

# TALI H500

## GPS SYSTEM

devention

Artikel-Nr.: 25171 / 25172 / 25173

- Auto Start
- Auto Landung
- Folge mir Modus
- Kreisflug
- Rahmen Flug
- Einzelne Wegpunkte
- Höhe halten Modus
- Heimkehr mit einer Taste
- Automatischer Flug
- IOC Modus
- Rückverfolgung
- Wegpunkte aufzeichnen

## Kompatibel mit der **Devo F12**

## Schnellstart und Ablauf Diagramm

### • Spezifikationen:

Rotor Durchmesser. : 233mm

L x B x H: 471 x 536 x 270mm

Gewicht: 2020g(ohne Akku)

Abfluggewicht: <2500g

Fernsteuerung DEVO F12E

Empfänger: DEVO-RX705(FCC) / RX708(CE)

Bürstenlose Motoren: WK-WS-34-002

Regler: WST-15AH (R/G)

Haupt Kontroller FCS-H500-G

Akku: 22.2V 5400mAh Li-Po

Bodenstation: GCS

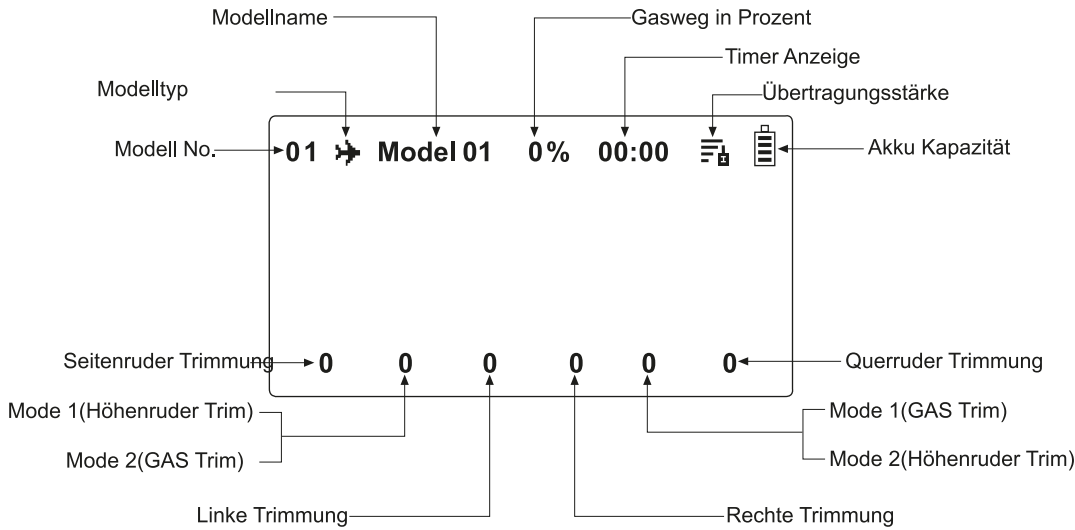
2.4G Bluetooth Verbindung: BT-2401NA(FCC) & 2401B(FCC)  
BT-2402NA(CE) & 2402B(CE)



- BT-2401B(FCC)/BT-2402B(CE) Arbeitszeit: 6-8 Stunden.
- M1/M3/M5 rotieren gegen den Uhrzeigersinn, Verschraubung sichert sich entgegengesetzt.
- M2/M4/M6 rotieren im Uhrzeigersinn, Verschraubung sichert sich entgegengesetzt..
- Um die Propeller zu installieren, ziehen Sie diese von Hand entgegengesetzt der Pfeilrichtung an. Lösen Sie die Propeller in Pfeilrichtung..

