

Scout

Art.-Nr.: 25180 /25181

devention

- Auto Start
- Auto Landung
- Folge Modus
- Kreisflug
- Rahmenflug
- Einfache Wegpunkte
- Höhe halten Modus
- Heimkehr mit einer Taste
- Automatisch cruisen
- Hyper IOC Modus
- Rückverfolgung
- Wegpunkte aufzeichnen



• Spezifikationen:

Propellerkreis. : 233mm

L x B x H: 335 x 335 x 275mm

Gewicht: 1770g(ohne Akku)

Abfluggewicht: <2270g

Fernsteuerung: DEVO F12E

Empfänger: DEVO-RX707(CE) / RX709(FCC)

Brushless Motoren: WK-WS-34-002

Brushless Regler: WST-16AH (R/G)

Hauptplatine: FCS-X4

Akku: 22.2V 5400mAh Li-Po

Bodenstation: GCS

2.4G Bluetooth Modul: BT-2401NA(FCC) / 2401B(FCC)
BT-2402NA(CE) / 2402B(CE)



- BT-2401B(FCC)/BT-2402B(CE) Betriebsdauer: 6-8 Stunden.
- Flugzeit: Ohne Last 25 Minuten, Mit Kamera und Gimbal 20 Minuten.
- M1/M3 drehen im Uhrzeigersinn, Propeller ziehen sich entgegengesetzt fest.
- M2/M4 drehen gegen den Uhrzeigersinn, Propeller ziehen sich entgegengesetzt fest
- Um die Propeller festzuziehen, drehen Sie die Propeller entgegengesetzt zur Pfeilrichtung auf. Lösen Sie die Propeller in Pfeilrichtung.

1.0 Installieren der Propeller



Installieren Sie die vorderen Propeller im Uhrzeigersinn, die hinteren Propeller entgegengesetzt. Die entsprechenden Markierungen befinden sich auf dem Propeller und dem Rahmen.



Ziehen Sie Propeller mit den passenden Markierungen von Hand an. Werkzeug wird nicht benötigt.



Propeller und Landegestell installiert.



Propeller installiert (kein Fahrwerk)

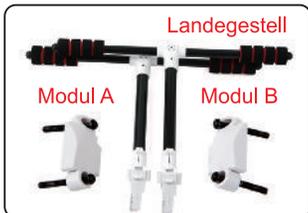
2.0 Landegestell ausfahren / Binden des Quadrocopters

Das Landegestell befindet sich in der Verpackung in eingefahrener Position.

Auf keinen Fall versuchen dieses per Hand ausziehen !

Das Gestell wird automatisch ausfahren, sobald der Quadrocopter an ist. Folgen Sie vorsichtig den Anweisungen:

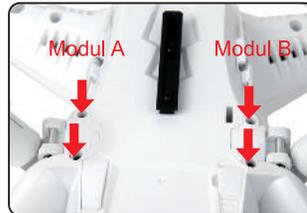
Landegestell montieren



Packen Sie das Landegestell, die Module A/B und M2.5x20 Schrauben aus.



Setzen Sie die Landekufen in die Aussparungen ein.



Verschrauben Sie das Landegestell mit den M2.5x20 Schrauben.



Landegestell fertig montiert.



Installieren Sie den vollgeladenen Akku, schalten diesen aber nicht ! an. Bitte schauen Sie in die Hinweise zum Ladegerät, wie der Akku geladen wird.



Legen Sie den Quadrocopter auf den Rücken, prüfen Sie das die Landekufen nicht beim Ausfahren behindert werden können (keine Hindernisse im Weg sind) und schalten Sie den Quadrocopter an.



Bewegen Sie alle Trimmer in Mittelstellungen, Funktionsschalter auf 0 Position, Gas auf die unterste Position und schalten die Fernsteuerung ein



Stellen Sie die Drohne auf das Fahrwerk, schalten den Power Schalter ein und drücken den Power Knopf bis sich der Quadrocopter einschaltet.



Innerhalb einer Minute wird die rote LED aufhören zu blinken, die Bindung ist erfolgt.

3.0 Kompass Kalibrierung

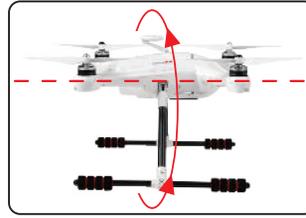
Wichtig: Stellen Sie sicher, daß alle Trimmungen in der Mitte sind und die Werte "0" anzeigen, die Motoren gesperrt sind. Der Quadrocopter sollte nicht rot-grün blinken. Serienmäßig werden alle Motoren nach erfolgter ID Bindung gesperrt.



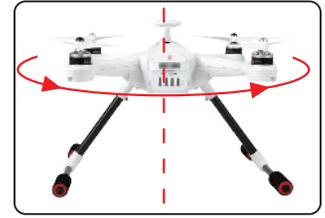
Kalibrierungs Modus:
Bewegen Sie beide Knüppel gleichzeitig nach unten in die Mitte. Der Quadrocopter wird schnell Rot-Grün blinken.



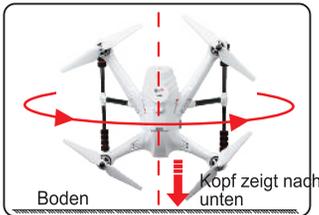
Vorwärts-Rotation. Rotieren Sie den Quadrocopter in 90° Grad Schritten und verharren alle 90° Grad 1 Sekunde lang in der jeweiligen Position.
(0° / 90° / 180° / 270° / 360°)



Uhrzeigersinn Rotation. Rotieren Sie um die Roll-Achse in 90° Grad Schritten und verharren alle 90° Grad 1 Sekunde lang in der jeweiligen Position.
(0° / 90° / 180° / 270° / 360°)



Horizontale Rotation. Rotieren Sie um die Dreh Achse in 90° Grad Schritten und verharren alle 90° Grad 1 Sekunde lang in der jeweiligen Position.
(0° / 90° / 180° / 270° / 360°)



Nase unten Rotation. Rotieren Sie um die Roll Achse in 90° Grad Schritten und verharren alle 90° Grad 1 Sekunde lang in der jeweiligen Position.
(0° / 90° / 180° / 270° / 360°)



Halten Sie den Quadrocopter in horizontaler Position und warten ca. 40 Sek. bis die rote LED aufhört zu blinken, die Kalibrierung ist abgeschlossen.

