



Art.-Nr.: 25174, 25175, 25176, 25177

Die beste Lösung für Luftfotografie

Modernstes GPS System

1-2km Reichweite

Hohe Akkukapazität für lange Flugzeit

Ausgerüstet mit einem brushless Gimbal



BENUTZERHANDBUCH

Spezifikationen:

Hauptrotor Durchmesser: 582mm

Hauptrotorblatt Länge: 232mm

Länge: 289mm

Breite: 289mm

Höhe: 205mm

Brushless Motor Spezifikationen: WK-WSS-28-008C

Brushless Regler Spezifikationen: WST-15A (G/R)

Empfänger: Devi- RX703A

Fernsteuerung: DEVO F7/10/7

Akku: 11.1V 5200mAh LiPo

Gewicht: 986g (inkl. Akku)

Abfluggewicht: <1350g

Erfahrungs-Level: Fortgeschritten

Ausstattung: RTF/BNF

Features:



GPS Höhe halten System



DEVO-M
Ist eine professionelle Multi Axen kontroll Plattform entwickelt für den Hobby Luftfotografen.



Hochkapazitätsakkus für lange Flugzeiten



Ausgerüstet mit professionellem Gimbal: unterstützt Ilook, GOPRO Hero 3, Sony HDR AS30V



Professionelle DEVO 10 Kanal Fernsteuerung



Go Home Funktion



Intelligenter Flugmodus



Failsafe – Wiederkehr und Landung



Professionelle DEVO F7 Fernsteuerung



5.8GHZ Videobrille (optional)



2.4GHz WIFI HD Videoübertragung (optional)



Unterspannungsschutz

Inhalte

01. Hinweise zur Konformität	1	08. Basis Flug Anweisungen	6
02. Sicherheitsbestimmungen	2	8.1 Hauptkontroll-System Modus	6
03. Definition der Dronen, Orientierung.....	3	8.2 Code Bindung	6
04. Ausrüstung	3	8.3 Motor entsperren/sperrern/ Motordrehung stoppen	6
05. Zusammenbau Hinweise.....	4	8.4 Kompass Kalibration	7
5.1 Propeller Installation	4	09. Fortgeschrittene Funktionen –Spezifikationen	8
5.2 Kompass und Landegestell montieren	4	9.1 Flowchart der GPS Satelliten Signale (Verbindung mit GPS Modul notwendig)	8
06. Brushless Regler und Power Board Anschlüsse	4	9.2 Position halten	8
6.1 Brushless ESC and Brushless motor Connection	4	9.3 Taste Wiederkehr Funktion	8
6.2 Brushless ESC and Power board Connection	4	9.4 Failsafe und Wiederkehr mit sicherer Landung	9
07. Hauptplatine	5	9.5 Unterspannungsschutz	9
7.1 Haupt Controller –Devo-M	5	9.6 Intelligente Orientierung (IOC Flug)	10
7.2 Haupt Controller Devo-M und ESC Regleranschluss	5	10. Fernsteuerungseinstellungen	11
7.3 Empfänger RX703A	5	10.1 DEVO 10 Einstellungen.....	11
7.4 Haupt Board installationsanforderungen	5	10.2 DEVO F7 Einstellungen	13
		10.3 DEVO 7 Einstellungen	15
		11. GA005 Ladegerät Anleitung	17
		11.1 Parameter des Ladegerätes	17
		11.2 Features des Ladegerätes	17
		11.3 Instruktion des Ladegerätes	17
		11.4 Betriebsschritte	18
		12. Schritte zum Fliegen	19
		13. Überflug	19

Hinweise zur Konformität

Dieses Modell wurde nach dem derzeit aktuellen Stand der Technik gefertigt. Das Produkt erfüllt die Anforderungen der geltenden europäischen und nationalen Richtlinien. Die CE-Konformität wurde nachgewiesen. Die Firma AMEWI Trade e.K. erklärt hiermit, dass dieses Produkt den grundlegenden Anforderungen und den übrigen einschlägigen Bestimmungen der Richtlinie R&TTE 2014/53/EU entspricht. Das Produkt ist konform nach den Richtlinien der R&TTE.

Die entsprechenden Erklärungen und Unterlagen sind beim Hersteller hinterlegt und können dort angefragt und bezogen werden.

AMEWI Trade e.K., Nikolaus-Otto -Str. 6, 33178 Borcheln, Fax: +49 5251/288965-19, Email: info@amewi.com, www.amewi.com.

Weitere Fragen zum Produkt und zur Konformität richten Sie bitte an:

AMEWI Trade e.K., Nikolaus-Otto -Str. 6, 33178 Borcheln, Fax: +49 (0)5251 / 288965-19, Email: info@amewi.com.



Sicherheits- und Gefahrenhinweise



Achtung! Bei Schäden, die durch Nichtbeachten dieser Bedienungsanleitung verursacht werden, erlischt der Anspruch auf Gewährleistung! Für Folgeschäden übernehmen wir keine Haftung! Bei Sach- oder Personenschäden, die durch unsachgemäße Handhabung oder Nichtbeachten der Sicherheitshinweise verursacht werden, übernehmen wir keine Haftung!

Achtung! Aus Sicherheits- und Zulassungsgründen (CE) ist das eigenmächtige Umbauen und/oder Verändern des Gerätes nicht gestattet. Zerlegen Sie es das Modell nicht.

Achtung! Kleinteile. Ersticken- oder Verletzungsgefahr durch Kleinteile.

Achtung! Das Produkt ist kein Spielzeug und nicht für Personen unter 14 Jahren geeignet!

Das Produkt darf nicht feucht oder nass werden.



Das Fahrzeug darf nur auf glatten, ebenen und sauberen Flächen verwendet werden.

Durch Herunterfallen aus bereits geringer Höhe wird das Produkt beschädigt.

Der gleichzeitige Betrieb von Fahrzeugen der gleichen Send-/Empfangsfrequenz ist nicht möglich, da sich diese gegenseitig beeinflussen.

Hinweise zu Batterien / Hinweise zur Batterieentsorgung



Achtung! Batterien / Akkus gehören nicht in Kinderhände.

Ein Wechsel der Batterien oder Akkus ist nur durch einen Erwachsenen durchzuführen. Niemals wiederaufladbare Akkus mit Trockenbatterien mischen. Niemals volle mit halbleeren Akkus/Batterien mischen. Niemals Akkus verschiedener Kapazität mischen. Versuchen Sie niemals Trockenbatterien zu laden. Achten Sie auf die richtige Polarität. Defekte Akkus/Batterien sollten ordnungsgemäß (Sondermüll) entsorgt werden. Den Ladevorgang niemals unbeaufsichtigt durchführen. Bei Fragen zur Ladezeit lesen Sie die Bedienungsanleitung oder wenden Sie sich an den Hersteller.

Entsorgungshinweise



Die Firma AMEWI ist unter der WEEE Reg. Nr. DE93834722 bei der Stiftung EAR angemeldet und recycelt alle gebrauchten elektronischen Bauteile ordnungsgemäß. Elektrische und elektronische Geräte dürfen nicht in den Hausmüll! Entsorgen Sie das Produkt am Ende seiner Lebensdauer gemäß den geltenden gesetzlichen Vorschriften. Sie als Endverbraucher sind gesetzlich (Batterieverordnung) zur Rückgabe aller gebrauchten Batterien und Akkus verpflichtet, eine Entsorgung über den Hausmüll ist untersagt!

Schadstoffhaltige Batterien/Akkus sind mit nebenstehenden Symbolen gekennzeichnet, die auf das Verbot der Entsorgung über den Hausmüll hinweisen. Die zusätzlichen Bezeichnungen für das ausschlaggebende Schwermetall sind: Cd=Cadmium, Hg=Quecksilber, Pb=Blei (Bezeichnung steht auf Batterie/Akku z.B. unter den links abgebildeten Mülltonnen-Symbolen).



Durch die RoHS Kennzeichnung bestätigt der Hersteller, dass alle Grenzwerte bei der Herstellung beachtet wurden.



Mit dem Recyclingsymbol gekennzeichneten Batterien können Sie in jedem Altbatterie-Sammelbehälter (bei den meisten Supermärkten an der Kasse) entsorgen. Sie dürfen nicht in den Rest- bzw. Hausmüll.



Die Firma AMEWI Trade e.K. beteiligt sich am Dualen System für Verkaufsverpackungen über die Firma Landbell AG. Die verwendeten Verpackungen werden von Partner-Unternehmen (Entsorgern) bei den privaten Endverbrauchern (Haushalten, „Gelber Sack“, „Gelbe Tonne“) abgeholt, sortiert und ordnungsgemäß verwertet. Die Teilnahme an einem Dualen System trägt zur CO₂-Einsparung teil.

SICHERHEITSBESTIMMUNGEN

GEHEN SIE KEIN RISIKO EIN

Ihre eigene Sicherheit und die Ihres Umfeldes liegt alleine in Ihrem verantwortungsbewussten Umgang mit dem RC Car Modell. Vergewissern sie bei Ihrer Versicherung, ob Sie beim Ausüben des Modellbau Hobbys versichert sind.

HABEN SIE GEDULD

Bedenken Sie, das die Bedienung von funkferngesteuerten Modellfahrzeugen schrittweise erlernt werden muss. Der unsachgemäße Betrieb kann schwerwiegende Personen- und Sachschäden verursachen.

