

Español

121-180

CONTENIDO

1

Introducción del producto

- 121 Contenido del paquete
- 122 Esquema del dron
- 123 Esquema del transmisor

3

Funciones del dron

- 148 Funciones del vuelo
- 155 Funciones de la aplicación
- 171 Funciones de estabilidad

2

Guía operativa

- 129 Recargar
- 131 Preparación antes del vuelo
- 136 Lista de inspección previa al vuelo
- 137 El vuelo

4

Apéndice

- 174 Especificaciones
- 176 Contáctanos
- 177 Resolución de problemas
- 178 Información sobre el cumplimiento

Guía de lectura

Iconos

«» Medidas preventivas básicas «» Consejos de operación y uso

Pasos recomendados

Nuestro producto viene con tutoriales de vídeo y los siguientes recursos:

- Descargo de responsabilidad y advertencias por la seguridad
- Manual de usuario

Para comenzar sin problemas, recomendamos ver primero el tutorial de vídeo y leer los archivos «Descargo de responsabilidad y advertencias » y «Guía de seguridad». Para obtener una comprensión completa, conozca más información a través de el «Manual de usuario».

Acceder al vídeo tutorial

Para asegurarse de utilizar el producto de manera segura y correcta, escanar el código QR para ver nuestro vídeo tutorial.



Descargar la aplicación HS FLY

Solo tiene que escanear el código QR de abajo.



iOS

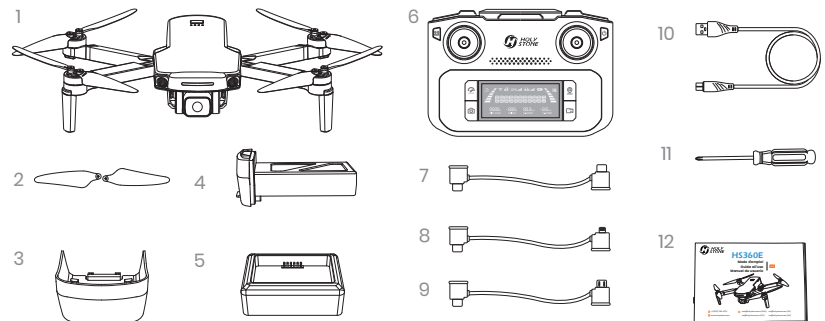


Android aplicación en Google play



Sistemas operativo requeridos: iOS 11.0 o superior / Android 5.1 o superior.

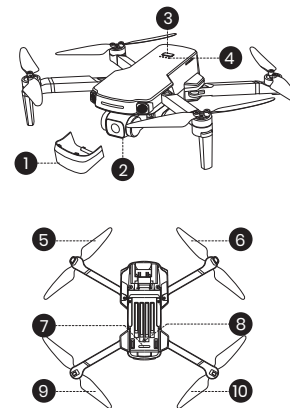
1.1 Contenido del paquete >>



- | | | | |
|---------------------|---------------------|---------------------------------|-----------------------|
| 1 Drone | 4 Batería del drone | 7 Cable de conexión (Type-C) | 10 Cable de carga USB |
| 2 Hélice | 5 Centro de carga | 8 Cable de conexión (Lightning) | 11 Destornillador |
| 3 Tapa de la cámara | 6 Transmisor | 9 Cable de conexión (Micro-USB) | 12 Guía del usuario |

1.2 Esquema del drone >>

Drone



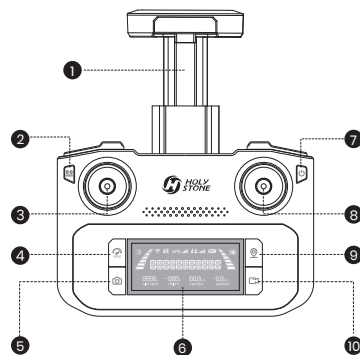
- | | |
|---------------------------------|--|
| 1 Tapa de la cámara | 2 Cámara |
| 3 Interruptor de encendido | 4 Testigo de nivel de la batería |
| 5 Hélice B | 6 Hélice A |
| 7 Indicador de estado del drone | 8 Lente de posicionamiento de flujo óptico |
| 9 Hélice A | 10 Hélice B |

Encendido/Apagado: presión el interruptor de encendido «  » durante 3 segundos para encender/apagar el drone. Cuando la batería esté encendida, los indicadores de nivel de la batería mostrarán el estado actual de la batería. Cuando la batería esté apagada, los indicadores se apagarán.

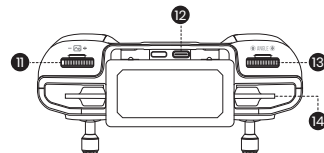
1.3 Esquema del transmisor >>

Funciones del transmisor

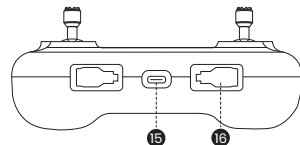
● Vista frontal:



● Vista superior:



● Vista inferior:



1 Estructura de fijación para el móvil

2 Despegue/Aterrizaje: presión brevemente

Parada de emergencia: presión larga

3 Palanca izquierda

4 Interruptor de velocidad: presión brevemente

Activación/desactivación del GPS: presión larga

5 Tomar foto

6 Pantalla LCD

7 Comprobar el nivel de la batería: presión brevemente

Interruptor de encendido: presión brevemente, luego presión larga y mantenga

8 Palanca derecha

9 Volver a casa

10 Grabar vídeo

11 Cuadrante para ampliar/reducir

12 Puerto de conexión

13 Cuadrante de ajuste de la cámara

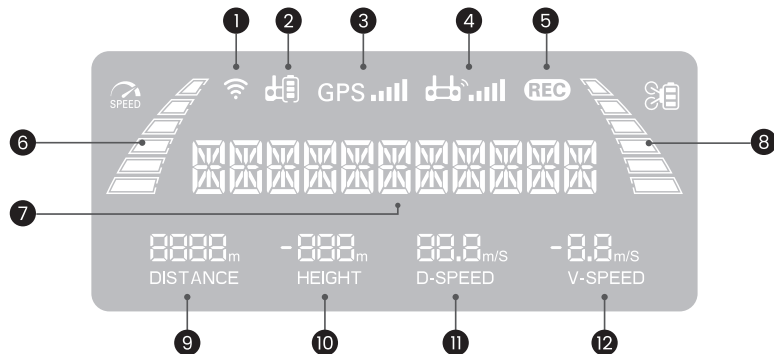
14 Ranura del móvil

15 Puerto de carga (Type-C)

16 Alojamiento de almacenamiento por las palancas

1.3 Esquema del transmisor >>

Pantalla LCD



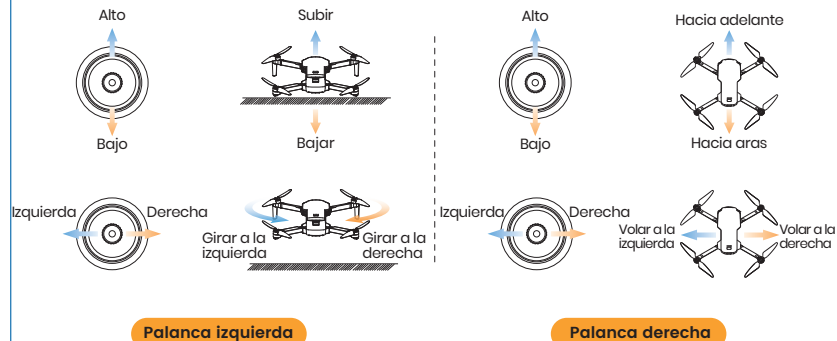
- | | | |
|---|--------------------------------------|------------------------------|
| 1 Señal WiFi del transmisor | 2 Nivel de la batería del transmisor | 3 Intensidad de la señal GPS |
| 4 Intensidad de la señal del transmisor | 5 Estado de la cámara | 6 Velocidad del vuelo |
| 7 Estado de dron | 8 Nivel de la batería del dron | 9 Distancia de vuelo |
| 10 Altura de vuelo | 11 Velocidad horizontal | 12 Velocidad vertical |

⚠ Cuando la batería del transmisor esté baja, su icono «  » comenzará a parpadear. Cuando esto suceda, lleve inmediatamente el dron al suelo y cargue el transmisor.