Wichtig: Während dem ersten Flug kann der Quadrocopter driften,

Dies ist korrekt, fliegen Sie bitte manuell während das System sich im Flug nachjustiert. Landen Sie nach ca. 5-10 Minuten und sperren die Motoren um die Einstellungen zu speichern. Hinweis: Der Drift kann für 4-5 Akkuladungen anhalten, Sie werden eine deutliche Verbesserung der Stabilität und des GPS Hold feststellen. Wichtig: Führen Sie die Kalibrierung immer entfernt von magnetischen Feldern und Metall durch.

4.0 G-3D 3-axis brushless Gimbal Installation

Wichtig: Entfernen Sie vor der Installation des Gimbals den Akku aus dem Quadrocopter.

Der Gimbal ist ein hochwertiges technisches Gerät und sollte mit Sorgfalt und Feingefühl installiert werden.



Bereiten Sie G-3D Gimbal, M3x12 Schrauben und Federn vor.



Schieben Sie den Gimbal in die Schnellbefestigungsschiene von vorne nach hinten komplett ein.



Installieren Sie die M3x12mm Federschraube um den Gimbal zu sichern.

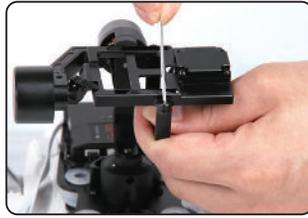


Schließen Sie das 9PIN weiße Datenkabel am "complex data port" unten am Quadrocopter an und verbinden es an der Rückseite des Gimbals.

5.0 Installieren der iLook+ 1080p Kamera mit 5.8GHz Video Übertragung



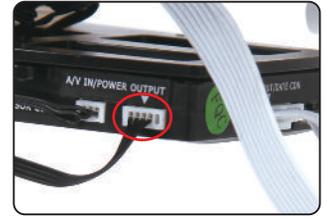
Schrauben Sie die weiße Pilzantenne in die Kamera und sichern diese vorsichtig mit dem beiliegenden Werkzeugschlüssel.



Entfernen Sie die beiden M2x4 screws welche die Kamerahalterung sichern.



Installieren Sie die Kamera im Gimbal mit den beiden M2x4 Schrauben so das die Kameralinse frei bleibt.



Schließen Sie das Power Kabel der Kamera an dem Anschluss des G-3D Gimbal an.



Die iLook+ Kamera ist nun betriebsbereit im G-3D Gimbal installiert.

6.0 Motoren Enstperren

Nach der Bindung von DEVO F12E und Quadrocopter, prüfen Sie ob alle Trimmungen auf neutral stehen, der Gasknüppel unten ist und 0% anzeigt, sowie alle Schalter in der "UP" Position. Hinweis: Sie können die Motoren nicht im GPS Modus starten. Bewegen Sie den Gasknüppel nach unten und Seitenruder nach links. Die rote LED wird leuchten und anzeigen das die Motoren entriegelt sind.

Wird jetzt Gas gegeben, laufen die Motoren an.

Aus Sicherheitsgründen werden die Motoren nach 10 Sekunden Inaktivität automatisch wieder gesperrt.



Mode 1(Gas rechts)



Mode 2(Gas links)

7.0 Motoren sperren

Entsperren Sie die Motoren in dem GAS ganz nach unten bewegt wird und Seitenruder ganz nach rechts. Die Rote LED wird erlischn -die Motoren sind verriegelt. Wird nun Gas gegeben, bewegen sich die Motoren nicht.

Hinweis:

* Nach erfolgter Bindung sind die Motoren verriegelt.

* Die Motoren können im GPS Modus nicht gesperrt oder entsperrt werden.



Mode 1(Gas rechts)



Mode 2(Gas links)

8.0 DEVO F12E

Mode 2 (Gas links)	linker Knüppel	Gas/Seitenruder Knüppel
	rechter Knüppel	Höhenruder/Querruder Knüppel
	linke Trimmung	GAS Trimmung
	rechte Trimmung	Höhenruder Trimmung
Mode 1 (Gas rechts)	linker Knüppel	Höhenruder/Seitenruder Knüppel
	rechter Knüppel	GAS/Querruder Knüppel
	linke Trimmung	Höhenruder Trimmung
	rechte Trimmung	GAS Trimmung

(0) Manueller Modus	(1) GPS-Halt Modus	(2) Heimkehr
MIX Schalter auf "0"	MIX Schalter auf "1"	MIX Schalter auf "2"

Lernen Sie diese Einstellungen auswendig



9.0 GPS LED Anzeige

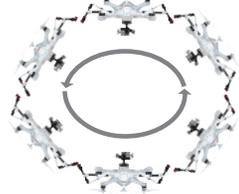
GPS Satelliten	<6	6	7	8	9	10	11	12	13
blaue LED	blinkt nicht	blinkt einmal	blinkt 2 mal	blinkt 3 mal	blinkt 4 mal	blinkt 5 mal	blinkt 6 mal	blinkt 7 mal	blinkt 8 mal

Wichtig: Für einen sicheren GPS Flug: Die blaue LED sollte doppelt blinken (2x zur gleichen Zeit)

Warten Sie auf ein 3 faches blinken - 8 Satelliten bevor Sie starten.

Führen Sie niemals einen automatischen Start mit weniger als 3 x blinken durch !