VOR DEM STARTEN

Überprüfen Sie zuerst alle Schraubverbindungen und Radmutter. Stellen Sie sicher, dass sowohl Sender- als auch der Fahrakku voll geladen sind.

1. Beide Fernsteuerhebel in Neutralstellung, 2. Fernsteuersender und 3. Empfänger einschalten.

Lesen Sie vor dem Einsatz Ihres Modells unbedingt die Sicherheitshinweise genau durch. Halten Sie sich stets an die in den Anleitungen empfohlenen Vorgehensweisen.

Der Betrieb und Wartung erfordert technisches Verständnis, handwerkliche Sorgfalt und sicherheitsbewusstes Verhalten.

Da Hersteller und Verkäufer keinen Einfluss auf den ordnungsgemäßen Betrieb und Wartung der Modelle haben, wird ausdrücklich auf diese Gefahren hingewiesen und jegliche Haftung ausgeschlossen.

Alle sich bewegenden Teile stellen eine ständige Verletzungsgefahr dar.

Beachten Sie, dass Motoren, Regler im Betrieb hohe Temperaturen erreichen können. Vermeiden Sie unbedingt eine Berührung solcher Teile. Achten Sie ebenfalls darauf, dass keine sonstigen Gegenstände mit sich drehenden Teilen in Berührung kommen!

Beachten Sie die Hinweise der Akkuhersteller.

Über- oder Falschladungen können zur Explosion der Akkus führen. Achten Sie auf richtige Polung.

Schützen Sie Ihre Geräte vor Staub, Schmutz und Feuchtigkeit.

Setzen Sie die Geräte keiner übermäßigen Hitze, Kälte oder Vibrationen aus.

Benutzen Sie nur empfohlene Ladegeräte und laden Sie Ihre Akkus nur bis zur angegebenen Ladezeit. Ladekontrolle beachten.

Überprüfen Sie Ihre Geräte stets auf Beschädigungen und erneuern Sie Defekte mit Original-Ersatzteilen.

Beschädigte oder nass gewordene Geräte, selbst wenn sie wieder trocken sind, nicht mehr verwenden!

Entweder im AMEWI Service überprüfen lassen oder ersetzen. Ihr Fachhändler vor Ort hilft Ihnen auch bestimmt weiter.

Es dürfen nur die von uns empfohlenen Komponenten und Zubehörteile eingesetzt werden. An den Fernsteueranlagen dürfen keinerlei Veränderungen vorgenommen werden.

Routineprüfungen vor dem Start

- Bevor Sie den Empfänger einschalten vergewissern Sie sich, dass der Gashebel auf Stopp / Leerlauf steht.
- Immer zuerst den Sender, dann den Empfänger einschalten.
- Immer zuerst den Empfänger, dann den Sender ausschalten.
- Führen Sie vor dem Start einen Reichweitentest durch.
- Ist der richtige Modellspeicher ausgewählt?
- Führen Sie einen Funktionstest durch. Prüfen Sie die Laufrichtung und die Ausschläge der Lenkung am Modell sowie die Vorwärts / Rückwärts und Stoppfunktion.
- Ist der Ladezustand der Akkus ausreichend?
- Im Zweifel Modell niemals starten!

HAFTUNGSAUSSCHLUSS

Sowohl die Einhaltung der Montage- und Betriebsanleitung als auch die Bedingungen und Methoden bei Installation, Betrieb, Verwendung und Wartung der Modellbaukomponenten können von AMEWI nicht überwacht werden.

Daher übernehmen wir keinerlei Haftung für Verluste, Schäden oder Kosten, die sich aus fehlerhafter Verwendung und Betrieb ergeben oder in irgendeiner Weise damit zusammenhängen.

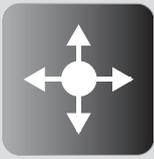
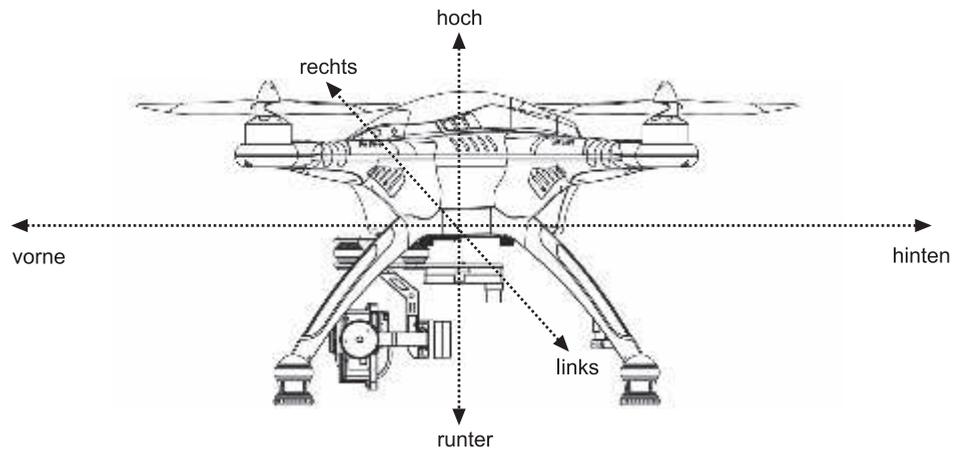
Soweit gesetzlich zulässig ist die Verpflichtung zur Schadenersatzleistung, gleich aus welchen Rechtsgründen, auf den Rechnungswert der an dem schadensstiftenden Ereignis unmittelbar beteiligten AMEWI-Produkten begrenzt.

Dies gilt nicht, soweit nach zwingenden gesetzlichen Vorschriften wegen Vorsatzes oder grober Fahrlässigkeit unbeschränkt gehaftet werden muss.

Wir definieren die Orientierung eines Flugobjektes um in den nachfolgenden Beschreibungen keine Verwirrung zu erzeugen.

Also schaut das Heck zum Piloten und der Kopf nach vorne. Die linke Hand des Piloten ist die linke Seite des Flugobjektes und die rechte Seite die rechte Hand des Piloten.

Die Richtung in der der Rumpf des Flugobjektes sich hoch und runter (Richt. Landekufen) bewegt.



03

Drohnen Orientierung



04

Ausstattung



▲ QR X350PRO



▲ Fernsteuerung (Optional)



▲ Li-Po Akku (Optional)



▲ Ladegerät (Optional)



▲ iLook Kamera (Optional)



▲ Hauptproporen



▲ Benutzerhandbuch (ENG/D)

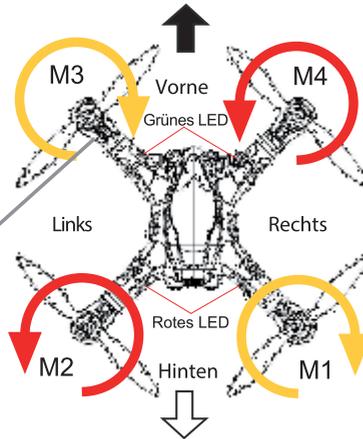
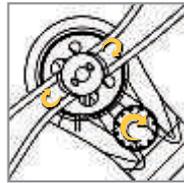


▲ Werkzeugsatz

Der QR X350 Pro ist ein neues Komplettmodell, speziell designed für Walkera Fans. Alles Tests sind von Werk aus gemacht, so dass nur noch ein simples Setup durchgeführt werden muss bevor man flugbereit ist.

5.1 Propeller Installation

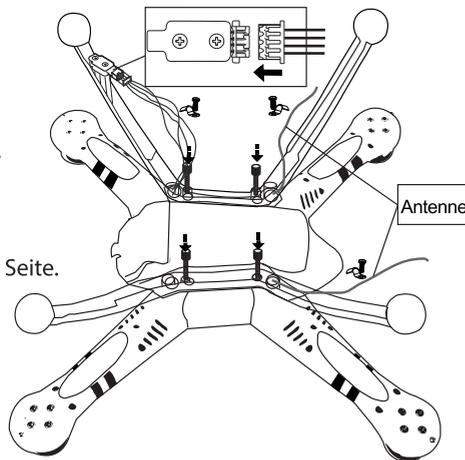
- (1) Nehmen Sie die Drohne und die Propeller heraus.
- (2) Wenn Sie die Propeller installieren muss die Markierung mit dem Pfeil auf dem Propeller mit der Richtung des Pfeiles auf dem Arm übereinstimmen.
- (3) Ziehen Sie die Mutter(Kappe) fest. –Schraubensicherung wird nicht empfohlen.



5.2 Kompass und Landegestell Installation

Bitte installieren Sie das Landegestell, schließen das Kompass-Modul an und kalibrieren dies.

- (1) bereiten Sie die Drohne und das Landegestell vor
- (2) installieren Sie zuerst das Landegestell mit dem Kompass auf der rechten Seite der Drohne, die Kabel führen Sie durch das Loch des Landegestells, schrauben das Gestell mit den Schrauben fest und schließen den Kompass an.
3. Installieren Sie das Fahrwerk auf der gegenüberliegenden Seite. Antenne und Kabel befestigen Sie bitte mit weißem Klebeband separat.