1.3 Esquema del transmisor >>

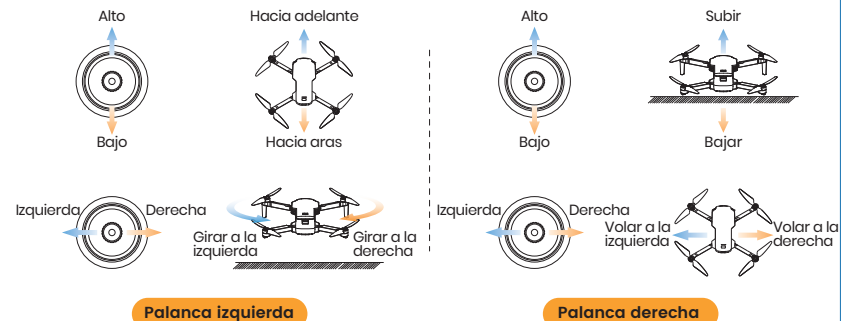
Modo de la palanca de control

- **Modo 2:** (La palanca izquierda es la palanca del acelerador.)



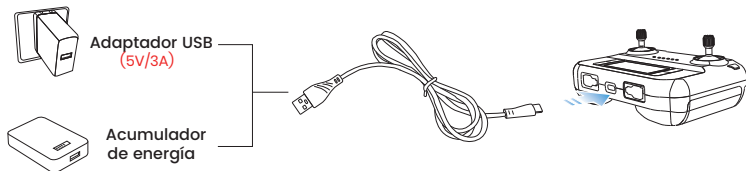
- **Modo 1:** (La palanca derecha es la palanca del acelerador.)

Presione y mantenga el botón «», presione brevemente el botón «» una vez, luego presione hasta que el transmisor emite tres «beep». Verrà visualizzato «**R HAND MODE**» (modo mano derecha) se muestra en la pantalla LCD, lo que significa que el transmisor está ahora en el modo 1.



2.1 Recargar >>

• Carga del transmisor:

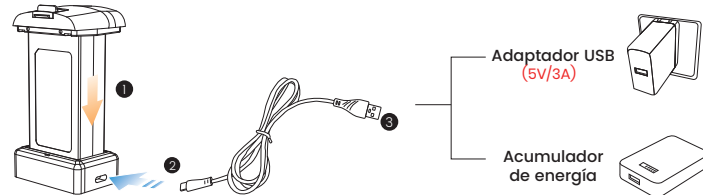


- 1 Inserte el enchufe Type-C del cable de carga en el puerto Type-C del transmisor.
- 2 Conecte el otro extremo del cable a un adaptador USB (5V/3A) o a un acumulador de energía para iniciar la carga.
- 3 Al cargar, las partes de la barra de nivel de la batería se iluminarán a su vez. La pantalla LCD muestra «CHARGING» (carga). Al final de la carga, las tres partes () se encenderán y la pantalla LCD mostrará «CHARGE DONE» (carga completa).
- 4 Se tarda unos 110 minutos en cargar completamente la batería del drone. Una batería cargada ofrece unas 2.5 horas de vuelo.

- ⚠ · No se puede encender el transmisor mientras está en carga.
 · ¡Antes de cargar, lea cuidadosamente las instrucciones de la sección «Seguridad de la batería» en el «Descargo de responsabilidad y guía de seguridad»!
 · Por favor, use el cable de carga original para cargar el transmisor.

2.1 Recargar >>

• Carga de la batería del drone:



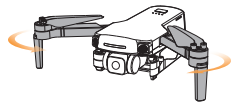
- 1 Inserte la batería en el centro de carga y luego conecte el centro de carga al cable de carga Type- C.
- 2 Conecte el otro extremo del cable a un adaptador USB (5V/3A) o a un acumulador de energía para iniciar la carga.
- 3 Durante la carga, los indicadores del centro de carga parpadearán en verde. Cuando la batería esté llena, los indicadores se volverán verdes y fijos. Si la batería no se inserta, los indicadores permanecerán rojos.
- 4 Se necesitan aproximadamente 3 horas para cargar completamente la batería del drone.

- ⚠ · ¡Antes de cargar, lea cuidadosamente las instrucciones de la sección «Seguridad de la batería» en el «Descargo de responsabilidad y guía de seguridad»!
 · Por favor, use el cable de carga original para cargar la batería del drone.

2.2 Preparación antes del vuelo >>

Brazos

- Desplegar los brazos **delanteros**

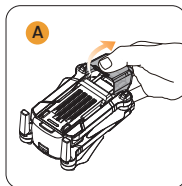


- Desplegar los brazos **traseros**

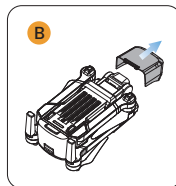


Todos los brazos del drone están doblados cuando se empaquetan en la fábrica. Desplegue los brazos delanteros y luego los traseros.

Tapa de la cámara



Suelte la hebilla en la tapa de la cámara.



Levante suavemente la tapa y luego tirar hacia la parte delantera del drone.

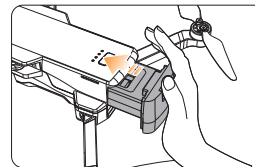


Antes de encender el drone, retire la tapa de la cámara.

2.2 Preparación antes del vuelo >>

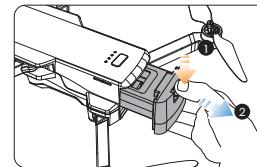
Batería de drone

- **Instalación:**



Empuje la batería correctamente en el drone. Asegúrese de escuchar un «clic» para indicar que la batería está bien instalada.

- **Desmontaje:**



Presione el botón de bloqueo y retire la batería del fuselaje.

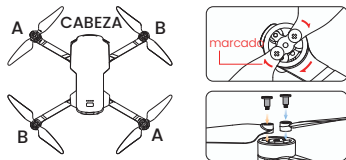


- Asegúrese de que la batería esté bien instalada, de lo contrario puede afectar la seguridad del vuelo del drone. El drone podría estrellarse durante el vuelo debido a un corte de energía.
- Instale/desmonte la batería solo cuando el drone está apagado.

2.2 Preparación antes del vuelo >>

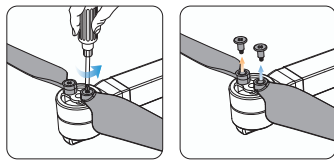
Hélices

• Instalación:



Instale las hélices marcadas en los cigüeñales marcados. Apriete los dos tornillos con un destornillador. A continuación, se instalan hélices sin marca en cigüeñales sin marca.