# DEVO F12E - TALI H500 Einstellungen

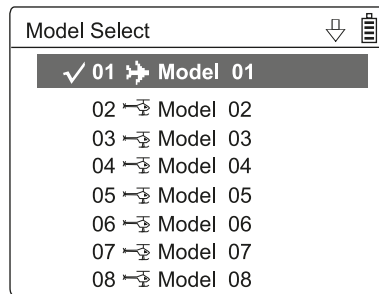
## 4.1 Hauptbildschirm



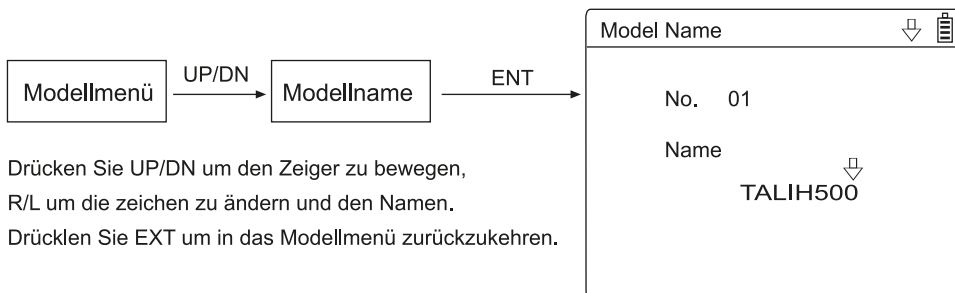
## 4.2 Modellauswahl



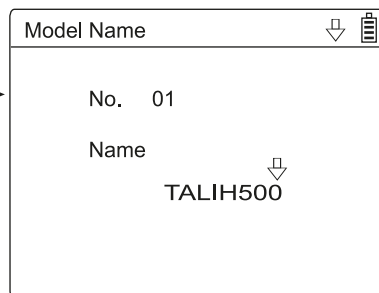
Drücken Sie UP/DN um die Modell Nummer auszuwählen.  
 Drücken Sie danach EXT um zum Modellmenü zurückzukehren.



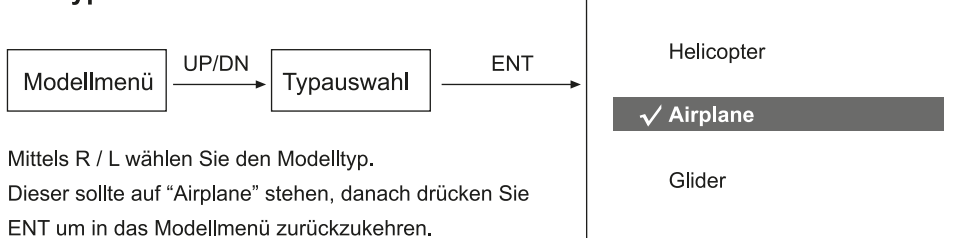
## 4.3 Modellname



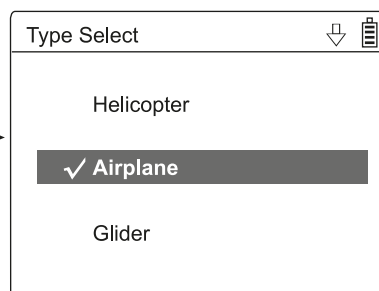
Drücken Sie UP/DN um den Zeiger zu bewegen,  
 R/L um die Zeichen zu ändern und den Namen.  
 Drücken Sie EXT um in das Modellmenü zurückzukehren.



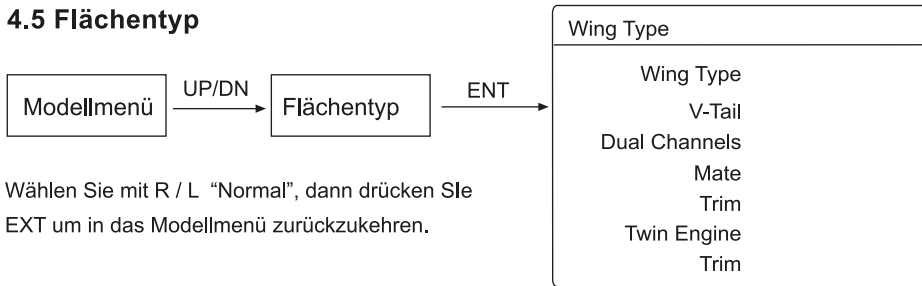
## 4.4 Typ Auswahl



Mittels R / L wählen Sie den Modelltyp.  
 Dieser sollte auf "Airplane" stehen, danach drücken Sie  
 ENT um in das Modellmenü zurückzukehren.