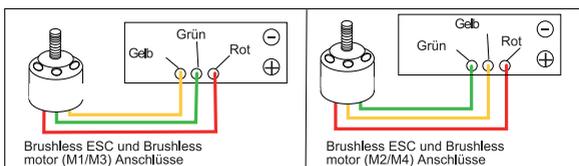
6.1 Regler und Motor Anschlüsse

M1/M3 brushless Motoren rotieren im Uhrzeigersinn, bitte folgen Sie dem Schema die Kabel mit gelb, grün, rot von außen nach innen anzuschließen.

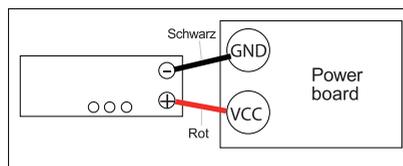
M2/M4 brushless Motoren rotieren entgegengesetzt zum Uhrzeigersinn, bitte folgen Sie dem Schema die Kabel mit grün, gelb und rot von außen nach innen anzuschließen.

6.2 Brushless Motoren und Power Board Anschlüsse

Schließen Sie VCC mit dem Roten Kabel an, GND mit dem schwarzen Kabel (Abb. 6.2)



6.1 Brushless ESC und Brushless Motor Anschlüsse



6.2 Brushless ESC und Power board Anschlüsse



05

Zusammenbauhinweise



06

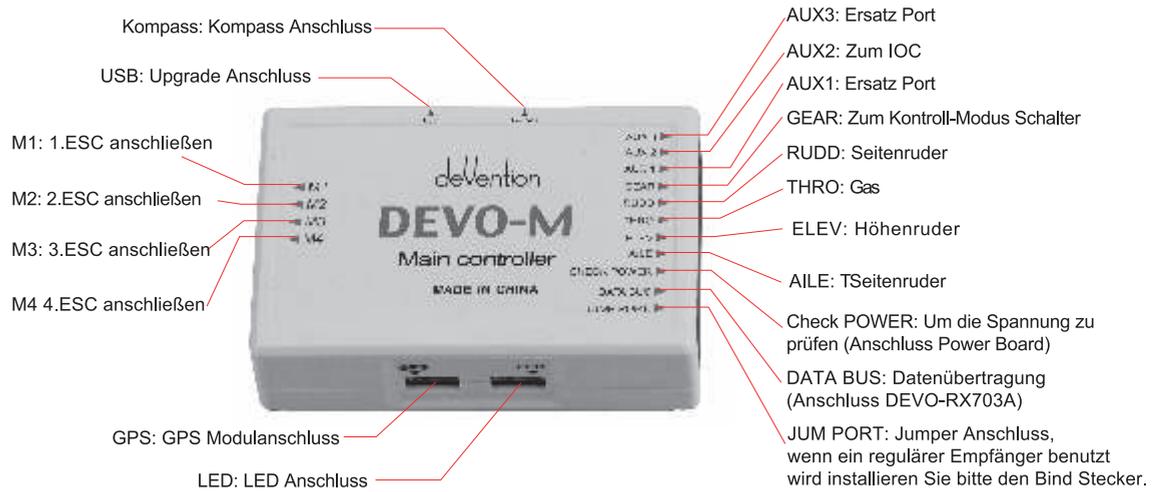
Brushless ESC/
Brushless Motor/
Power Board
Anschlüsse



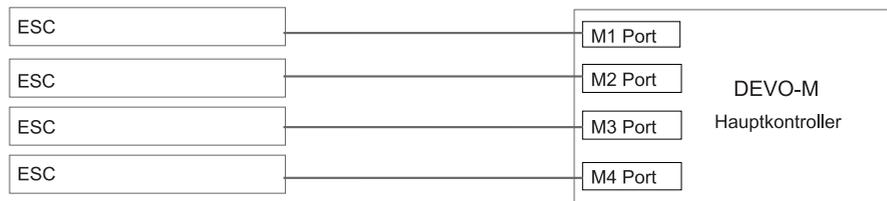
07

Hauptkontrolller

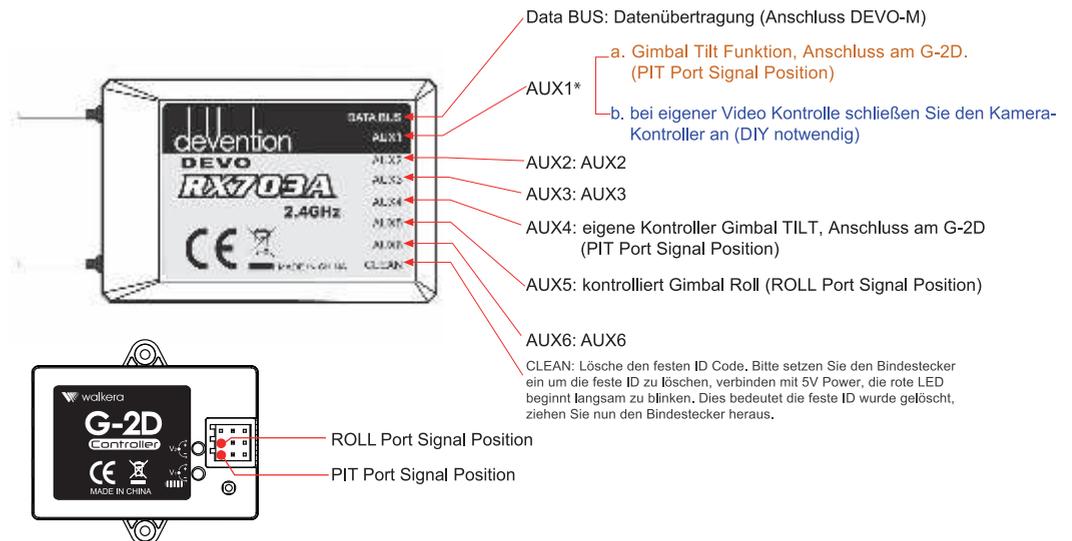
7.1 Hauptkontrolller: DEVO-M



7.2 Hauptkontrolller Board und Brushless Regler Anschlussdiagramm



7.3 Empfänger RX703A



7.4 Hauptkontroll-Board Installationsanforderungen

- (1) Das Label zeigt nach oben in der Drohne.
- (2) Die Seite mit dem ESC Anschluss zeigt nach vorne in der Drohne.
- (3) Horizontal zur Drohne positionieren.
- (4) Installieren Sie das Board im Schwerpunkt und achten darauf, dass alle Anschlüsse frei zugänglich sind.

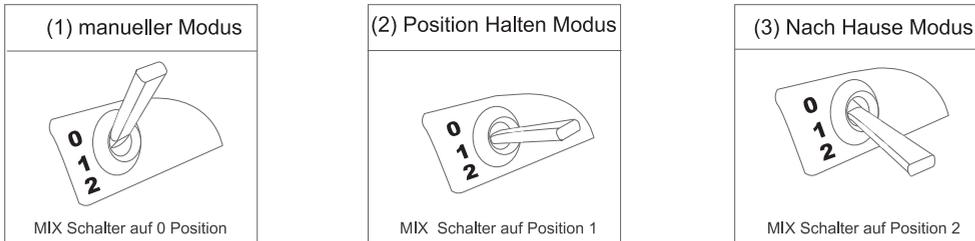
8.1 Hauptkontrolle –System Kontroll-Modus

8.1.1 Kontroll-Modus Klassifizierung

Es Gibt 3 Modi in Bezug auf die Schalterposition: Manueller Modus\ Position halten Modus\ Nach Hause Modus.

8.1.2 Modi Schalter Einstellungen (Die Werkseinstellung ist RTF, Werkseinstellungen benutzen den MIX Schalter, bitte schauen Sie diesbezüglich Fernsteuerungsausgabe Ausgänge.

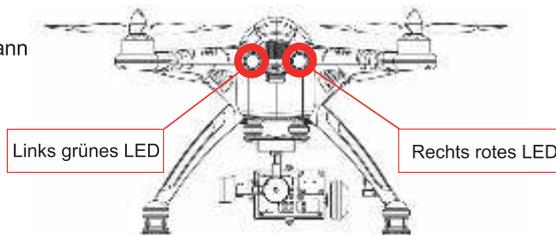
Bitte wählen Sie einen 3 Positionen Schalter um die Modis zu schalten bevor Sie fliegen.



8.2 Code Bindung

Bitte folgen Sie der Regel „Erst die Fernsteuerung, dann das Modell einschalten“.

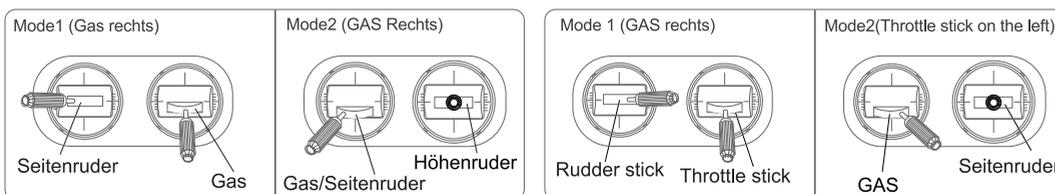
Verbinden Sie den Akku mit der Drohne und schalten innerhalb von 10 Sekunden die Fernsteuerung an. Die Bindung war erfolgreich sobald die Grüne LED schnell blinkt und danach ausgeht.



8.3 Motoren entsperren/sperrn/die Drehung beenden

8.3.1 Motoren entsperren

Sobald verbunden, bewegen Sie den Gasknüppel in die unterste Position und die Gastrimmung auf neutral. Dann bewegen Sie den Seitenruderknüppel ganz nach links und die Grüne LED wird dauerhaft grün leuchten. Die Motoren sind nun entsperrt. Wird Gas gegeben, bewegen sich die Motoren. (Die Motoren können nur im manuellen Modus entriegelt werden).