• Desmontaje:

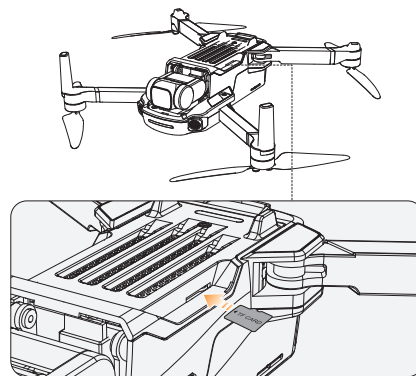


Use un destornillador para girar los tornillos en sentido contrario a las agujas del reloj para eliminarlos. Luego levanta las hélices.

- ⚠ • La dirección de rotación de las hélices marcadas es diferente a la de las hélices no marcadas. Por lo tanto, asegúrese de que están instaladas en los cigüeñales correctos.
- Antes de cada vuelo, verifique si la hélice es segura y apretada.
- Si las hélices están deformadas o dañadas, reemplace antes de volver a volar.

2.2 Preparación antes del vuelo >>

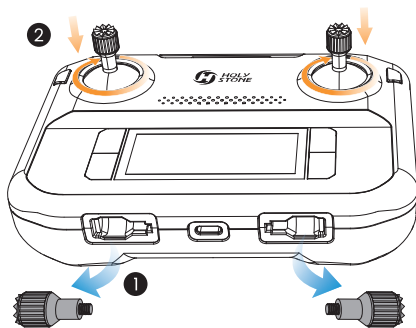
Tarjeta TF



Antes de abrir el drone, inserte la tarjeta TF (**no incluida**) en la ranura de la tarjeta TF. Este drone admite tarjetas TF con una capacidad máxima de 256GB.

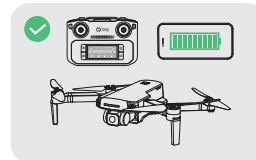
2.2 Preparación antes del vuelo >>

Palancas de control

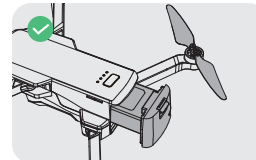


Retire las palancas de control desde el alojamiento y montar las palancas en el transmisor.

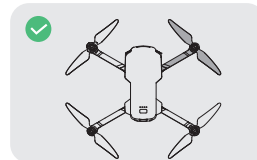
2.3 Lista de inspección previa al vuelo >>



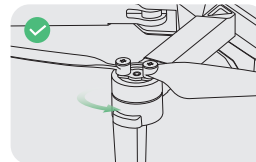
Asegúrese de que el transmisor, el móvil y la batería del drone estén completamente cargados.



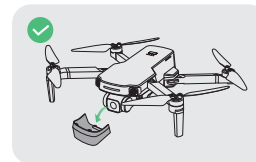
Asegúrese de que el drone y las hélices se ensamblan de manera segura.



Asegúrese de que los brazos y las hélices del drone estén completamente desplegados.



Asegúrese de que nada obstruya los motores.



Asegúrese de que la tapa de la cámara ha sido eliminada.



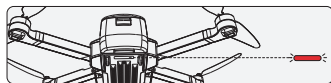
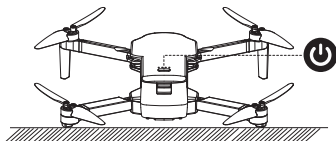
Asegúrese de usar los accesorios proporcionados por el OEM.

2.4 El vuelo >>

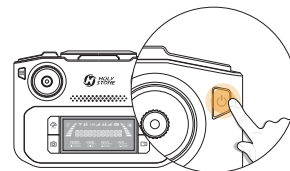
Emparejar el drone con el transmisor



- Todas las operaciones que se muestran en este manual se explican utilizando el «**MODO 2**».
- Asegúrese de conducir un drone en un lugar adecuado al aire libre.

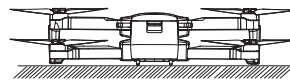
**1 Encender el drone**

Presione el interruptor de encendido «  » durante 3 segundos y encienda el drone. **Póngalo en plano y con la cabeza hacia adelante.** El indicador de estado del drone empezará parpadear en rojo. El drone está esperando una emparejamiento.

**2 Encender el transmisor**

Presione el interruptor de encendido brevemente «  » una vez, luego presione y mantenga presionado durante 3 segundos para encender el transmisor.

 Una pulsación corta del botón mostrará solo el nivel de la batería.



↑↓
40S

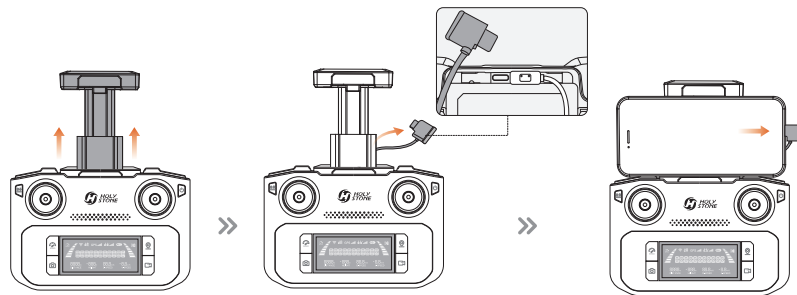
**3 Emparejamiento automático**

Se necesitan unos **40 segundos** para emparejar el transmisor con el drone. Durante el emparejamiento, el transmisor continuará haciendo «beep». Finalmente, emitirá un largo «beep» para indicar que el emparejamiento se ha completado.

2.4 El vuelo >>

Conectar el Wi-Fi

- 1 Conecte su móvil:** abrir la estructura de fijación para el móvil. Seleccione el cable de conexión adecuado (Type-C, Micro-USB o Lightning) del paquete. Conecte un extremo marcado con el icono del transmisor «» al transmisor y conecte el otro extremo al móvil.



- 2** Lanzar la aplicación «**HS FLY**» y abra la interfaz «live-feed» (transmisión en tiempo real).



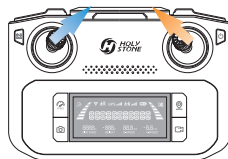
La aplicación
HS FLY



 Al usar un móvil android, cuando su móvil solicite elegir el modo de conexión, elija «solo cargar». Otras opciones pueden causar que la conexión falle.

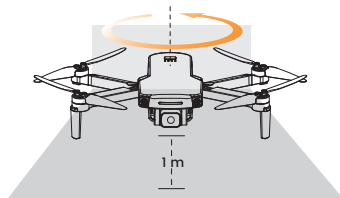
2.4 El vuelo >>

Calibración de la brújula



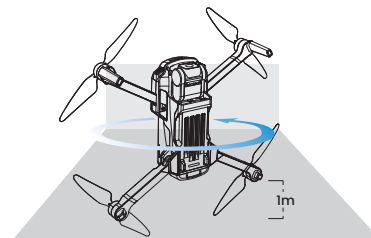
● PASO 1

Empuje ambas palancas **en la esquina superior e interior** al mismo tiempo por comenzar a calibrar la brújula.



● PASO 2

El dron gira horizontalmente (**manteniéndolo paralelo al suelo**) hasta que el transmisor emite un «beep».



● PASO 3

Coloque la cabeza del dron **hacia arriba y girando** hasta que el transmisor vuelva a sonar. Se completa la calibración de la brújula.