10.0 Betriebsanleitung

Modell (← ist die Richtung der Modell - Nase)	Mode 1	Mode 2
GAS hoch/runter 		
PITCH vorwärts/rückwärts 		
ROLL (Seitenneigung) links/rechts 		
RUDD (Drehung) links/rechts 		
AUTO Start Mind. 8 Satelliten erforderlich. Sperren/Entsperren der Motoren im manuellem Modus. 		   
GPS Positions Halt Wird nicht gesteuert wird die Position automatisch gehalten. Hinweis: der Gasknüppel muss in der Mitte stehen, damit die Höhe gehalten wird. 		 
Rundflug Modus Hiermit können Sie ein Objekt automatisch umkreisen. Der Radius wird in der F12E durch Verstellen des AUX3 Wertes geändert. 		  
Heimkehr Der Quadrocopter steigt auf 15m Höhe und fliegt zum Startpunkt und landet. 		  <p>Die Heimkehr kann abgebrochen werden wenn auf GPS Halt geschaltet wird. Achtung: GAS muss in der Mitte auf 50% stehen. Schalten Sie im Heimkehr Modus nie in den manuellen Modus, dies kann einen Absturz zur Folge haben.</p>

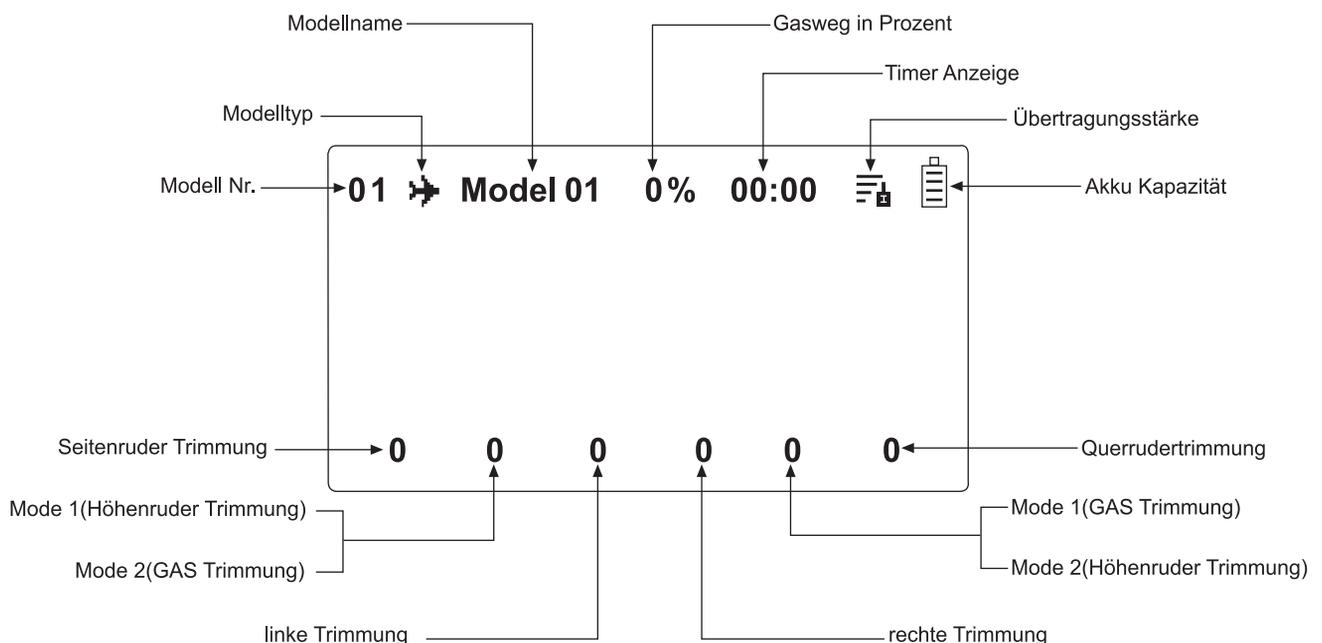
11.0 DEVO F12E Funktionen und Anweisungen

Funktion	Schalter	Fernsteuerung Einstellung	Anweisungen
AUTO Start	RUDD D/R	Model Menu ↓ Device Output ↓ Flap ↓ RUDD D/R ↓ Active	Stellen Sie den Quadrocopter auf eine Ebene Fläche und enstperren die Motoren. GAS auf 0% → MIX Schalter auf "1" → RUDD D/R Schalter auf "1". Wichtig: Nutzen Sie diese Funktion nur wenn die blaue LED 3 mal blinkt = 8 oder mehr Satelliten, AUTO Start mit weniger Satelliten kann einen Absturz zur Folge haben. Sie können danach manuell die Kontrolle übernehmen, indem Sie den Gasknüppel auf 50% bewegen und den RUDD D/R Schalter auf "0".
GPS Position Halt	MIX SW	Model Menu ↓ Device Output ↓ Gear ↓ MIX SW ↓ Active	"0" Position: Manueller Modus "1" Position: GPS Halt "2" Position: Heimkehr MIX Schalter auf "1" → Gas auf 50% neutral Nutzen Sie diese Funktion nur wenn die blaue LED 3 mal blinkt = 8 oder mehr Satelliten. Bewegen Sie immer bevor Sie umschalten den Gasknüppel auf 50% in die mittlere Position. Wird das GPS Signal schwächer wechselt er automatisch in den Höhe halten Modus, wird allerdings seitlich driften. Nach ca 50% Flugdauer, schalten Sie nicht von GPS auf manuell, dies könnte ein plötzliches Absacken / einen Crash verursachen. Sie können im GPS Modus landen, danach erneut im manuellem Modus starten.
Rundflug Modus	FMOD	Model Menu ↓ Device Output ↓ AUX3 ↓ FMOD SW ↓ Active	"0" Position: AUS "1" Position: Nicht verwendet "2" Position: aktiviert Rundflug Nutzen Sie diese Funktion nur wenn die blaue LED 3 mal blinkt = 8 oder mehr Satelliten. Der Rundflug sollte nur aus dem GPS Halt Modus heraus aktiviert werden. Der serienmäßige Rundflugradius beträgt 5 Meter. Dieser kann mittels editieren der AUX 3 EPA (Endpunktverstellung) in der F12E justiert werden, siehe hierzu die F12E Anleitung. FMOD muss auf "0" geschaltet werden um den geänderten Wert zu speichern, dann auf "2" um den neuen Radius abzurufen.
Heimkehr Modus	MIX SW	Model Menu ↓ Device Output ↓ Gear ↓ MIX SW ↓ Active	"0" Position: Manueller Modus "1" Position: GPS Halt "2" Position: Heimkehr Gasknüppel neutral 50% → MIX Schalter auf "2". Heimkehr wird nur mit einem starken GPS Signal funktionieren, falls kein guter GPS Empfang besteht, verzichten Sie darauf diese Funktion zu benutzen. Für den Heimkehr Modus muss der Gasknüppel auf 50% (mittig) stehen. Verstellen Sie keine Schalter an der F12E Fernsteuerung. Um die Kontrolle zurückzugewinnen muss GAS auf 50% stehen und der MIX Schalter auf "1" bewegt werden. Im Falle eines Verbindungsabbruches zur Fernsteuerung wird der Quadrocopter automatisch zurückkehren und landen.