8.3.1 Motoren entsperren

8.3.2 Motoren sperrn

8.3.2 Motoren sperrn

Bewegen Sie den Gasknüppel auf die unterste Position , den Seitenruderknüppel ganz nach rechts, die Motoren sind entsperrt sobald die grüne LED erlischt. Wenn nun Gas gegeben wird bewegen sich die Motoren nicht. Hinweis: Nach dem Einschalten und Binden sind die Motoren gesperrt.

8.3.3 Motoren anhalten

Wenn Sie den Gasknüppel in die unterste Position bewegen, halten die Motoren an.

8.3.4 Hinweise

- (1) Nach dem entsperren, sperrn sich die Motoren automatisch nach 10 Sekunden Inaktivität.
- (2) Die Werkseinstellung für die Motoren nach erfolgter Bindung ist: gesperrt.



08

Normalflug
Anweisung



08

Normalflug Anweisung

8.4 Kompass Kalibrierung

Nach erfolgreicher Kalibrierung des QRX350 Pro, ist der Betrieb Plug und Play. Unter den Umständen ist es notwendig den Kompass zu kalibrieren:

- (1) Der Erste Flug, oder es benötigt mehr Zeit um das GPS Signal zu erfassen.
- (2) Sobald Sie in einer neuen Umgebung fliegen

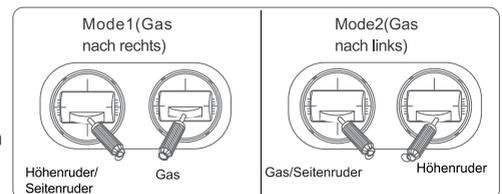
8.4.1 Kompass Kalibrierung

Die Motoren müssen vor der Kalibrierung gesperrt sein, bitte beachten Sie dies.

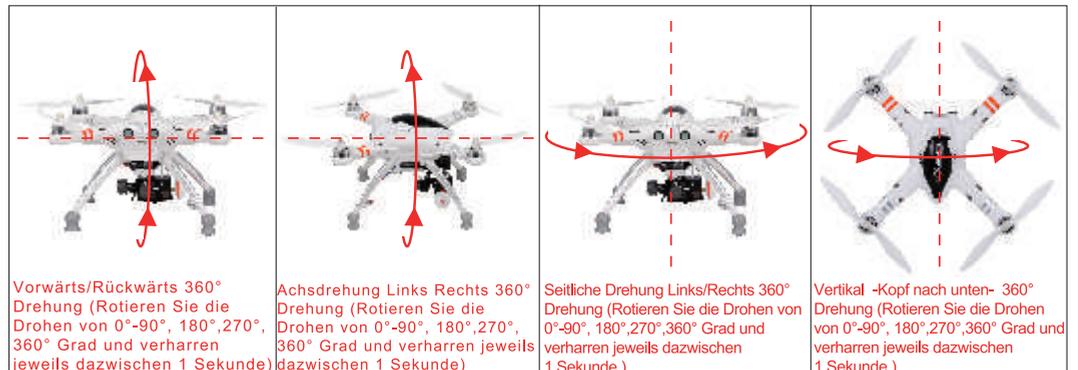
- (1) Stellen Sie die Drohne in eine horizontale Position und sperren die Motoren (Punkt 8.3.2).

- (2) Mode 1: halten Sie den Gasknüppel in der untersten linken Position und bewegen Höhenruder und Seitenruder in die unterste rechte Position, nun befinden Sie sich im Modus Kompass Kalibrierung.

Mode 2: Halten Sie den Gas/Seitenruderknüppel in der untersten Position und bewegen diesen nach rechts, dann drücken Sie den Höhenruderknüppel nach links unten, nun befinden Sie sich im Modus Kompass Kalibrierung.



- (3) Rotieren Sie den QRX350Pro vorwärts/rückwärts, links/rechts, und Drehen diesen um die Achse (bitte folgen Sie den Abbildungen), verharren Sie in der Horizontalen Lage 30 Sekunden, die grüne LED wird schnell blinken und anschließend erlischt –dies bedeutet die Kalibrierung ist beendet.



- (4) Bitte trennen und verbinden Sie den Akku erneut mit der Drohne nach erfolgter Kalibrierung.

- (5) Nach der Kalibrierung, bei dem ersten Start, wird die Drohne in der Luft driften, bitte ignorieren Sie dies, in der Zwischenzeit wird das System eine automatische Kalibrierung durchführen. Nach 3-5 Minuten Flug, landen Sie bitte und verriegeln die Motoren um die Kalibrierungsparameter zu speichern.

8.4.2 Hinweise:

- (1) Bitte halten Sie sich entfernt von Magnetfeldern/Materialien.
- (2) Bitte starten Sie die Kalibrierung erneut, sobald Kreise während des Fluges vorkommen.
- (3) Bitte kalibrieren Sie den Kompass erneut sobald dieser ersetzt wurde oder die Start Position geändert wurde.
- (4) Wird die Kalibrierung permanent gestört, prüfen Sie bitte ob in der Nähe ein starkes magnetisches Feld existiert.
- (5) Nach einem Crash verbinden Sie erneut die Stromzufuhr und kalibrieren den Kompass erneut.

9.1 Das GPS Satelliten Signal Diagramm (GPS Modul Anschluss benötigt)

Als Start Position bezeichnet man die Position bevor dem Aufbruch des Flugkontrollsystems und der Initialisierung und automatischen Prüfung der Position.

GPS Satelliten	<6	6	7	8	9	10	11	12	13
Der rechte grüne Led Status	blinkt nicht	blinkt einmal	blinkt zwei Mal	blinkt drei Mal	blinkt vier Mal	blinkt fünf Mal	blinkt sechs Mal	blinkt sieben mal	blinkt acht Mal

Hinweis: Für einen GPS Flug sollte die rechte grüne LED mindestens 2 Mal blinken.

9.2 Position Halt

9.2.1 Die Konditionen für einen Position Halt

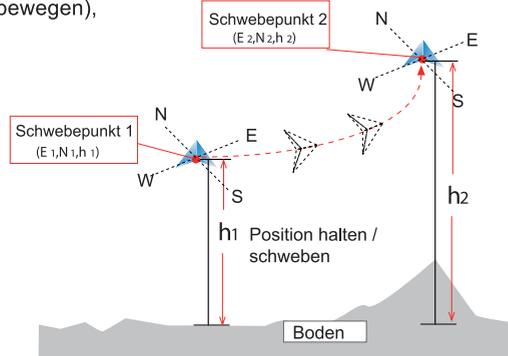
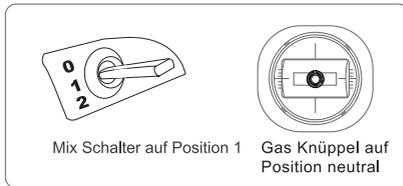
- (1) Die Drohne ist im normalen Flugzustand und die Akkuspannung ist normal.
- (2) GPS Funktion und Signal sind im guten Zustand (rechte grüne LED blinkt mehr als 2 Mal)
- (3) Der Kompass sollte gut kalibriert werden. Alle Trimmungen auf neutraler Position.

Position Halt Einstellung:

Sobald der Mix Schalter auf Position 1 im Flug im Manuellen Modus bewegt wird (keine anderen Knüppel bewegen), geht der QRX350 in den Position Halt Modus.

Bitte lassen Sie in diesem Modus den Gasknüppel in Neutralstellung.

Wird das GPS Signal verloren, geht die Drohne in den Höhenhaltemodus.



9.2.2 Hinweis

- (1) Der Flugstatus kann mit der Fernsteuerung im GPS Position Halte Modus kontrolliert werden. Der Gasknüppel sollte zuerst in Neutralstellung sein, bevor in anderen Positionen gehalten werden soll.
- (2) Starten Sie immer aus dem Manuellen Modus Ihren Flug, schalten in den Position Halt Modus und die Drohne wird stabil schweben, nach der Landung bewegen Sie den Gasknüppel in die unterste Position und die Motoren können automatisch verriegeln. Sie müssen anschließend in den manuellen Modus schalten um die Motoren erneut entriegeln zu können.

9.3 Heimkehr mit einer Taste

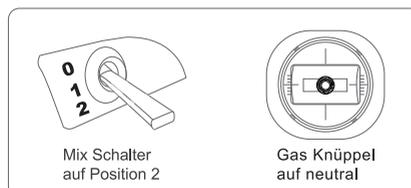
Die Start Position ist die wo der Haupt Controller die Initialisierung und Autoprüfung vor dem Start beendet.

9.3.1 Die notwendigen Konditionen für die Heimkehr mit einer Taste sind:

- (1) Die Drohne ist im normalen Flugzustand und die Akkuspannung ist normal.
- (2) GPS Funktion und Signal sind im guten Zustand (rechte grüne LED blinkt mehr als 2 Mal)
- (3) Der Kompass sollte gut kalibriert werden. Alle Trimmungen auf neutraler Position.