- ⚠ · Para garantizar la estabilidad del vuelo, recomendamos que el piloto realice una calibración de brújula antes de cada vuelo.
- Se recomienda que el piloto mantenga el dron a aproximadamente 1 metro del suelo durante la calibración de la brújula.
 - No calibrar brújulas donde pueda ocurrir interferencia magnética, como cerca de depósitos de magnetita o grandes estructuras metálicas, como instalaciones de estacionamiento, sótanos de acero, puentes, coches o andamios.
 - Durante el proceso de calibración, no lleve objetos (por ejemplo, los teléfonos móviles) que contengan materiales ferromagnéticos cerca del dron.

2.4 El vuelo >>

Buscar señal GPS

💡 Por favor, no use el modo GPS en el Interior.



Después de calibrar la brújula, coloque el drone en una superficie plana. Asegúrese de que alrededor no haya fuentes externas de interferencia de señal.

El drone buscará automáticamente la señal GPS. Cuando el indicador de estado del drone se vuelve azul fijo, el drone ha localizado con éxito la señal GPS.

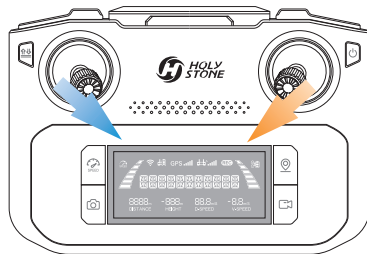


- El indicador de estado del drone seguirá parpadeando lentamente en azul, indicando que la búsqueda GPS todavía está en curso.

- Si la señal GPS es débil o tiene la intención de volar dentro un espacio cerrado, presione el botón «» en el transmisor durante 2 segundos y salga del modo GPS para despegar correctamente. La pantalla LCD mostrará el «**ATTI MODE**», indicando que el drone ha entrado en el modo «attitude». En este modo, el drone puede despegar, pero tenga en cuenta que todas las funciones relacionadas con el GPS ya no estarán disponibles.

2.4 El vuelo >>

Desbloquear los motores

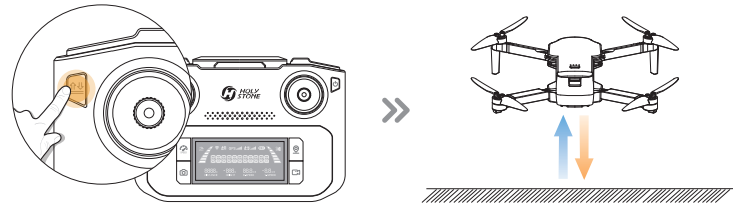


Empuje las palancas de control hacia las esquinas interior e inferior al mismo tiempo. Los motores comenzarán a girar y el dron está desbloqueado.

Bloquear los motores: si no das una orden, el motor se bloqueará automáticamente 20 segundos después de desbloquearlo. También puede empujar las dos barras de control a la esquina interior y bloquear los manualmente.

2.4 El vuelo >>

Despegue/Aterrizaje



Despegue Presione brevemente el botón «». El dron despegará automáticamente y se suspenderá a una altura de 1,5 metros. Ahora puede usar las palancas de control para controlar el dron.

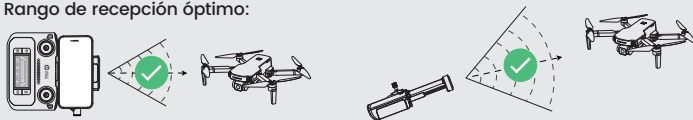
Aterrizaje Cuando el dron está en el aire, presione brevemente el botón «». El dron aterrizará lentamente.

2.4 El vuelo >>

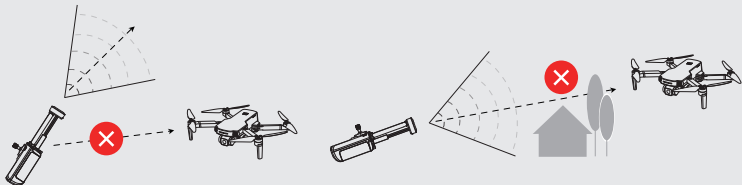
Despegue/Aterrizaje

💡 Durante el vuelo del drone, es importante ajustar regularmente la dirección y la distancia entre el transmisor y el drone para garantizar que el drone siempre se mantenga dentro del rango óptimo de comunicación.

Rango de recepción óptimo:



Señal débil:



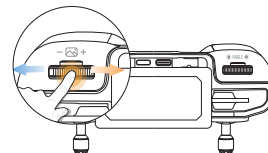
3.1 Funciones del vuelo >>

Ajustar la cámara



Ajustar el ángulo de la cámara deslizando la cámara para ajustar el cuadrante «ANGLE» (rango de inclinación: -90° a 0°).

Ampliar/Reducir

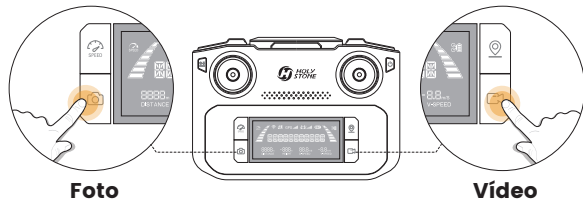


Para ampliar, deslice el cuadrante a la derecha para ampliar/reducir « $-\square+$ ». La pantalla LCD se muestra «**ZOOM IN**» (ampliar).

Para reducir, deslice el cuadrante a la izquierda para ampliar/reducir « $-\square+$ ». La pantalla LCD se muestra «**ZOOM OUT**» (reducir).

3.1 Funciones del vuelo >>

Foto/Vídeo

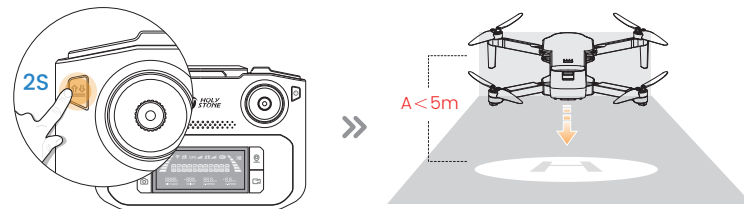


- 1 Presione brevemente el botón «  » en el transmisor. El testigo « **REC** » en la pantalla parpadea una vez, lo que significa que has tomado una foto con éxito.
- 2 Presione brevemente el botón «  » en el transmisor. El testigo en la pantalla « **REC** » comienza a parpadear, lo que significa que la cámara está grabando. Presione larga el mismo botón por acabar la grabación.

⚠ Durante la grabación, la función «tomar fotos» fue desactivada.

3.1 Funciones del vuelo >>

Parada de emergencia

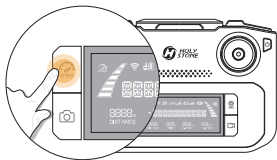


Presione el botón «  » durante 2 segundos y use la función de parada de emergencia. Esta función solo es válida cuando la altura del drone es inferior a 5 metros.

⚠ La función de parada de emergencia solo se utiliza en caso de emergencia durante el vuelo para evitar daños o lesiones.

3.1 Funciones del vuelo >>

Interruptor de velocidad



Presione brevemente el botón «  » una vez por cambiar la velocidad.

💡 Por defecto, el dron se establece a baja velocidad.

● **Baja:**

El transmisor emite un «beep». La pantalla LCD muestra «**CAMERA MODE**» (modo cámara) «  ».

● **Media:**

El transmisor emite dos «beep». La pantalla LCD muestra «**NORMAL MODE**» (modo normal) «  ».