#### 4.5 Flächentyp



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

#### 4.6 Ausgabeeinstellungen



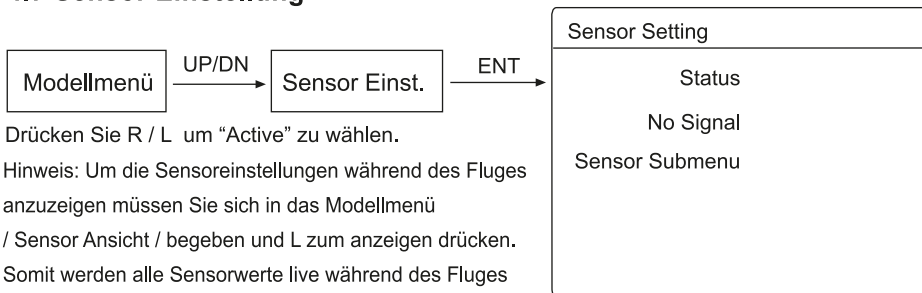
Setzen Sie wie in der Abbildung unten gezeigt auf Werkseinstellungen.

Device Output	
Gear	<b>MIX SW</b> Active
Flap	RUDD D/R Active
AUX2	ELEV D/R Active
AUX3	FMOD SW Active

Device Output	
	AUX4
	AUX5
	AUX6
	AUX7

Drücken Sie Ext um in das Modellmenü zurückzukehren.

#### 4.7 Sensor Einstellung



Drücken Sie R / L um "Active" zu wählen.

Hinweis: Um die Sensoreinstellungen während des Fluges anzuzeigen müssen Sie sich in das Modellmenü / Sensor Ansicht / begeben und L zum anzeigen drücken.

Somit werden alle Sensorwerte live während des Fluges dargestellt. .

##### (1) Spannungseinstellungen

Drücken Sie UP / DN um Spannung in den Sensoreinstellungen zu wählen -ENT und Sie gelangen in die Einstellungen.

Sensor Setting	
Internal: V0	Inhibit
External: V1	Active
	<b>21.4V</b>
External: V2	Inhibit

Internal zeigt die Spannung der Fernsteuerung.

External zeigt die Spannung der Drohne.

Die Werksseitige Quadcopter Spannung ist 21.4 Volt.

Sobald eine Unterspannungswarnung der Fernsteuerung ertönt, sollten Sie umgehend landen.

\* Für eine frühzeitigere Warnung können Sie die Spannung auch auf 21.6 V einstellen.

##### (2) GPS Empfangseinstellungen.

Drücken Sie UP / DN um die GPS Einstellungen im Sensor Interface anzuzeigen, dann ENT um in die GPS Einstellungen zu gelangen.

GPS Setting	
	Altitude Type
	Speed Unit
	Date Type

### (2.1) Höhen Typ Einstellung

Drücken Sie R / L um die absolute Höhe über Ozean oder relative Höhe, welche die Höhe über dem Starpunkt anzeigt zu wählen.

### (2.2) Geschwindigkeitseinheit Einstellungen:

Drücken Sie R / L um Km/h oder Knoten zu wählen.

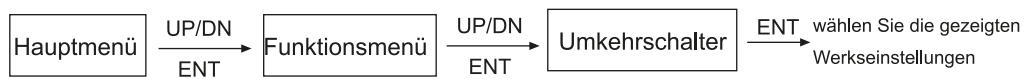
### (2.3) Datumstyp Einstellungen:

Drücken Sie R / L um das Datumformat DD-MM-YY / MM-DD-YY / YY-MM-DD zu wählen.

### (2.4) Zeitzone:

Drücken Sie R / L um die Zeitzone zu wählene, dann EXT um zum Hauptmenü zurückzukehren.