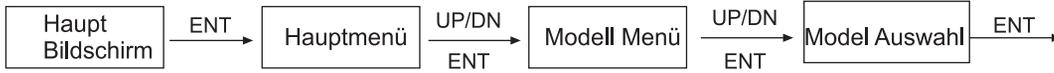
Funktion	Schalter	Fernsteuerung Einstellung	Anweisungen
Hyper IOC Modus	ELEV D/R	Model Menu ↓ Device Output ↓ AUX2 ↓ ELEV D/R ↓ Active	 <p>IOC - Intelligente Orientierungs Kontrolle bedeutet, das sich die Flugrichtung des Quadropters auf den Startpunkt/Richtung bezieht. In diesem Modus fliegt der Quadropters in die gesteuerte Richtung, egal in welche Richtung die Nase des Quadropters zeigt.</p> <p>ELEV D/R Schalter "0" : IOC AUS "1" : IOC AN</p> <p>Nutzen Sie diese Funktion nur wenn die blaue LED 3 mal blinkt = 8 oder mehr Satelliten vorhanden sind.</p> <p>IOC ist inaktiv sobald der Quadropters weniger als 10 Meter von der Initialisierungs/Start Position entfernt ist.</p> <p>Fliegen Sie den Quadropters manuell bis zu einer Entfernung von 10 Meter im GPS Modus, dann aktivieren Sie den IOC Modus, wenn Sie nun den Knüppel nach links oder rechts bewegen, wird der Quadropters sich seitwärts, bezogen auf die originale Start Position, bewegen. Im IOC Modus drücken Sie den Höhenruderknüppel nach vorne und der Quadropters bewegt sich von Ihnen(vom Startpunkt gesehen) weg, ziehen Sie den Knüppel nach hinten und er bewegt sich auf den Startpunkt zu.</p>
Fahrwerk EIN oder Ausfahren	GEAR	Model Menu ↓ Device Output ↓ AUX4 ↓ GEAR SW ↓ Active	<p>"0" Position: Fahrwerk ausfahren</p> <p>"1" Position: Fahrwerk einfahren</p> <p>Hinweis: Denken Sie daran das Fahrwerk auszufahren bevor Sie landen, da Sie sonst die Kamera beschädigen könnten. Wird der Heimkehr Modus aktiviert, oder ist der Failsafe Landemodus aktiv, wird das Fahrwerk vor der Landung automatisch ausgefahren.</p> <p>Sie können in diesen Modi das Fahrwerk nicht mehr einfahren, erst nach erfolgter Landung und einer erneuten Freigabe der Motoren sowie dem erfolgtem Start.</p>

12.0 DEVO F12E Einstellungen

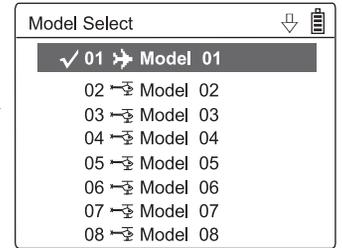
12.1 Hauptbildschirm



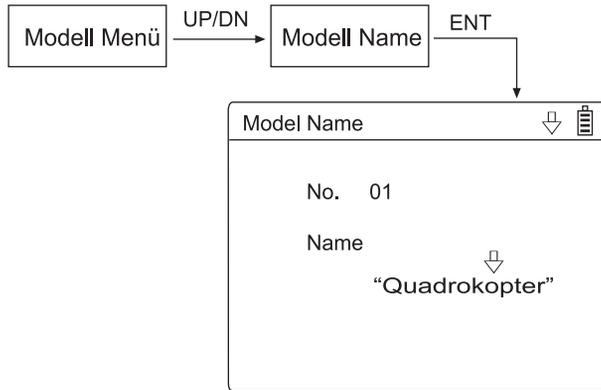
12.2 Model Auswahl



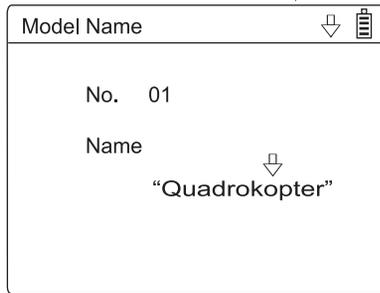
Drücken Sie UP / DN um die gespeicherte Modellnummer zu wählen. Zum Beispiel "Model 01",
EXT um zurück in das "Model Menu" zu kehren.



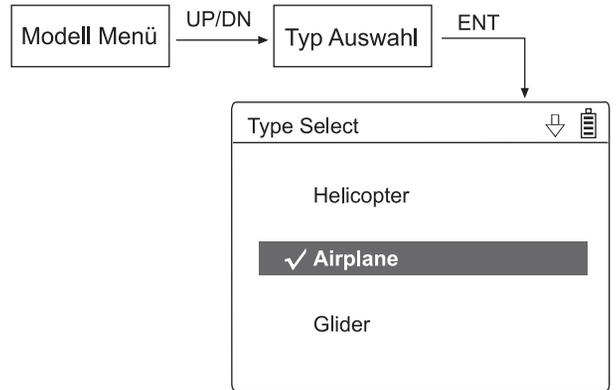
12.3 Modell Name



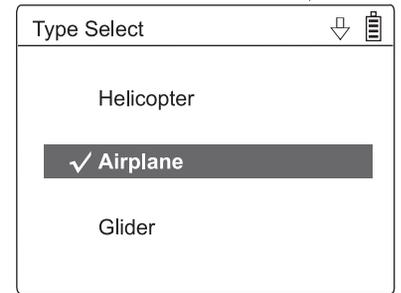
Drücken Sie UP /DN um die Zeichen zu ändern,
und geben dem Modell einen Namen.
Durch EXT gelangen Sie in das Menü zurück.