● **Alta:**

El transmisor emite tres «beep». La pantalla LCD muestra «**SPORT MODE**» (modo sport) «  ».

3.1 Funciones del vuelo >>

Volver a casa («RTH», return to home)

- La función «Volver a casa» («RTH») devuelve el dron al punto de partida registrado. Esta función solo se puede activar cuando el dron está en modo GPS.
- El punto de partida predeterminado es donde el dron recibe por primera vez una señal GPS fuerte (cuando esto sucede, se enciende el icono «  » intensidad de la señal GPS en la pantalla LCD). El dron registra como punto de partida su posición de despegue en ese momento. Durante el vuelo, si el dron aterriza en una nueva posición, la siguiente posición de despegue será el punto de salida registrado.

* «**RA**» (**return altitude**) : la altura de retorno establecida en la configuración de la aplicación.

1 «**RTH**» inteligente:

Presione el botón «  » en corto para activar la función inteligente «RTH». El dron volverá al punto de partida del último registro. En la función inteligente «RTH», el transmisor continuará emitiendo «beep». Presione el botón «  » nuevamente para salir de la función inteligente «RTH».

2 «**RTH**» por avería:

La función «RTH» por avería se activará en los siguientes casos:

1. el dron recibe una potente señal GPS; y
2. hay un punto de partida pregrabado; y

3.1 Funciones del vuelo >>

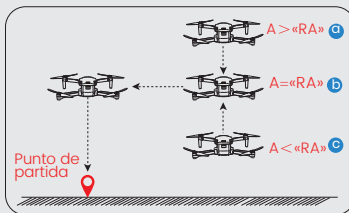
Volver a casa («RTH»)

3. la conexión entre el transmisor y el drone se interrumpió; y
4. la brújula no tiene interferencias.

Una vez activada la función «RTH» por avería, el drone comenzará automáticamente a volar al punto de partida pregrabado. Si la conexión entre el drone y el transmisor se restablece en el programa «RTH» por avería, el piloto puede volver a controlar el drone presionando de nuevo el botón «» para terminar manualmente el programa «RTH».

💡 Los siguientes son tres posibles programas de retorno para las funciones «RTH» inteligente y «RTH» por avería:

- a **Altitudine di volo > «RA» (altitudine di ritorno):** cuando la altura actual del drone sea superior a la «RA», el drone bajará primero a la «RA», volará de vuelta al punto de partida y luego aterrizará.
- b **Altura de vuelo = «RA» (altura de retorno):** cuando la altura actual del drone sea igual a la «RA», el drone mantendrá la altura actual, volará de vuelta al punto de partida y luego bajará al suelo.
- c **Altura de vuelo < «RA» (altura de retorno):** cuando la altura actual del drone sea inferior a la «RA», el drone primero subirá a la «RA», volará de vuelta al punto de partida y luego bajará al suelo.



3 «RTH» por baja tensión:

Cuando la batería de vuelo esté demasiado baja o no tenga suficiente electricidad para regresar a casa, el piloto debe aterrizar el drone lo antes posible para evitar daños u otros peligros para el drone.

Para evitar riesgos innecesarios derivados de la falta de batería, la función «RTH» por baja tensión de la batería se activa automáticamente cuando la batería del drone es insuficiente. Según la electricidad restante, hay dos casos:

«RTH» por baja tensión fase 1: el drone automáticamente vuela de vuelta y cruza el punto de partida. Cuando el drone regresa, el transmisor emite un «beep» continuo. La pantalla LCD muestra «GOING HOME» (volver a casa).

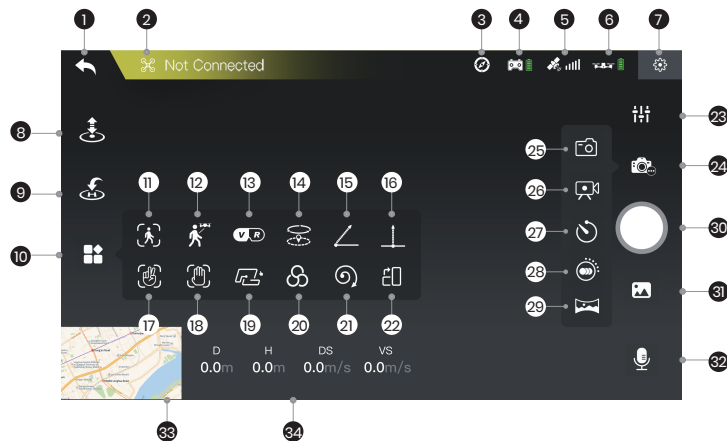
Después que el drone ha regresado, estará limitado a volar dentro de la «zona de seguridad», centrada en el punto de partida, con un radio de 30 metros y una altura de 20 metros. El drone no podrá salir de esta zona.

«RTH» por baja tensión fase 2: el drone regresó directamente al punto de partida y activó el aterrizaje automático.

- ⚠ En el programa «RTH», el drone no puede evitar obstáculos.
- La función «RTH» no se puede activar si la señal GPS es débil o no está disponible.
- Asegúrese de ENCENDER el transmisor durante el vuelo. Desactivarlo activará la función «RTH» por avería por pérdida de conexión.

3.2 Funciones de la aplicación >>

Interfaz



- 1 Homepage (): haga clic en este icono para volver al menú principal.
- 2 Estado del sistema (): muestra el estado de vuelo y varios mensajes de advertencia.
- 3 Índice de interferencia de brújula (): muestra el nivel actual de interferencia electro-magnética. «0» significa que no hay interferencia, y «1000» significa interferencia máxima.
- 4 Nivel de la batería del transmisor (): muestra el nivel de la batería del transmisor en tiempo real.
- 5 Señal GPS (): muestra la potencia actual de la señal GPS.
- 6 Nivel de la batería del dron (): muestra el nivel de la batería de dron en tiempo real.
- 7 Configuración (): haga clic para ingresar a la interfaz de configuración. Cambiar la configuración de la altura/distancia de vuelo, la altura de retorno, etc.
- 8 Despegue/Aterrizaje (): haga clic en el icono para despegar/aterrizar de acuerdo con las instrucciones en la pantalla del cuadro de diálogo.
- 9 Volver a casa (): el dron regresa al punto de partida registro.
- 10 Multifunciones ()
- 11 Seguir las imágenes (): después de seleccionar un objetivo, la cámara siempre apunta al objetivo, independientemente de cómo se mueva. La posición del dron, en el aire, se mantiene sin cambios. (El objetivo no puede moverse demasiado rápido).