## 4.8 Umkehrschalter

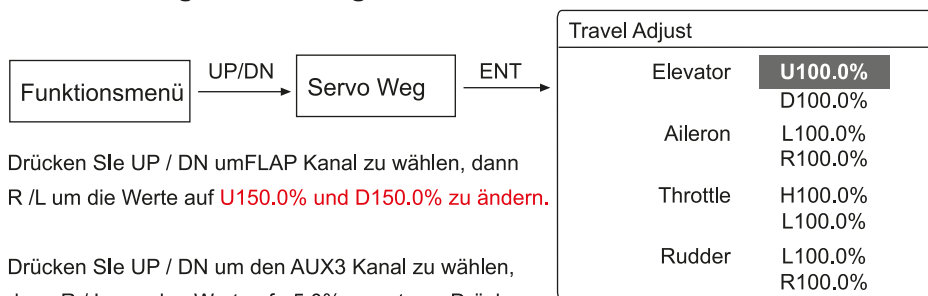


Reverse Switch	
Elevator	<b>Normal</b>
Aileron	Normal
Throttle	Normal
Rudder	Normal
Gear	Normal
Flap	Normal
AUX2	Normal
AUX3	Normal

Reverse Switch	
AUX4	<b>Normal</b>
AUX5	Normal
AUX6	Normal
AUX7	Normal

Drücken Sie EXT um in das Funktionsmenü zurückzukehren.

## 4.9 Servo Wege Einstellungen



Drücken Sie UP / DN um FLAP Kanal zu wählen, dann R / L um die Werte auf **U150.0%** und **D150.0%** zu ändern.

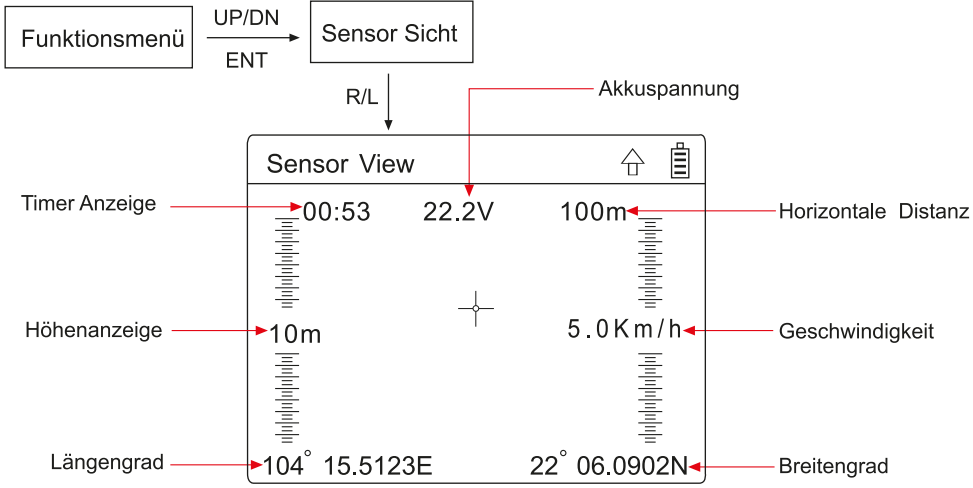
Drücken Sie UP / DN um den AUX3 Kanal zu wählen, dann R / L um den Wert auf +5.0% zu setzen. Drücken Sie EXT, im Funktionsmenü ändert AUX 3 die Kreisgröße für den Kreisflug.

*\*Die Werte können ienfach eingestellt werden, so ist 25% = 25 Meter / 75feet.*

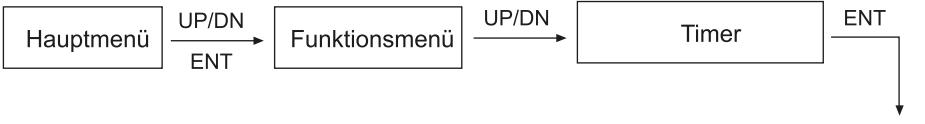
Travel Adjust	
AUX4	<b>+100.0%</b>
	-100.0%
AUX5	+100.0%
	-100.0%
AUX6	+100.0%
	-100.0%
AUX7	+100.0%
	-100.0%