Einstellung für Heimkehr mit einer Taste:

Sobald der Mix Schalter im normalen Flug aus dem Manuellen Modus auf Position 2 geschaltet wird (bewegen Sie keine anderen Knüppel), geht der X350Pro in den Modus Heimkehr mit einer Taste. Bitte belassen Sie den Gasknüppel auf neutral in diesem Modus.



09

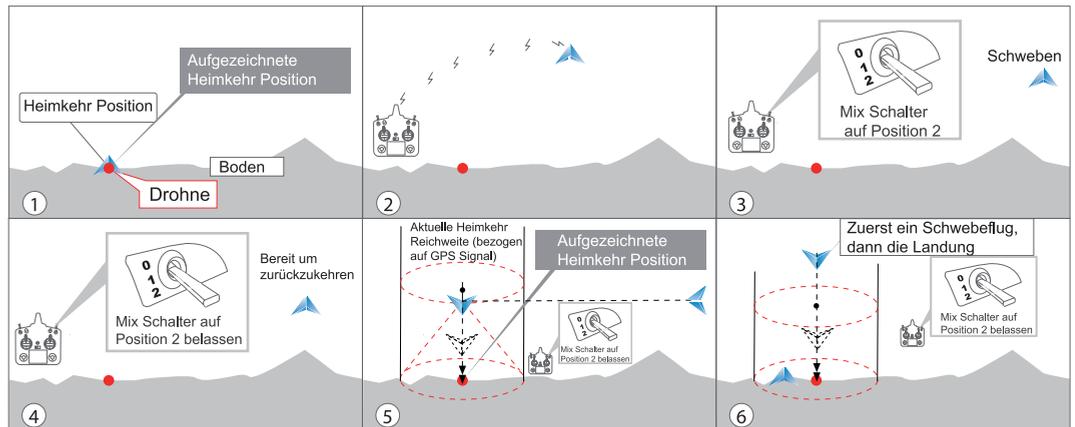
Fortgeschrittene
Funktion
Spezifikation



09

Fortgeschrittene
Funktion
Spezifikation

9.3.2 Das Diagramm des Modus Heimkehr mit einer Taste



9.3.3 Hinweise

- (1) Bitte benutzen Sie den manuellen Modus um den Flug zu beginnen, schalten danach in den Heimkehr Modus. Nach der Landung bewegen Sie den Gasknüppel in die unterste Position und die Motoren können automatisch verriegeln. Sie müssen anschließend in den manuellen Modus schalten um die Motoren erneut entriegeln zu können.
- (2) Um einen sicheren Betrieb zu gewährleisten, stellen Sie sicher dass die Start Position vor dem Abheben eingelesen wurde.
- (3) Zur Heimkehr wird die Drohne eine grade Linie zwischen IST Punkt und START Punkt fliegen.
- (4) Die Drohne könnte bei Windigen Verhältnissen oder Hindernissen festsitzen.
- (5) Ist das GPS Signal schlecht, oder fällt ganz aus, funktioniert das Failsafe nicht und die Drohne kann nicht zurückkehren.

9.4 Failsafe Heimkehr und Landung

Dies ist eine Sicherheitsfunktion, welche einen Verlust der Drohne durch Signalverlust/Kontrollverlust verhindert. Wird das Signal verloren schaltet die Drohne in den Failsafe und kehrt automatisch zurück.

9.5 Unterspannungsschutz

Der Unterspannungsschutz verhindert einen Crash der Drohne bei einer zu niedrigen Akkuspannung. Ist die Akkuspannung zu gering, wird die linke grüne LED langsam blinken und die Drohne langsam absteigen.

9.6 Intelligenter Orientierungsmodus (IOC)

9.6. Stellen Sie vor IOC Benutzung folgendes sicher:

- (1) Die Drohne befindet sich im Normalzustand und der Akku ist vollgeladen
- (2) Bitte stellen Sie sicher dass Sie den normalen Flug beherrschen bevor Sie diese Funktion benutzen. Die Drohne kann durch Höhenruder einfach zurück geflogen werden sobald die Funktion aktiviert wurde.

9.6.2 IOC Definition

Im IOC Modus wird die Vorwärts Richtung des Quadrocopter durch Höhenruder gesteuert und nur durch die originale Bindungsposition/Initialisierungsposition vorgegeben.

Hinweis:

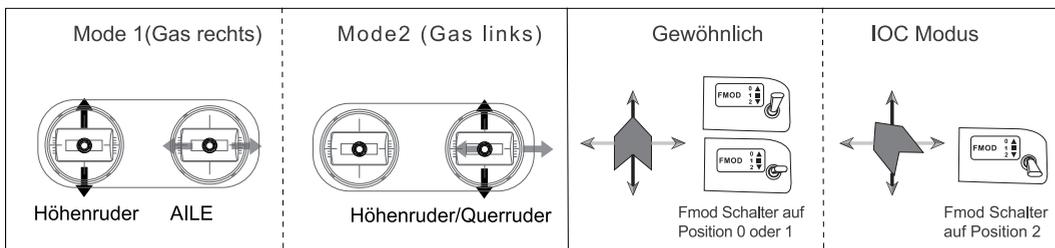
- (1) Im manuellen Modus, ist die Flugrichtung in die der Kopf zeigt.
- (2) Im IOC Modus ist die Flugrichtung dieselbe wie die Bindungsposition/Initialisierungsposition.

9.6.3 IOC Einstellung

Schalten Sie den Fmod Schalter auf Position 2, der Quadrocopter befindet sich nun im IOC Modus und kann durch Höhenruder kontrolliert werden. (Werksmäßig ist in der RTF Version der Fmod Schalter belegt, um einen anderen Schalter zu belegen, gehen Sie bitte wie in den Fernsteuerungseinstellungen beschrieben vor.

Hinweis:

- (1) Der Quadrocopter befindet sich im manuellen Modus wenn der Fmod Schalter sich auf Position 0 oder 1 befindet.
- (2) Der Quadrocopter befindet sich im IOC Modus wenn der Fmod Schalter sich auf Position 2 befindet.



Grafische Beschreibung  Vorwärts Richtung  Richtung der Nase

9.6.4 Achtung

- (1) Bitte machen Sie keinen Flug nachdem Sie IOC aktiviert haben.
- (2) Sofern Sie einen normalen Flug machen beenden Sie den IOC Modus.



09

Fortgeschrittene
Funktion
Spezifikation

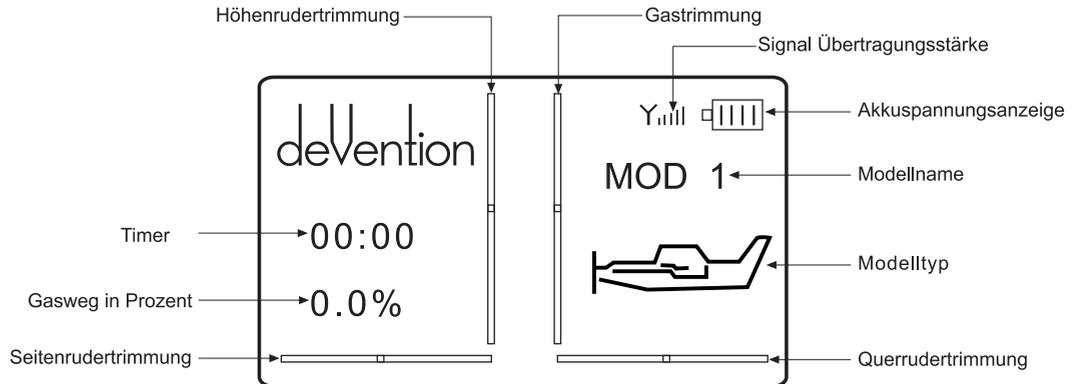


10

Fernsteuerung Einstellungen

10.1 Devo-10 Einstellungen

10.1.1 Startbildschirm



10.1.2 Typauswahl

Drücken Sie ENT um ins Hauptmenü zu gelangen und UP oder DN um das Modellmenü auszuwählen, ENT um in das Modellmenü zu gelangen. Drücken Sie UP oder DN um Type Select auszuwählen und ENT um in die Einstellungen zu gelangen. Drücken Sie R/L um das Symbol des Modelltyps auszuwählen und ENT um dies zu bestätigen.

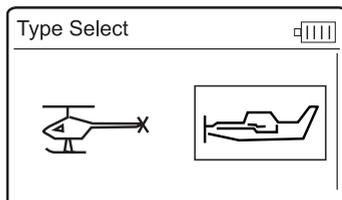
EXT zum verlassen drücken.

10.1.3 Modellauswahl

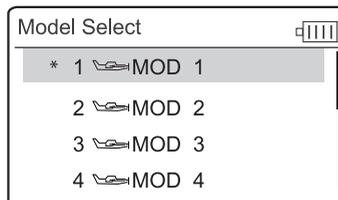
Drücken Sie UP oder DN das Modellmenü auszuwählen, ENT um in die Einstellungen zu gelangen, UP/DN um MOD 1 auszuwählen, ENT zum Bestätigen und EXT um in das Modellmenü zurückzukehren.

10.1.4 Modellname

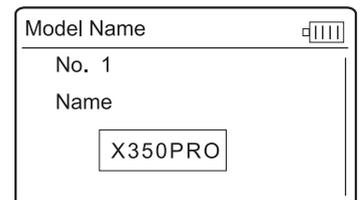
Drücken Sie UP oder DN das Modellmenü auszuwählen, ENT um in die Einstellungen zu gelangen, UP/DN um die Zeichen auszuwählen, R/L um die Zeichen auf X350PRO zu ändern. ENT zum Bestätigen und EXT um in das Modellmenü zurückzukehren.