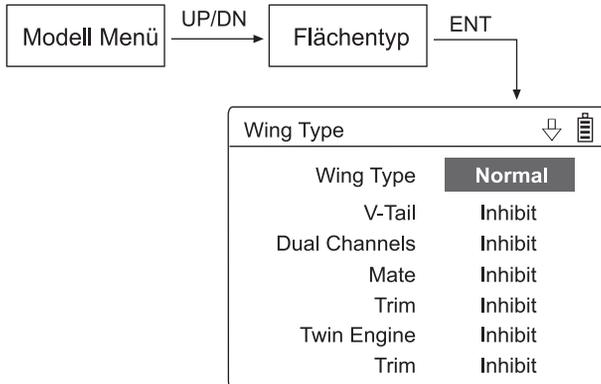
12.4 Typ Auswahl



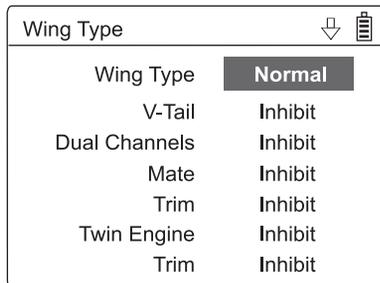
Wählen Sie den Modell Typ durch R / L aus, bestätigen mit ENT
und kehren in das Modell Menü zurück.



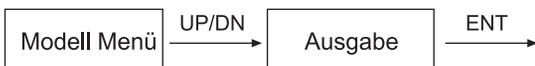
12.5 Flächen Typ



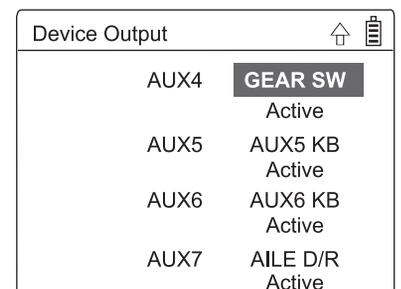
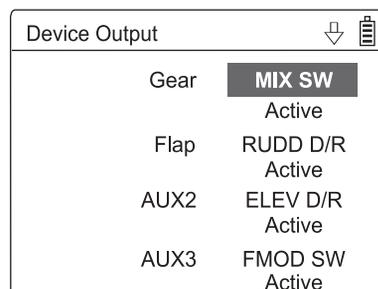
Wählen Sie mit R / L "Normal", dann drücken Sie EXT um in das Modellmenü zurückzukehren.



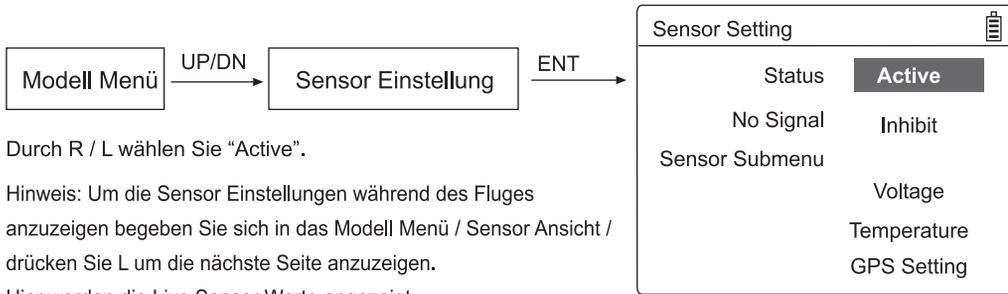
12.6 Ausgabe/ Belegung



Durch EXT gelangen Sie in das Modell Menü zurück.



12.7 Sensor Einstellungen



Durch R / L wählen Sie "Active".

Hinweis: Um die Sensor Einstellungen während des Fluges anzuzeigen begeben Sie sich in das Modell Menü / Sensor Ansicht / drücken Sie L um die nächste Seite anzuzeigen.

Hier werden die Live Sensor Werte angezeigt.

(1) Spannungseinstellungen

Drücken Sie UP / DN um Spannung (Voltage) in den Sensor Einstellungen auszuwählen. Durch ENT gelangen Sie in die Einstellungen.

Voltage	
Internal: V0	Inhibit
External: V1	Active 21.4V
External: V2	Inhibit

Internal zeigt die Fernsteuerungs Spannung.

External zeigt die Quadrocopter Spannung.

Die Werksseitig eingestellte Spannung ist 21.4 Volt.

Sobald die Fernsteuerung die Unterspannungswarnung ausgibt, sollten Sie unverzüglich landen.

* Um noch frühzeitiger gewarnt zu werden können Sie auch 21.6 V einstellen.

(2) GPS Empfang Einstellungen

Durch UP / DN wählen Sie die GPS Einstellungen im Sensor Einstellungen Menü, drücken ENT um in die GPS Einstellungen zu gelangen.

GPS Setting	
Altitude Type	Relative
Speed Unit	Km/h
Date Type	DD-MM-YY
Time Zone	UTC+08:00

(2.1) Höhen Typ:

Wählen Sie mit R / L zwischen absolut und relativ.

(2.2) Geschwindigkeit:

Wählen Sie mit R / L Km/h oder Knoten.

(2.3) Daten Typ :

Wählen Sie mit R / L zwischen DD-MM-YY \ MM-DD-YY \ YY-MM-DD aus.

(2.4) Zeitzone:

Wählen Sie mit R / L die Zeitzone, dann drücken Sie EXT um in das Hauptmenü zurückzukehren.

12.8 Richtungsumkehr

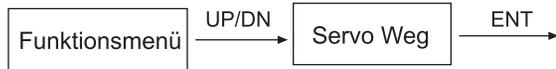


Reverse Switch	
Elevator	Normal
Aileron	Normal
Throttle	Normal
Rudder	Normal
Gear	Normal
Flap	Normal
AUX2	Normal
AUX3	Normal

Reverse Switch	
AUX4	Normal
AUX5	Normal
AUX6	Normal
AUX7	Normal

Durch EXT gelangen Sie zurück in das Funktionsmenü.