Travel Adjust	
Gear	+100.0%
	-100.0%
<b>Flap</b>	<b>U150.0%</b>
	D150.0%
AUX2	+100.0%
	-100.0%
<b>AUX3</b>	<b>+5.0%</b>
	-100.0%

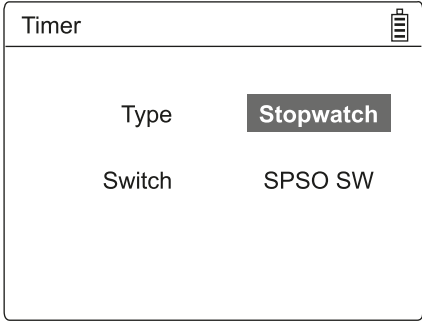
**4.10 Sensor Sicht**



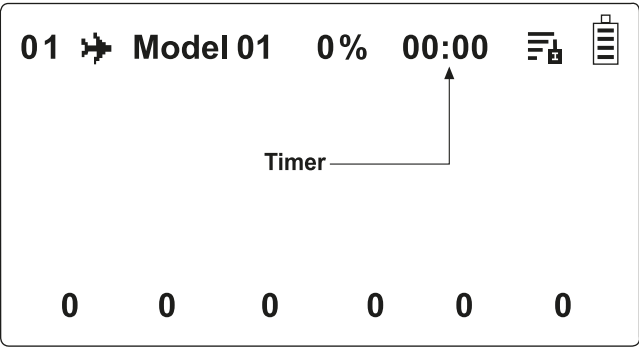
Drücken Sie R / L um "viewport display" auszuwählen.  
 Wird das Bild als Hintergrund gewählt, wird die Information auf dem Videobild angezeigt.



Typ: Drücken Sie R / L um zwischen Stoppuhr oder Countdown auszuwählen.  
 Schalter: Drücken Sie R / L um "SPSO SW" zu wählen.  
 Drücken Sie EXT um in das Hauptmenü zurückzukehren.



**Gebrauch:** Bewegen Sie Gas hoch auf 94% um die Uhr zu starten, Gas runter auf L94% um die Uhr anzuhalten, DR für einen Reset.



#### 4.11 Video Einstellung

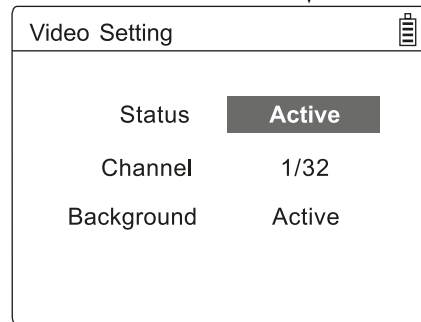


Status: Drücken Sie R / L um "Active" zu wählen..

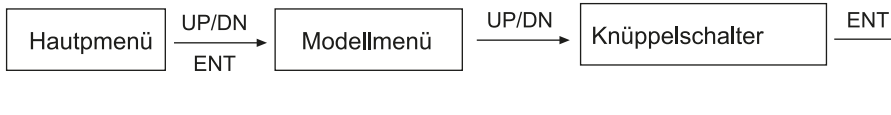
Kanal: Drücken Sie R/L um den passenden Videokanal für die iLook+ zu wählen .

Hintergrund: Drücken Sie R / L um "Active" zu wählen, Echtzeit Video wird jetzt als Hintergrund im Modellmenü dargestellt

Drücken Sie EXT um von Teil auf Vollbild im Hauptbildschirm zu wechseln.



#### 4.12 Timer Einstellung



Schalter: Drücken Sie R / L um "SPSO SW" auszuwählen.

Kanall: Drücken Sie R / L um "Throttle" auszuwählen.