10.1.2 Typauswahl



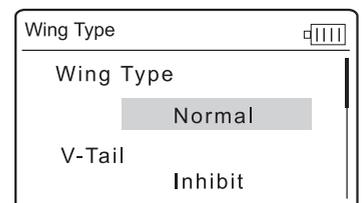
10.1.3 Modellauswahl



10.1.4 Modellname

10.1.5 Flächentyp

Drücken Sie UP oder DN um Flächentyp im Modellmenü auszuwählen, ENT um in die Einstellungen zu gelangen, UP/DN WING TYPE auszuwählen, R/L um „normal“ zu wählen. ENT zum Bestätigen und EXT um in das Modellmenü zurückzukehren.

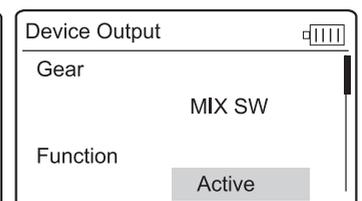
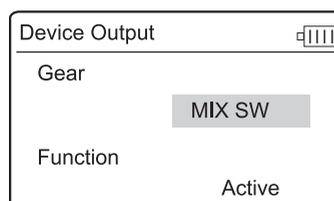


10.1.6 Gerät Ausgabe

Drücken Sie UP oder DN um Device Output im Modellmenü auszuwählen, ENT um in die Einstellungen zu gelangen.

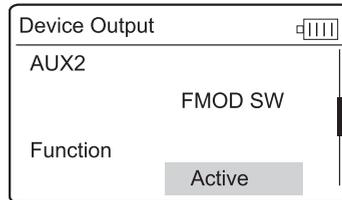
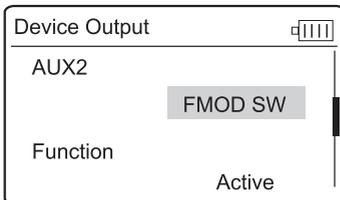
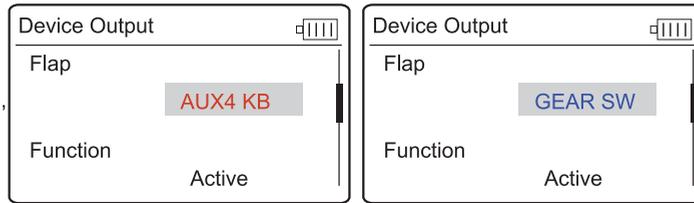
(1) Gear Einstellungen

Drücken Sie UP oder DN um „Gear“ Einstellungen zu öffnen, R/L um „MIX SW“ auszuwählen, UP/DN um „Function“ Einstellung auszuwählen, R/L um „active“ auszuwählen.



(2) Klappen Einstellungen

Drücken Sie UP/DN um „Function“ Einstellung unter Flap auszuwählen, R/L um „active“ auszuwählen, UP/DN um „Flap“ Einstellungen auszuwählen, R/L um „AUX4 KB“ für die serienmäßige Gimbal TILT Kontrolle auszuwählen. Für die Videokontrolle wählen Sie „GEAR SW“ aus.

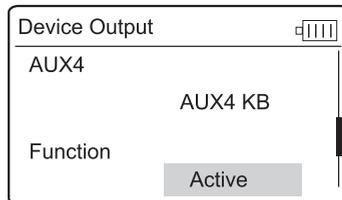
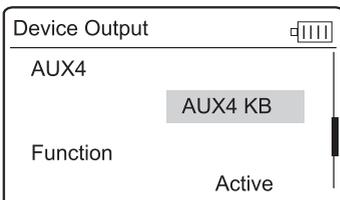
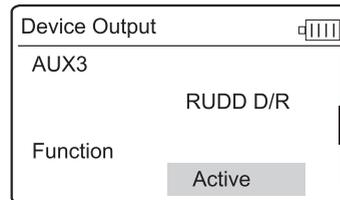
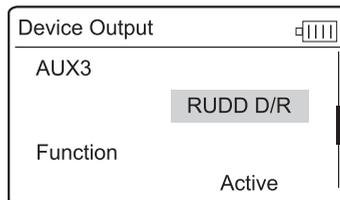


(3) AUX2 Einstellung

Drücken Sie UP/DN um AUX2 Einstellung auszuwählen, R/L um „FMOD SW“ auszuwählen. Drücken Sie UP/DN um „Function“ auszuwählen, R/L um „active“ auszuwählen.

(4) AUX3 Einstellung

Drücken Sie UP/DN um „AUX3“ Einstellung auszuwählen, R/L um „RUDD D/R“ auszuwählen, UP/DN um „Function“ Einstellung auszuwählen, R/L um „active“ auszuwählen.

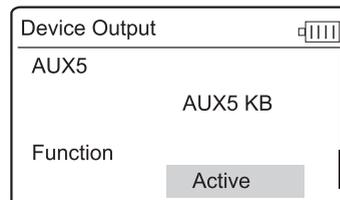
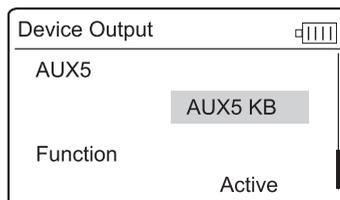


(5) AUX4 Einstellung

Drücken Sie UP/DN um „AUX4“ Einstellung auszuwählen, R/L um „AUX4 KB“ auszuwählen, UP/DN um „Function“ Einstellung auszuwählen, R/L um „active“ auszuwählen.

(6) AUX5 Einstellung

Drücken Sie UP/DN um „AUX5“ Einstellung auszuwählen, R/L um „AUX 5 KB“ auszuwählen, UP/DN um „Function“ Einstellung auszuwählen, R/L um „active“ auszuwählen.

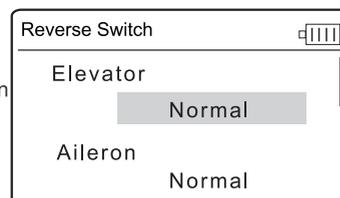


ENT zum Bestätigen und EXT um in das Modellmenü zurückzukehren.

10.1.7 Wegumkehr

Drücken Sie UP/DN um das Funktionsmenü im Hauptmenü auszuwählen, UP/DN um „Reverse Switch“ auszuwählen und ENT um in die Einstellungen zu gelangen.

Drücken Sie UP/DN um den Kanal (channel) auszuwählen, R/L um den Status zwischen normal und umgekehrt zu ändern, ENT zum Bestätigen und EXT zum verlassen.



Kanal	Höhenruder	Quer- ruder	GAS	Seiten- ruder	Gear	Flap	AUX2	AUX3	AUX4	AUX5
Status	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal



10

Fernsteuerung
Einstellungen

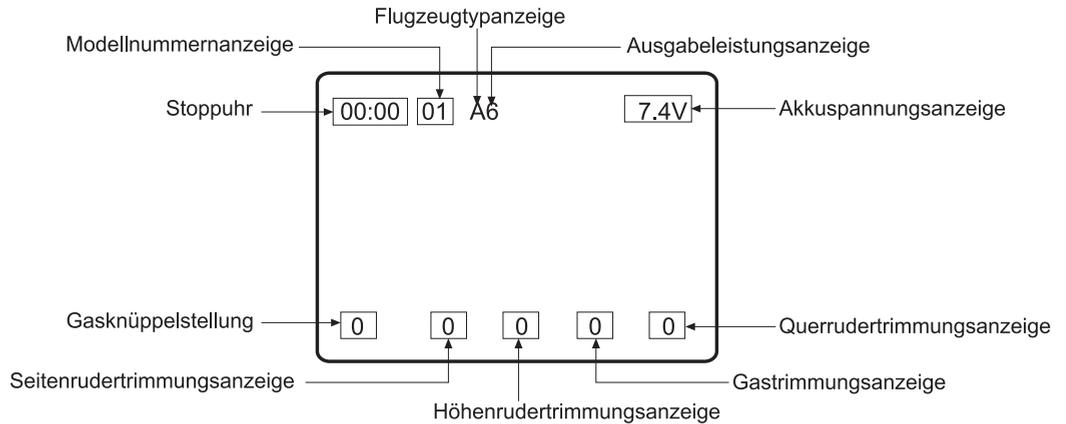


10

Fernsteuerung Einstellungen

10.2 Devo F7 Einstellungen

10.2.1 Hauptbildschirm



10.2.2 Typauswahl

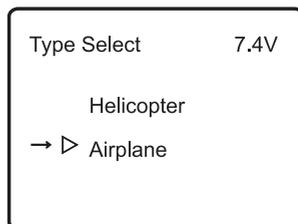
Drücken Sie ENT um in das Hauptmenü zu gelangen, UP/DN um den Cursor auf Modellmenü zu bewegen, ENT um in das Modellmenü zu gelangen, UP/DN um „Type Select“ auszuwählen, ENT um in die Einstellungen zu gelangen, UP/DN um „Airplane Option“ auszuwählen, ENT um zu bestätigen, EXT um in das Modellmenü zurückzukehren.