3.2 Funciones de la aplicación >>

Interfaz

- 12 Seguir el GPS (): el drone se aleja del piloto y sigue la posición GPS del móvil emparejado.
- 13 Pantalla dividida VR (): primero emparejar el móvil con un par de gafas VR (excluidas). A continuación, utilice esta función para ver la transmisión 3D en tiempo real.
- 14 Punto de interés (): el drone vuela alrededor de un punto.
- 15 Catapulta (): el drone vuela hacia atrás y sube, y la cámara está bloqueada en el sujeto. Al mismo tiempo, se graba un vídeo.
- 16 Encender con un clic (): el drone sube, la cámara está bloqueada en el sujeto. Al mismo tiempo, se graba un vídeo.
- 17 Foto Selfie con un gesto (): cuando estás en este modo puedes tomar fotos haciendo un signo «V» cerca de tu cara. (La cámara del drone debería apuntar a tu cara.)
- 18 Vídeo Selfie con un gesto (): cuando estás en este modo puedes grabar vídeo poniendo la palma de la mano cerca de tu cara. (La cámara del drone debería apuntar a tu cara.)
- 19 Tocar y volar (): el drone voló siguiendo la ruta de vuelo dibujada en la pantalla de tu móvil.
- 20 Filtro de cámara ()

- 21 Espiral ascendente (): el drone sube y gira en torno al sujeto. Al mismo tiempo, se graba un vídeo.
- 22 Retrato (): el modo de grabación de vídeo cambiará del modo paisaje al modo retrato.
- 23 Configuración de la cámara (): toccare per accedere e configurare i parametri della fotocamera.
- 24 Modo de grabación ()
- 25 Tomar foto (): haga clic para usar la función «Tomar foto».
- 26 Grabar vídeo (): haga clic para usar la función «Grabar vídeo».
- 27 Lapso de tiempo (): los vídeos capturados con esta función se reproducirán a un ritmo más rápido. Puede seleccionar la velocidad de reproducción según sea necesario.
- 28 Cámara lenta (): los vídeos capturados con esta función se reproducirán a un ritmo más lento. Puede seleccionar la velocidad de reproducción según sea necesario.
- 29 Panorama (): haga clic para usar la función «Panorama».
- 30 Obturador ()
- 31 Gallery (): haga clic para ver las fotos y vídeos tomados por la cámara del drone.

3.2 Funciones de la aplicación >>

Interfaz

32 Grabación audio (): grabar sonidos y voces mientras graba vídeo con su móvil.

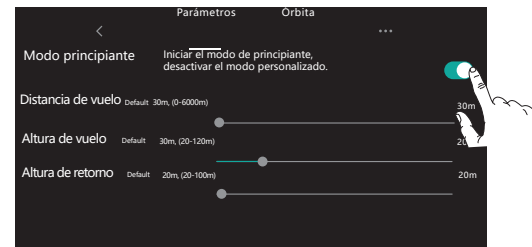
33 Mapa (): haga clic en el icono «Mini mapa» para cambiar de la vista de la cámara a la vista del mapa.

34 Parámetros de vuelo

- Distancia de vuelo ($\frac{D}{N/A m}$): distancia horizontal del punto de partida.
- Altura de vuelo ($\frac{H}{N/A m}$): distancia vertical del punto de partida.
- Velocidad horizontal ($\frac{DS}{N/A m/s}$): velocidad del drone en dirección horizontal.
- Velocidad vertical ($\frac{VS}{N/A m/s}$): velocidad del drone en dirección vertical.



Configuración de vuelo
en la aplicación



3.2 Funciones de la aplicación >>

Modo principiante

El modo principiante es el modo de operación predeterminado. En modo principiante:

- 1 La distancia de vuelo no debe exceder los 30 metros.
- 2 La altura de vuelo no debe exceder los 30 metros.
- 3 La altura de retorno durante la «RTH» es de 20 metros.

Si desea cambiar los parámetros mencionados anteriormente, tiene que apagar el modo principiante. Puede ir a «Configuración» para cambiar estos parámetros.

3.2 Funciones de la aplicación >>

Seguir el GPS

Cuando se activa la función «Seguir el GPS», el drone sigue tus movimientos de acuerdo con la señal GPS en tu móvil. (Antes de usar esta función, asegúrese de que la conexión entre el drone y el transmisor sea sólida y estable).



- 1 Asegúrese de que la distancia de vuelo del drone esté a menos de 50 metros. Primero haga clic en el icono «» y luego seleccione el icono «».
- 2 Siga las instrucciones en la pantalla del cuadro de diálogo para acceder a la función «Seguir el GPS». El drone seguirá ahora las coordenadas del móvil.
- 3 Para salir del modo «Seguir el GPS», vuelva a hacer clic en el icono «» en la interfaz de la aplicación.

- ! La función «Seguir el GPS» solo se puede utilizar cuando la distancia de vuelo está a menos de 50 metros.
- Si la señal GPS del móvil es demasiado débil, la función «Seguir el GPS» puede ser difícil de activar. Esto puede ser causado por la interferencia de señales como edificios circundantes, árboles, congestión de redes móviles, etc.
- Use la función «Seguir el GPS» en áreas abiertas y preste atención a su entorno. El drone no está equipado con dispositivos de protección contra obstáculos.

3.2 Funciones de la aplicación >>

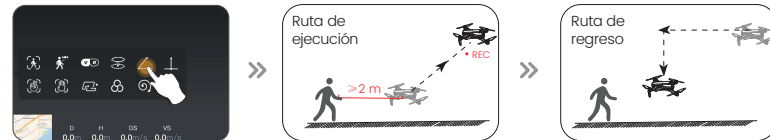
Punto de interés



- 1 Haga clic en el icono «», luego seleccione el icono «» y siga el cuadro de dialogo para acceder a la función «Punto de interés». Se puede configurar el radio de rotación en la pantalla del cuadro de diálogo.
- 2 Una vez activada esta función, el drone registra su posición actual de vuelo como un «punto de interés». Luego seguirá girando en torno a ese punto (radio predeterminado: 5m).
- 3 Para salir del modo «punto de interés», basta hacer nuevamente clic en el icono «».

3.2 Funciones de la aplicación >>

Catapulta

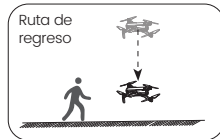
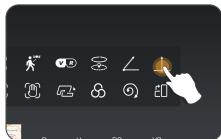


- 1 Asegúrese de que el drone esté al menos a 2 metros del objetivo. Ajuste el ángulo de la cámara para que apunte directamente al objetivo.
- 2 Haga clic en el icono «» y luego haga clic en «». Deslice en la pantalla del cuadro de diálogo para confirmar.
- 3 El drone comenzará automáticamente a grabar cuando vuele a unos 25 metros del objetivo.
- 4 Después de eso, volará de vuelta al punto de partida.
- 5 Haga clic nuevamente en el icono «» o presione la palanca de control derecha para salir de esta función.

⚠ Asegúrese de que no haya obstáculos ni personas en la ruta de vuelo del drone. En caso de emergencia, presione la palanca derecha para salir del modo «Catapulta».

3.2 Funciones de la aplicación >>

Encender con un clic



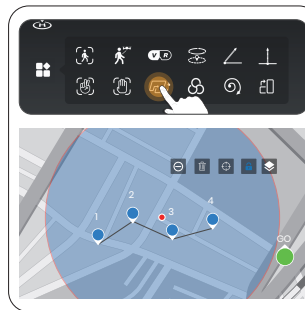
- 1 Asegúrese de que el drone esté al menos a 2 metros del objetivo. Ajuste el ángulo de la cámara para que apunte directamente al objetivo.
- 2 Haga clic en el icono «» y luego haga clic en «». Deslice en la pantalla del cuadro de diálogo para confirmar.
- 3 El drone comenzará a grabar y subir de 15 metros.
- 4 Después de eso, volará de vuelta al punto de partida.
- 5 Haga clic nuevamente en el icono «» o presione la palanca de control derecha para salir de esta función.

⚠ Asegúrese de que no haya obstáculos ni personas en la ruta de vuelo del drone. En caso de emergencia, presione la palanca derecha para salir del modo «Encender con un clic».