12.9 Servo Wegeinstellungen



Travel Adjust	
Elevator	U100.0% D100.0%
Aileron	L100.0% R100.0%
Throttle	H100.0% L100.0%
Rudder	L100.0% R100.0%

Travel Adjust	
Gear	+100.0% -100.0%
Flap	U150.0% D150.0%
AUX2	+100.0% -100.0%
AUX3	+5.0% -100.0%

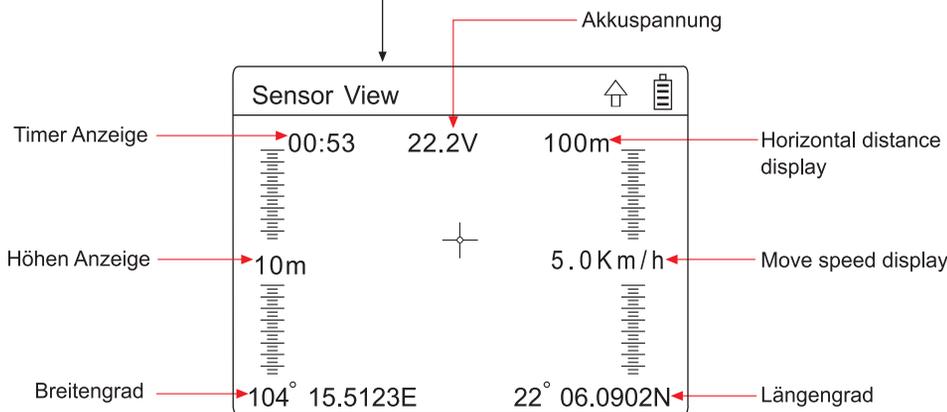
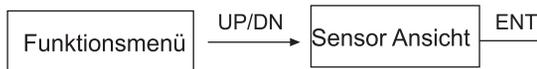
Wählen Sie mit UP / DN FLAP Kanal, mit R / L setzen Sie die Werte auf **U150.0%** und **D150.0%**.

Als nächstes wählen Sie mit UP / DN den **AUX3 Kanal**, drücken **R / L** und setzen den Wert auf **+5.0%**. Kehren Sie mit EXT in das Funktionsmenü zurück.

*Der AUX3 Wert gibt den Rundflugradius wieder, er kann beliebig verändert werden (25% = 25 meter / 75feet).

Travel Adjust	
AUX4	+100.0% -100.0%
AUX5	+100.0% -100.0%
AUX6	+100.0% -100.0%
AUX7	+100.0% -100.0%

12.10 Sensor Ansicht



Wählen sie mit R / L "viewport display". Wird das Videobild angezeigt, werden die Sensor Daten auf dem Bild dargestellt.

12.11 Video Einstellungen



Mittels R / L to wählen Sie "Active".

Kanal: Drücken Sie R / L um den selben Kanal welcher in der iLook+ (oder Kamera) eingestellt ist, zu wählen

Hintergrund: Wählen sie mit R / L aus. Wird das Videobild angezeigt, werden die Sensor Daten auf dem Bild dargestellt.

Im Hauptmenü kann durch drücken von EXT zwischen Halb und Vollbild bei Live Videobild gewechselt werden.

Video Setting	
Status	Active
Channel	1/32
Background	Active

12.12 Timer Einstellungen



Schalter: R / L um "SPS0 SW" auszuwählen.

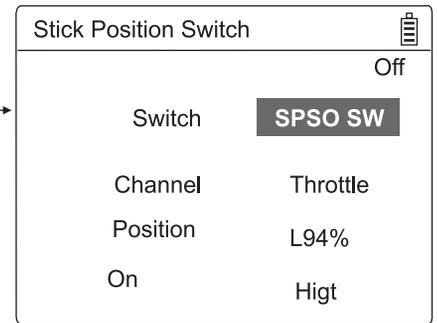
Kanal: R / L um "Throttle" (GAS) auszuwählen.

Position: L um den Prozentualen Wert zu setzen -empfohlen ist L94%.

AN Einstellung: R / L um "High" als Einschaltrichtung zu wählen.

Bewegen Sie GAS hoch und runter um die richtige Wirkweise zu prüfen.

Drücken Sie EXT um in das Hauptmenü zurückzukehren.



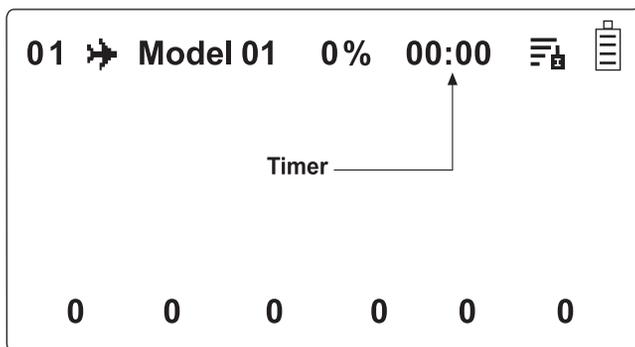
Typ: R / L um zwischen Stoppuhr oder Countdown zu wählen.

Schalter: R / L um "SPS0 SW" zu wählen.

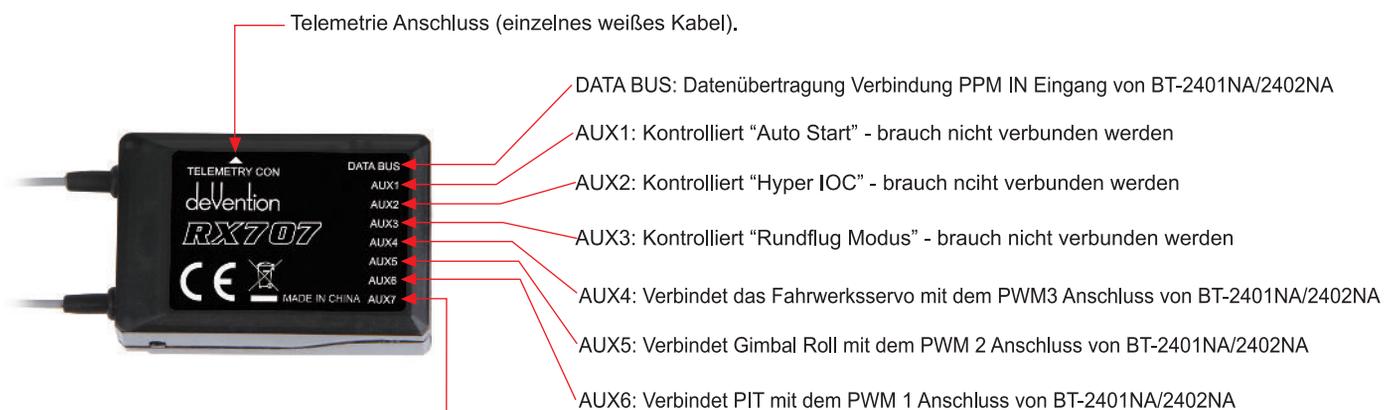
EXT um zum Hauptbildschirm zurückzukehren.