10.2.3 Modellauswahl

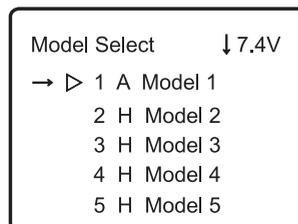
Im Modellmenü drücken Sie UP/DN um den Cursor auf Modellauswahl zu bewegen, ENT um in das Modellauswahl zu gelangen, UP/DN um das entsprechende Modell auszuwählen, ENT um zu bestätigen, EXT um in das Modellmenü zurückzukehren.

10.2.4 Modellname

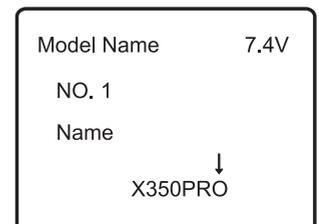
Im Modellmenü drücken Sie UP/DN um den Cursor auf Modellname zu bewegen, ENT um in das Modellnamenseinstellungen zu gelangen, UP/DN um die entsprechenden Zeichen auszuwählen, R/L um diese auf X350PRO zu ändern, ENT um zu bestätigen, EXT um in das Modellmenü zurückzukehren.



10.2.2 Typauswahl



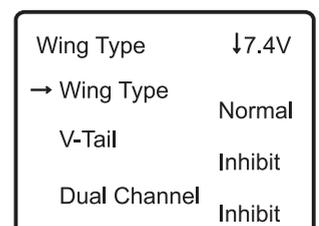
10.2.3 Modellauswahl



10.2.4 Modellname

10.2.5 Flächentyp

Im Modellmenü drücken Sie UP/DN um „Wing Type“ auszuwählen, ENT um in die Einstellungen zu gelangen, UP/DN um „WING TYPE“ Option auszuwählen, R/L um normal zu wählen, ENT um zu bestätigen, EXT um in das Modellmenü zurückzukehren.



10.2.5 Flächentyp

10.2.6 Kanalausgabe

Im Modellmenü drücken Sie UP/DN um „Device Output“ auszuwählen, ENT um in die Einstellungen zu gelangen.

Device Output	7.4V
Gear	→ MIX SW Active
Flap	AUX2 KB Active
AUX2	FMOD SW Active

Device Output	7.4V
Gear	→ Active
Flap	AUX2 KB Active
AUX2	FMOD SW Active

(1) GEAR Einstellungen:

Drücken Sie UP/DN um „Gear Option“ auszuwählen, R/L um „MIX SW“ auszuwählen, UP/DN um „Function Setting“ auszuwählen, nachdem der Schalter gewählt wurde wählen Sie R/L um den Status auf aktiv zu setzen.

(2) Klappeneinstellung:

Drücken Sie UP/DN um „FLAP“ auszuwählen und in die Funktionseinstellungen zu gelangen, R/L um „active“ auszuwählen, UP/DN um „Flap Switch selection“ auszuwählen:
 (1) Drücken Sie R/L um „AUX 2 KB“ als die serienmäßige Gimbal Tilt Kontrolle zu wählen.
 (2) Drücken Sie R/L um „GEAR SW“ als die serienmäßige Videokontrolle auszuwählen.

Device Output	7.4V
Gear	MIX SW Active
Flap	→ AUX2 KB Active
AUX2	FMOD SW Active

Device Output	7.4V
Gear	MIX SW Active
Flap	→ GEAR SW Active
AUX2	FMOD SW Active

Device Output	7.4V
Gear	MIX SW Active
Flap	AUX2 KB Active
AUX2	→ FMOD SW Active

Device Output	7.4V
Gear	MIX SW Active
Flap	AUX2 KB Active
AUX2	→ FMOD SW Active

(3) AUX2 Einstellungen:

Drücken Sie UP/DN um „AUX2 option“ auszuwählen, R/L um „FMOD SW“ auszuwählen, UP/DN um „Function setting“ auszuwählen, nachdem Sie den Schalter gewählt haben, drücken Sie R/L um „active“ zu wählen, ENT zum Bestätigen und EXT um das Menü zu verlassen.

10.2.7 Wegumkehr

Drücken Sie ENT im Hauptmenü, UP/DN um „Function Menu“ auszuwählen, ENT um in dies zu gelangen, UP/DN um „Reverse Switch“ auszuwählen, ENT um in die Einstellungen zu gelangen, UP/DN um die gewünschte Option auszuwählen, R/L um den Status von normal auf umgekehrt zu ändern. Drücken Sie ENT zum Bestätigen und EXT zum Verlassen.

Reverse Switch	↓ 7.4V
→ Elevator	Normal
Aileron	Normal
Throttle	Normal
Rudder	Normal
Gear	Normal

Reverse Switch	↑ 7.4V
→ Flap	Normal
AUX2	Normal

10.2.8 Videoauswahl

Drücken Sie ENT im Hauptmenü, UP/DN um das Systemmenü auszuwählen, ENT um in das Systemmenü zu gelangen, UP/DN um „Video Select“ auszuwählen, R/L um den Status auf aktiv zu setzen, DN um „Channel item“ auszuwählen, R/L um die Nummern zwischen 1-8 zu wechseln. Mit der Ilook Kamera können 1-8 Kanäle für die Bildübertragung genutzt werden. Drücken Sie ENT zum Bestätigen und EXT zum Verlassen.

Video Select	7.4V
→ Status	Active
Channel	1/8

Video Select	7.4V
Status	Active
→ Channel	1/8



10

Fernsteuerung Einstellungen

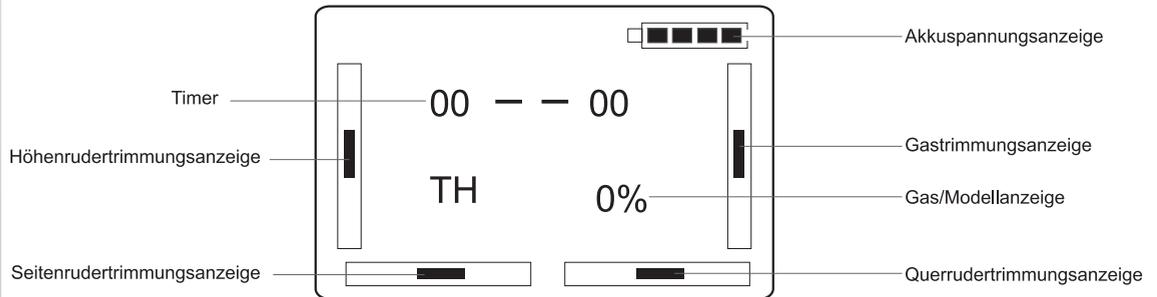


10

Fernsteuerung Einstellungen

10.3 Devo 7 Einstellungen

10.3.1 Hauptbildschirm

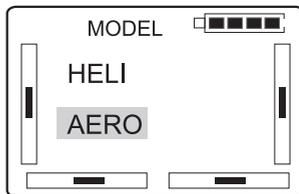


10.3.2 Modelltyp (TYPE)

Drücken Sie ENT um in das Hauptmenü zu gelangen, UP/DN bis „Model“ zu blinken beginnt, dann ENT um in das Modellmenü zu gelangen, UP/DN bis „Type“ anfängt zu blinken, ENT um zwischen Helikopter und Flugzeugtypen zu wählen, R/L um „AERO“ auszuwählen, ENT zum Bestätigen und EXT um zum vorherigen Menü zurückzukehren

10.3.3 Modelltyp (SELEC)

Drücken Sie UP/DN im Modellmenü bis „SELEC“ anfängt zu blinken, ENT und die Optionen werden angezeigt, UP/DN um MOD1 zu wählen, ENT zum Bestätigen und EXT um zum vorherigen Menü zurückzukehren.



10.3.2 Modelltyp (TYPE)



10.3.3 Modellauswahl (SELEC)



10.3.4 . Modellname (NAME)

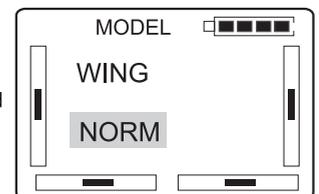
10.3.4 . Modellname (NAME)

Drücken Sie ENT um in das Modellmenü zu gelangen und UP/DN bis „Name“ anfängt zu blinken, dann drücken Sie ENT um die Model Seriennummer und Namenseinstellungen zu ändern. Drücken Sie UP/DN um die Zeichen oder Nummern zu ändern, R/L um auf X350P zu ändern, ENT zum Bestätigen und EXT um zum vorherigen Menü zurückzukehren.

10.3.5 Flächentyp (WING)

Drücken Sie ENT um in das Modellmenü zu gelangen und UP/DN bis „WING“ anfängt zu blinken, ENT um die Einstellungen zu gelangen. Der Flächentyp wird angezeigt.

Drücken Sie UP/DN um „NORM“ zu wählen, ENT zum Bestätigen und EXT um zum vorherigen Menü zurückzukehren.

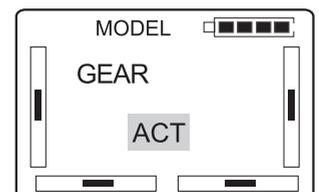
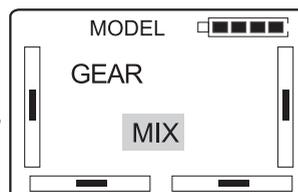


10.3.6 Kanalausgabe (OUTPU)

Drücken SIE UP/DN im Modellmenü bis „OUTPU“ blinkt, ENT um in das Untermenü von „OutPU“ zu gelangen.