3.2 Funciones de la aplicación >>

Tocar y volar

Antes de activar la función «Tocar y volar», cargar el mapa que se completa automáticamente conectando el móvil a Internet y haciendo clic en el icono del mapa. Recomendamos ampliar el mapa para activar la función «Tocar y volar».



- 1 Haga clic en «» y luego haga clic en «».
- 2 Puedes hacer más de una docena de clics (pero no más de 16) en la pantalla del móvil para crear una ruta de vuelo. Siga la ruta de envío «GO». Luego, el drone volará a lo largo del camino creado por la conexión secuencial de los puntos táctiles.
- 3 Puede salir del modo «Tocar y volar» haciendo clic de nuevo en el icono «» o presionando la palanca derecha en cualquier dirección.

⚠ No apunte el drone a personas, animales u objetos pequeños/delgados (como ramas y cables eléctricos) o objetos transparentes (como vidrio o agua).

3.2 Funciones de la aplicación >>

Espiral ascendente

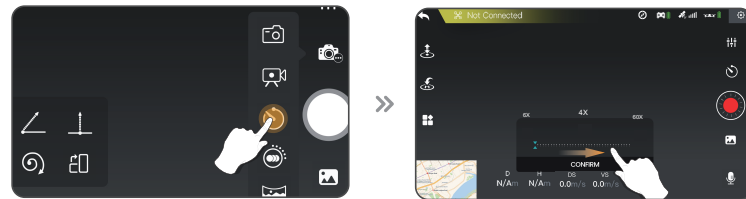


- 1 Asegúrese de que el drone esté al menos a 5 metros del objetivo. Ajuste el ángulo de la cámara para que apunte directamente al objetivo.
- 2 Haga clic en el icono de «» y luego haga clic en «». Deslice en la pantalla del cuadro de diálogo para confirmar.
- 3 El drone subirá y girará automáticamente (radio máximo: unos 15 metros) y comenzará a grabar.
- 4 Después de eso, volará de vuelta al punto de partida.
- 5 Haga clic nuevamente en el icono «» o presione la palanca de control derecha para salir de esta función.

⚠ Asegúrese de que no haya obstáculos ni personas en la ruta de vuelo del drone. En caso de emergencia, presione la palanca derecha para salir del modo «Espiral ascendente».

3.2 Funciones de la aplicación >>

Lapso de tiempo



- 1 Haga clic en el icono «» y luego haga clic en «» para grabar un vídeo del tipo «lapso de tiempo».
- 2 Desliza para seleccionar la velocidad de reproducción del vídeo y haga clic de nuevo por confirmar.
- 3 Haga clic en el obturador «» para comenzar a grabar la función de vídeo del tipo «lapso de tiempo».
- 4 Haga clic en el obturador «» de nuevo para acabar la grabación.

3.2 Funciones de la aplicación >>

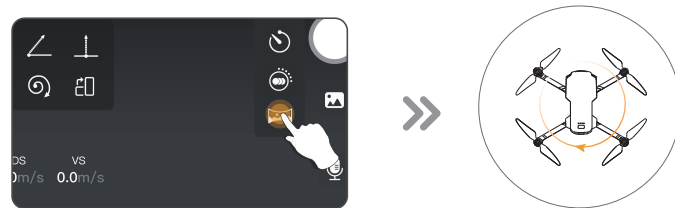
Cámara lenta



- 1 Haga clic en el icono «» y luego haga clic en «» para grabar un vídeo del tipo «cámara lenta».
- 2 Desliza para seleccionar la velocidad de reproducción del vídeo y haga clic de nuevo por confirmar.
- 3 Haga clic en el obturador «» para comenzar a grabar la función de vídeo del tipo «cámara lenta».
- 4 Haga clic en el obturador «» de nuevo para acabar la grabación.

3.2 Funciones de la aplicación >>

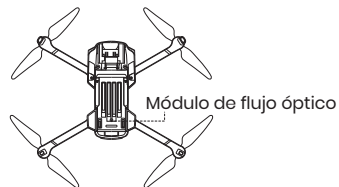
Panorama



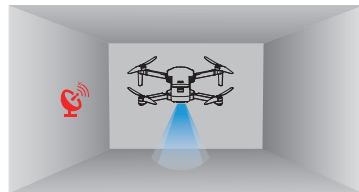
- 1 Haga clic en el icono «» y luego haga clic en «» para usar la función «panorama».
- 2 Haga clic en el obturador «».
- 3 El drone mantendrá su posición actual y girará. A continuación, se genera automáticamente una imagen panorámica que se guardará en el álbum. Al completar de esta operación, aparecerá en el cuadro de diálogo.

3.3 Funciones de estabilidad >>

Posicionamiento del Flujo Óptico



El sistema de Posicionamiento de Flujo Óptico consta de un módulo de cámara que capta la información de ubicación del dron a través imágenes visuales para garantizar el posicionamiento preciso.



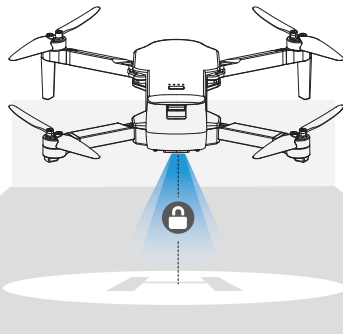
El sistema de Posicionamiento de Flujo Óptico se utiliza generalmente en entornos interiores cuando la señal GPS es débil o no está disponible. La altura óptima de uso del modo de flujo óptico es de 0,5 a 3 metros.

⚠ - La precisión del sistema de Posicionamiento de Flujo Óptico es fácilmente afectado por la intensidad de la luz y las características de textura de la superficie. Una vez que el sensor de imagen no esté disponible, el dron activará automáticamente la función de mantener la altura. Tenga especial cuidado al usar el dron en los siguientes casos:

- Sobrevolar superficies sin patrones o texturas claras.
- Sobrevolar una superficie extremadamente oscura o brillante.
- Sobrevolar áreas con cambios drásticos y frecuentes de luz.
- Sobrevolar una superficie u objeto en movimiento (por ejemplo, en el flujo de personas, arbustos o césped arrastrados por fuertes vientos).
- Sobrevolar superficie del agua o superficie transparente.
- Sobrevolar superficie de alto reflejo (por ejemplo, espejos).
- Sobrevolar superficies monocromáticas (por ejemplo, negro puro, rojo puro y verde puro).
- Sobrevolar superficies con texturas altamente repetidas (pequeñas cuadrículas de ladrillo del mismo tamaño).
- Se debe controlar la velocidad de vuelo para no ser demasiado rápido.
- Mantenga siempre los sensores limpios.
- No rasque ni manipule los sensores. No use el dron en ambientes polvorientos o húmedos.
- Asegúrese de que la luz sea lo suficientemente brillante y que la superficie tenga una estructura clara para que el Posicionamiento de Flujo Óptico pueda obtener información de movimiento identificando la estructura del suelo.

3.3 Funciones de estabilidad >>

Función para mantener la altura



El dron está diseñado con una función para mantener altura que permite mantener la altura después de soltar la palanca izquierda. (La palanca izquierda volverá automáticamente al centro).