Benutzung Geben Sie Vollgas auf L94% um die Uhr zu starten, Leerlauf/ kein GAS L94% um die Uhr anzuhalten, DN für einen Reset.



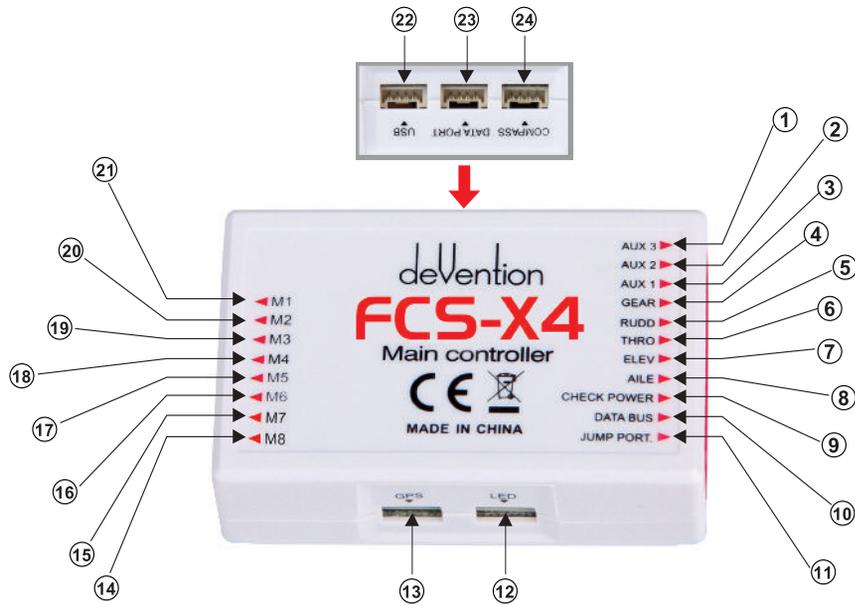
13.0 DEVO RX707(CE)/RX709(FCC) Empfänger



AUX 7: Besitzt 2 Funktionen: Kamera Start-Stop. und löscht den festen Bindungs Code. (zum Löschen bitte den Bindungsstecker einstecken.)

Hinweis: DEVO RX707(CE) und DEVO RX709(FCC) haben die selben Anschlüsse.

14.0 FCS-X4 Flug Kontroller



①	AUX 3 - Rundflug Modus	⑨	Spannungs Sensor - Verbindung Stromplatine	⑰	Regleranschluss #5
②	AUX 2 - Hyper IOC Modus	⑩	Datenübertragung - wird mit PPM OUT von BT-2401NA/2402NA verbunden	⑱	Regleranschluss #4
③	AUX 1 - Auto Start	⑪	Jumper Port, falls herkömmliche Empfänger verwendet werden. Stecken Sie hier den Bindestecker ein.	⑲	Regleranschluss #3
④	Kontroll Modus Schalter	⑫	LED Lichter - Status LEDs des Flugkontrollers	⑳	Regleranschluss #2
⑤	YAW Kontrolle	⑬	GPS Verbindung (ro/weiß/blau/schwarzes Kabel)	㉑	Regleranschluss #1
⑥	GAS Eingabe	⑭	Regleranschluss #8	㉒	UPDATE Anschluss für den FC (MINI USB)
⑦	PITCH Kontrolle (vorwärts & rückwärts)	⑮	Regleranschluss #7	㉓	Daten Kommunikations Anschluss
⑧	ROLL Kontrolle (links & rechts)	⑯	Regleranschluss #6	㉔	Verbindung mit dem Kompass (rot / schwarzes Kabel)

15.0 Gimbal Feineinstellungen

Wichtig: Bevor Sie das Gimbal einstellen, installieren Sie eine Kamera, iLook+ oder die GoPro, antworten den Akku aus dem System, und stellen sicher, dass das Gimbal ausgewuchtet ist, bewegen Sie dies zu einer Seite und lassen los, sollte das Gimbal in dieser Position bleiben.



PIT: Justiert den Neigungswinkel von 135 Grad nach oben bis zu 90 Grad nach unten. Nachdem die Kamera im Gimbal installiert ist, benutzen Sie diesen Regler um die Kamera auszurichten.

ROLL: Justiert den Winkel um die Roll Achse der Kamera - 45 Grad zu jeder Seite. Nachdem die Kamera im Gimbal installiert ist, benutzen Sie diesen Regler um die Kamera auszurichten.

16.0 iLook+ Kamera Einstellungen

16.1 Abbildungen

16.2 Spezifikationen

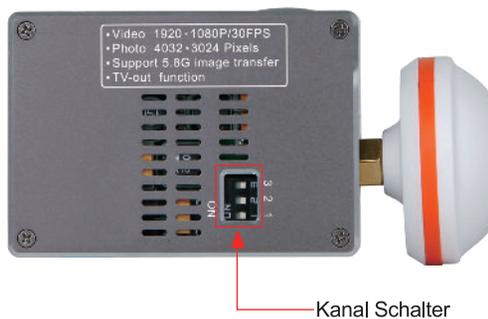
(1) Video

- a. Video Auflösung: 1920 x1080 Full HD
- b. FPS: 30
- c. Hochgeschwindigkeits SD Karte: max 64G
- d. Bild Sensor: 3,000,000 Pixel
- e. Video Format: MOV
- f. Foto: 4032x3024 Pixel



(2) 5.8G Wireless

- a. 5.8G wireless Bild Übertragung
- b. FCC Ausgangsleistung ≤200mW
- c. CE Ausgangsleistung ≤25mW
- d. CE Kanäle: 8
- e. FCC Kanäle: 4



16.3 iLook+(FCC/CE) Kamera Videokanal Auswahl

8 Kanäle können ausgewählt werden, wählen Sie den Kanal mit der besten Bildqualität aus.

Kanal	1	2	3	4	5	6	7	8
Frequenz	5866MHz	5847MHz	5828MHz	5809MHz	5790MHz	5771MHz	5752MHz	5733MHz
Schalter Position (AUS/EIN) OFF/ON								

Hinweis: Es sind nur die Kanäle 2, 4, 6, 8 bei der iLook/iLook+ nach FCC Standard verfügbar.