(1) GEAR Einstellungen

Drücken Sie R/L um „GEAR MIX“ zu wählen, DN und R/L um „GEAR ACT“ zu wählen.

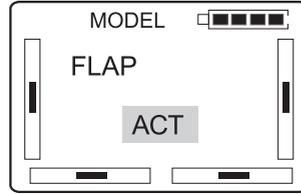
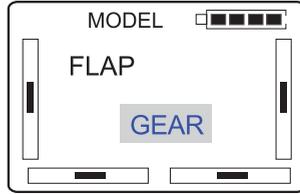
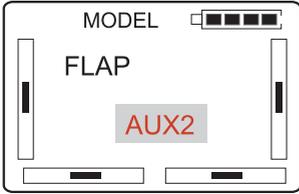


(2) Klappeneinstellungen

Drücken Sie DN und R/L um „FLAP ACT“ Einstellung zu wählen.

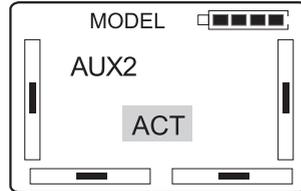
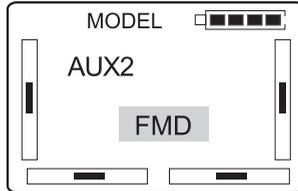
Einstellung : (1) Drücken Sie DN und R/L um „AUX2“ als die serienmäßige Gimbal TILT Kontrolle auszuwählen.

(2) Drücken Sie DN und R/L um „GEAR“ als die serienmäßige Videokontrolle auszuwählen, ENT um zu Bestätigen und EXT um in das Hauptmenü zurückzukehren.



(3) AUX2 Einstellungen

Drücken Sie DN und R/L um „AUX2 FMD“ auszuwählen, DN und R/L um „AUX 2 act“ auszuwählen, ENT zum Bestätigen und EXT um in das Hauptmenü zurückzukehren.



10.3.7 Wegumkehr (REVSU)

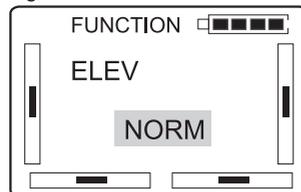
Drücken Sie ENT um in das Hauptmenü zu gelangen, UP/DN bis „FUNCTION“ anfängt zu blinken, ENT um in das Funktionsmenü zu gelangen, UP/DN bis „REVSU“ anfängt zu blinken, ENT um den jeweiligen Kanalnamen anzuzeigen und den Umkehrstatus.

Drücken Sie R/L um zwischen „NOR“ und „REV“ zu wechseln.

Drücken Sie DN um jeden Kanal -AIL, THRO, RUDD, GEAR, FLAP, AUX und die jeweiligen Umkehrinstellungen anzuzeigen. Setzen Sie jeden Wert wie er in der unten stehenden Tabelle angezeigt wird.

Drücken Sie ENT zum Bestätigen und EXT zum Verlassen.

ELEV	AIL	THRO	RUDD	GEAR	FLAP	AUX2
NORM						



10

Transmitter
Setting



11

GA005 Ladegerät Anleitung

11.1 Parameter des GA005 Ladegerätes

Eingangsspannung	Eingangsstrom	Ausgangsstrom	Abmessungen	Gewicht
DC15-18V	1000mA	*800mA	62.5*47*20.8mm	46g

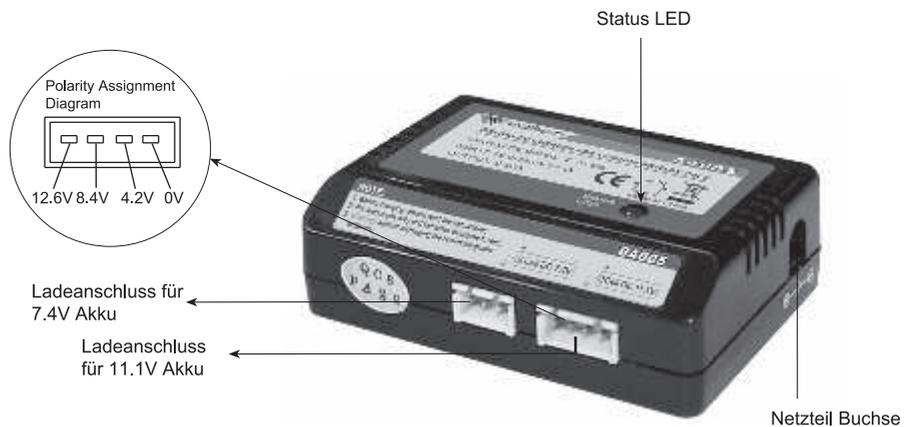
11.2 Features

- (1) Der Ga005 verwendet Mikrocomputerchips um den Gesamten Ladeprozess zu überwachen und die Zellen zu balancieren, der Ladezustand wird in Echtzeit mit einer LED angezeigt.
- (2) GA005 wird an ein DC15-18V 1000ma Netzteil angeschlossen (Lieferumfang enthalten)
- (3) GA005 kann 2-3 Zellige (7.4V-11.1V) LI ION oder Li Polymer Akkus laden
- (4) GA005 erkennt automatisch die Zellenzahl bei 2-3 Zelligen LIPO Akkus.
Der GA005 startet automatisch den Ladevorgang, die LED zeigt blinkend den Ladevorgang an.
Die Zellspannung wird kontrolliert auf 4.2V +/- 0.05V um sicherzustellen, dass die maximale Spannungsdifferenz der Zellen weniger als 50mV beträgt.

*****Bitte Laden Sie LIPO AKKUS nie unbeaufsichtigt*****

Verwenden Sie als Unterlage eine Feuerfeste Unterlage oder nutzen Sie eine LIPO Schutztasche zum Laden.

11.3 Anweisungen



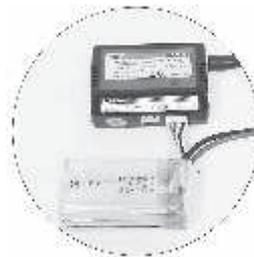
11.4 Inbetriebnahme



Stecken Sie das Netzteil in die Steckdose, der runde Netzteilstecker muss mit dem Netzeingang des GA005 verbunden sein. Die Staus LED des GA005 leuchtet nun konstant rot.



Schließen Sie den Balancer Stecker des Akkus wie gezeigt an.



Während des Ladevorgangs blinkt die LED konstant rot, sobald der Akku geladen ist wechselt die LED auf grün.



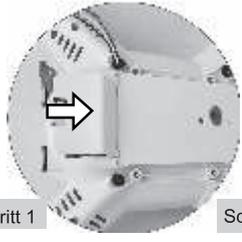
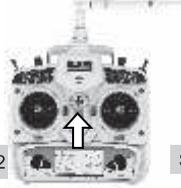
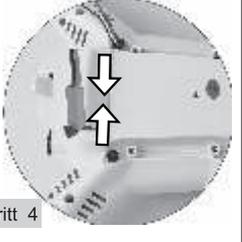
11

GA005
Ladegerät
Anleitung



12

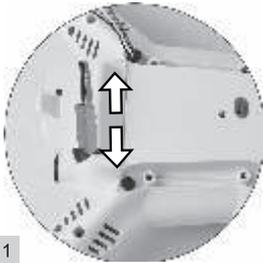
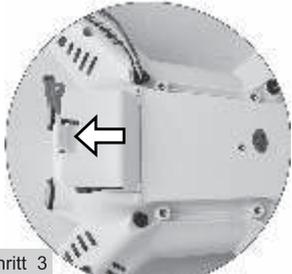
Fliegen

 <p>Schritt 1</p>	 <p>Schritt 2</p>	 <p>Schritt 3</p>	 <p>Schritt 4</p>
<p>Schritt 1: Öffnen Sie die Batterieabdeckung, setzen den Akku in Pfeilrichtung ein.</p>		<p>Schritt 2: Kontrollieren Sie ob sich alle Schalter der Fernsteuerung auf „0“ befinden und setzen den Gasknüppel auf die unterste Gasposition, schalten Sie die Fernbedienung ein.</p>	
<p>Schritt 3: Kontrollieren Sie ob alle Trimmungen der Fernsteuerung auf Neutral stehen</p>		<p>Schritt 4: Schließen Sie den Akku an die Drohne an und warten auf die Bindung zwischen Fernbedienung und Drohne. Berühren Sie nicht die Fernsteuerungsknöpfe bis die Bindung abgeschlossen ist. Die Drohne muss auf einer ebenen Fläche stehen.</p>	



13

Nach dem Flug

 <p>Schritt 1</p>	 <p>Schritt 2</p>	 <p>Schritt 3</p>
<p>Schritt 1: Trennen Sie den Akku von der Drohne.</p>	<p>Schritt 2: Schalten Sie die Fernbedienung aus.</p>	<p>Schritt 3: entnehmen Sie den Akku.</p>



AMEWI Trade e.K.
Nikolaus-Otto-Str. 6
33178 Borcheln
Germany



The specifications of the R/C aircraft may be altered without notice.



Add.: Taishi Industrial Park, Dongchong Town
Panyu District, 511475 Guangzhou

Tel.: (8620) 8491 5115 8491 5116

Fax.: (8620) 8491 5117

Web.: www.walkera.com

Email.: heli@walkera.com
info@walkera.com