4.1 Especificaciones >>

• **DRONE:**

Modelo: HS360E	Peso: 249 g
Rango de temperatura de funcionamiento: 0°C a 40°C	Altura máxima de vuelo:: 120m
Velocidad máxima del viento inverso: 5.5m/s	Altura máxima de despegue: 3000m
Tamaño: 140*90*55 mm (plegado)	210*180*55 mm (abierto)
Tiempo máximo de vuelo: 30 minutos (en un ambiente sin viento)	

• **BATERÍA DE DRONE:**

Capacidad: 2000mAh	Tensión: 7.4V
Tipo de batería: batería de polímero de iones de litio	Potencia nominal: 14.8Wh
Rango de temperatura de carga: 5° C a 40°C	Tiempo de carga: unas 3 horas

• **CABLE DE CARGA USB:**

Entrada: 5V/3A	Potencia nominal: ≤15 W
----------------	-------------------------

4.1 Especificaciones >>

• TRANSMISOR:

Frecuencia de funcionamiento: 5745-5825MHz	Tiempo de carga: unos 110 minutos
Tiempo de uso: unas 2.5 horas	Rango de temperatura de funcionamiento: 0°C a 40°C
Tipo de batería: 7.4V 1100mAh batteria polimerica agli ioni di litio	
Distancia máxima de vuelo: 6000m (al aire libre y sin obstáculos)	

• CÁMARA:

Frecuencia de funcionamiento: 5745-5825 MHz	Rango controlable: -90° a 0°
Resolución máxima de la foto: 4000×3000P (nella scheda TF) 3840×2160P (nel cellulare)	
Resolución máxima de vídeo: 3840×2160P@30fps (nella scheda TF) 1280x720P@30fps (nel cellulare)	
Formatos de foto: JPEG	Formatos de vídeo: MP4
Tarjetas TF compatibles: tarjetas TF (nivel 10 o superior) con capacidad hasta 256 GB	
Sistema de archivos compatibles: FAT32	Distancia máxima de transmisión: 6000m (al aire libre y sin obstáculos)

4.2 Contáctanos >>

Si necesita más apoyo, no dude en ponerse en contacto con nosotros.

usa@holystone.com (America)
ca@holystone.com (Canada)
eu@holystone.com (Europe)
au@holystone.com (Australia)

+1 (833) 766-4733

www.holystone.com

4.3 Resolución de problemas >>

Problemas	Posibles causas	Soluciones recomendadas
Los motores no arrancan.	La señal GPS es débil.	1. Asegúrese de operar en áreas con una fuerte capacidad de recepción GPS. 2. Para operaciones en interiores, mantenga presionado el botón  para cambiar a la Función de Mantenimiento de Altitud. (Consulte la página 144 del manual del usuario)
	La batería del dron está baja (como indicado por una luz roja continua en el dron).	Recargue la batería.
	La brújula no está calibrada (evidenciado por el parpadeo continuo de luces rojas y azules en la parte inferior del dron)	Realice una calibración de la brújula. Para instrucciones paso a paso, consulte la sección "Calibración de la brújula" en el manual del usuario. (Consulte la página 141 del manual del usuario)
	Los joysticks izquierdo y derecho no estaban correctamente posicionados durante el proceso de desbloqueo.	Presione ambos joysticks simultáneamente hacia los rincones internos e inferiores..
Vuelo inestable o postura anormal.	Inestabilidad de la señal GPS debido a volar cerca de edificios o en áreas con obstrucciones.	Opere el dron en espacios abiertos libres de obstrucciones.
	Interferencia de la brújula	1. Aterrice manualmente el dron inmediatamente y recalibre la brújula. 2. Intente operar en una ubicación diferente, asegúrese de estar lejos de edificios, líneas eléctricas y torres de señal.
	Deformación o daño de las hélices.	Reemplace con nuevas hélices.
Retraso en el video o rango de transmisión limitado	Interferencia con la señal de transmisión de video.	Opere el dron en áreas abiertas lejos de posibles obstrucciones como edificios, líneas eléctricas y torres para minimizar la interferencia.
	El transmisor y el dispositivo móvil no están orientados hacia el dron.	Asegúrese de que el transmisor y el dispositivo móvil estén orientados hacia la dirección del dron para optimizar la fuerza de la señal.
	Movimientos de joystick excesivamente rápidos durante el control de vuelo.	Use movimientos suaves y constantes del joystick durante el vuelo.
	Problemas de rendimiento del teléfono.	Cierre cualquier aplicación no utilizada que se esté ejecutando en segundo plano para optimizar el rendimiento de su teléfono.

4.4 Información sobre el cumplimiento >>

Energía de radiofrecuencia de la UE (EIRP): <14 dBm (2452MHz-2474 MHz)**Atención**

1. La temperatura máxima de funcionamiento de la EUT es de 40 °C y no debe ser inferior a 0 °C.
2. Cuando el dispositivo se utiliza a 0 mm del cuerpo, el dispositivo cumple con las especificaciones de radiofrecuencia.
3. Declaración de Conformidad:
Nosotros, Xiamen Huoshiquan Import and Export CO., LTD, declaramos que nuestro producto cumple plenamente con los requisitos básicos de la directiva RED 2014/53/EU, la directiva RoHS 2011/65/EU, la directiva de juguetes 2009/48/EC y el reglamento de autorización UAS 2019/945/EU, modificado por el reglamento de autorización 2020/1058/EU

Las siguientes instrucciones:

Nombre del producto: serie de transmisores de cuatro ejes

Modelo/Marca: HS360E/HolyStone

La «Declaración de Conformidad» se puede obtener en la siguiente dirección:

http://www.holystone.com/Download/CE/HS360E_EU_DOC.pdf

El producto está disponible entre los Estados miembros de la UE.

INFORMACIÓN DEL FABRICANTE:

Fabricado por

Xiamen Huoshiquan Import & Export CO.,LTD.

Dirección: Sala 501, Unidad 1, Edificio Honxiang, 258 Calle Hubin Nan, Distrito de Siming, Xiamen, China

+1 (833) 766-4733

4.4 Información sobre el cumplimiento >>

Declaración de peso máximo de despegue (MTOM):

El HS360E es un dron de cuatro motores. El peso máximo de despegue del HS360E es de 249 gramos, incluyendo hélices, batería de vuelo, tarjeta TF que cumple con los requisitos C0. Los usuarios deben seguir las siguientes instrucciones para cumplir con los requisitos de C0 para el peso máximo de despegue. De lo contrario, el dron no podrá utilizarse como aviones C0:

1. No se añadirá ninguna carga útil al dron, excepto los artículos enumerados en la lista de artículos, incluidos los accesorios calificados.
2. No usar piezas de repuesto no calificadas, como baterías de vuelo o hélices, etc.
3. No modificar el dron.

Lista de artículos incluidos accesorios calificados

1. HS360E Hélices (1.5g cada hélice)
2. HS360E Batería del vuelo (aprox. 85g)
3. HS360E Tarjeta TF (aprox. 0.3g)

Lista de piezas de repuesto

1. HS360E Hélices (1.5g cada hélice)
2. HS360E Batería del vuelo (aprox. 85g)

4.4 Información sobre el cumplimiento >>

Lista de los sistemas de seguridad

La siguiente es una lista de protección mecánica y seguridad operativa del HS360E.

1. Evitar que el dron vuele en el espacio aéreo limitado. Para más detalles, consultar la sección «Requisitos del entorno de vuelo».
2. La función «Volver a casa» («RTH»). Para más información, consultar la sección «Volver a casa con GPS».
3. La función «Posicionamiento de flujo óptico». Para más información, consultar la sección «Posicionamiento de flujo óptico».
4. La función de parada de emergencia puede detener el motor en caso de emergencia. Para más información, consulte la sección «Parada de emergencia».



MADE IN CHINA(CN)