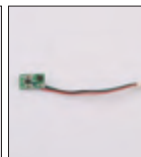
H501S-10
Płytką
kontrolera



H501S-11
Moduł
transmisji
5,8GHz



H501S-12
Moduł GPS



H501S-13
Moduł kompasu



H501S-14
Akumulator



H501S-15
Nadajnik



H301S-11
Zasilacz



H301S-12
Ładowarka



H501S-16
Klucz



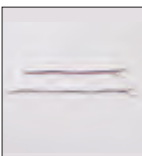
H501S-17
Osłona
przedniej
lampy



H501S-18
Osłony diod LED



H501S-19
Regulator



H501S-20
Diody LED



H501S-21
Moduł
odbiornika
2,4 GHz