16.4 Video und Foto

Tipps:

- (1) Stecken Sie eine Hochgeschwindigkeits Micro SD Karte in die Kamera bevor Sie diese einschalten.
- (2) Sobald die Kamera angeschaltet ist, zeigt die rote LED das die Kamera initialisiert wird, geht das rote Licht aus, befindet sich die Kamera im Standby und ist initialisiert.
- (3) Blinkt das rote Licht schnell, so bedeutet dies die SD Karte muss formatiert werden. Wechseln Sie zur Position und betätigen den Auslöser für ca 5 Sekunden.

(1) Video Anleitung

(1.1) Bedienung der Fernsteuerung

Schalter	Fernsteuerung Einstellung	Anweisungen
AILE D/R	<p>Model Menu</p> <p>↓</p> <p>Device Output</p> <p>↓</p> <p>AUX7</p> <p>↓</p> <p>AILE D/R</p> <p>↓</p> <p>Active</p>	<p>(1) Der Schalter der iLook+ sollte auf der " " Position stehen.</p> <p>(2) Videoaufzeichnung: Schalten Sie AILE D/R von "0" auf "1", warten für 1-2 Sekunden, schalten zurück auf "0", die Kamera beginnt mit der Aufzeichnung (Die rote Anzeige blinkt im Intervall von 0.5 Sekunden). Ein roter Hinweis für die Videoaufzeichnung wird im Display der Fernsteuerung angezeigt.</p> <p>Aufzeichnung beenden: schalten Sie AILE D/R von "0" auf "1", warten 1-2 Sekunden, schalten zurück auf "0", die Kamera beendet die Aufzeichnung (das rote Hinweis Licht an der Kamera und der rote Hinweis an der Fernsteuerung gehen aus).</p> <p>(3) Die Videoaufzeichnung muss beendet werden um die Videos auf der SD Karte zu speichern. Wird die Kamera vorher ausgeschaltet gehen die aktuelle Aufzeichnung verloren.</p>

(1.2) Manueller Betrieb

Schalten Sie den Video / Foto Schalter auf " " , drücken Sie den Auslöser 2 mal um die Aufzeichnung zu starten (die rote Anzeige blinkt für 0.5sek im Intervall.). Drücken Sie den Auslöser erneut um die Aufzeichnung zu beenden (das rote Licht geht aus).

(2) Foto Anleitung

Schalten Sie den Video / Foto Schalter auf " " , und drücken den Auslöser 2 mal, die rote Anzeige leuchtet 1 mal auf. Drücken Sie den Auslöser erneut um ein weiteres Foto zu machen.

17.0 So laden Sie den Akku

Anschluss Netzteil



! Die eingestellte Zellenzahl muss immer 6S(22.2V) bei diesem Akku betragen. AKKUTYP: LIPO

-falsch eingestellte Zellenzahl oder Akkutyp können zum Brand oder zur Explosion des Akkus führen !

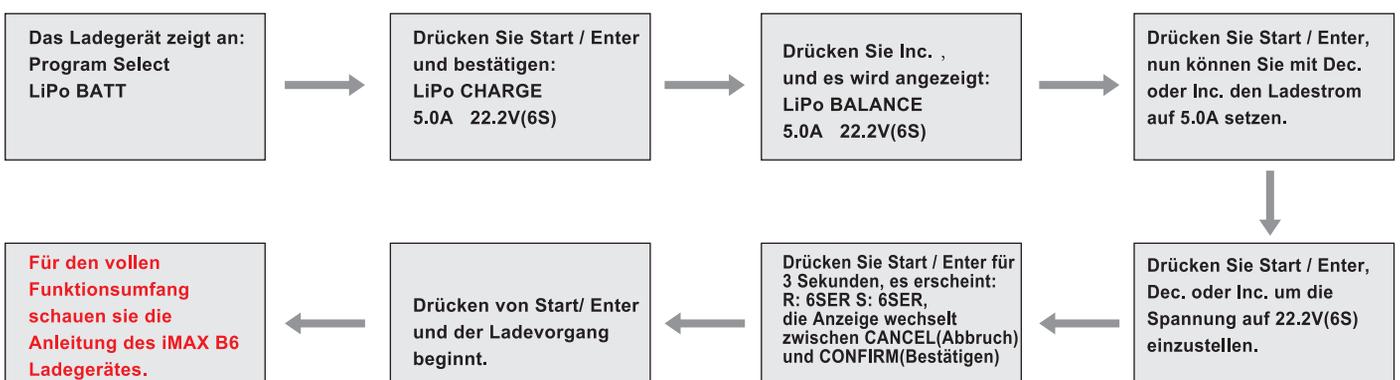
Akkus nie unbeaufsichtigt laden !

Feuerfeste Unterlage oder LIPO-Bag benutzen.

Zum löschen eines Brandes benötigen Sie Sand (Ersticken) oder einen speziellen Feuerlöscher. Nicht versuchen mit Wasser oder einem normalen Feuerlöscher zu löschen !

Gehen Sie wie folgt vor:

Akku mit Ladegerät verbinden gemäß Abbildung (+ - beachten).
Akku Power Schalter: ON, Power Knopf drücken bis die LED an geht.



Tel.: (8620) 8491 5115 8491 5116

Fax.: (8620) 8491 5117

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

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

devention

Specifications, contents of parts and availability
are subject to change, Walkera is not responsible
for inadvertent errors in this publication.



Web: www.walkera.com