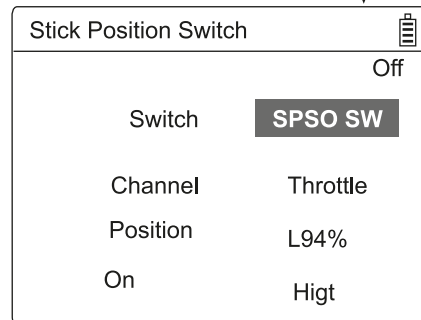
Position: Drücken Sie L um die Prozente zu ändern empfohlen ist L94%).

On Einstellung:

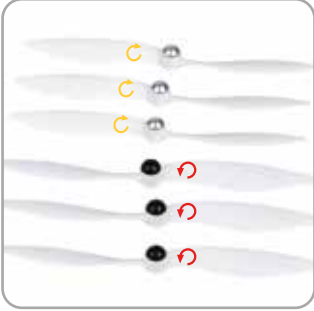
Drücken Sie R / L um "High" als Einschalttrichtung zu wählen.

Bewegen Sie den Gasknüppel hoch und runter um die korrekte Wirkweise zu überprüfen.

Drücken Sie EXT um in das Menü zurückzukehren.



## 1 Installation der Propeller



1.1 Entnehmen Sie die Propeller, diese sind mit Pfeilen der Laufrichtung markiert, Sie benötigen je 3 Stück. Wir empfehlen die Propeller vor der Benutzung auszuwuchten.



1.2 Schrauben Sie die mit der passenden Pfeilrichtung markierten Propeller von Hand auf die Motoren. Die Gewinde sind entgegengesetzt zur Drehrichtung, sprich selbstsichernd.



1.3 Überprüfen Sie nach der Installation und vor jedem Flug die Propeller.

## 2 Installation des Akkus, Binden der Fernsteuerung und Ausfahren des Fahrwerkes.

Das Fahrwerk wird in eingefahrener Position verwendet. **Versuchen Sie nicht es per hand herauszuziehen!** . Wir werden das Fahrwerk bei der ersten Inbetriebnahme ausfahren.



2.1 Setzen Sie den voll geladenen Akku ein.  
**Schalten Sie den Quadrocopter nicht ein!**



2.2 Legen Sie den TALI H500 auf den Rücken mit dem Fahrwerk nach oben zeigend. Das Fahrwerk sollte nicht blockiert werden und frei beweglich sein.



2.3 Stellen Sie alle DevoF12 Schalter in Position "0" und schalten die Fernsteuerung ein.



2.4 Schalten Sie den Power Schalter auf "ON" und drücken den Power Knopf ca 3-5 Sekunden, die Leds leuchten nun.  
\* Das Fahrwerk wird nun automatisch ausfahren.  
\* Zu Beginn, beim Binden des Modells werden die Arme grün blinken.



2.5 Legen Sie den TALI H500 auf den Rücken mit dem Fahrwerk nach oben zeigend. Das Fahrwerk sollte nicht blockiert werden und frei beweglich sein. Die grünen Leds hören auf zu blinken wenn die Bindung erfolgreich ist.



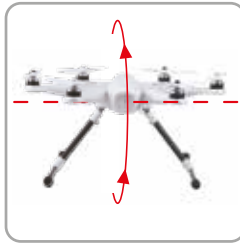
2.6 Stellen Sie den Quadrocopter nach erfolgter Bindung auf eine Ebene Fläche.

### 3 Kompass Kalibrierung

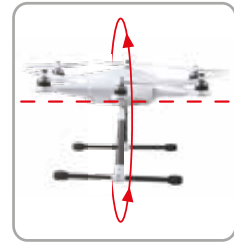
**Wichtig:** Stellen Sie sicher, daß alle Trimmungen in der Mitte sind und die Werte "0" anzeigen, die Motoren gesperrt sind. Der Quadrocopter sollte nicht ROT-Grün blinken. Serienmäßig werden alle Motoren nach erfolgter ID Bindung gesperrt. Für mehr Details zum Sperren/Entsperren der Motoren siehe. Punkt 6 & 7.



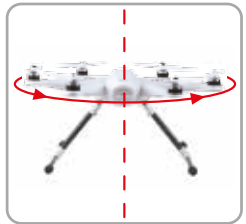
Kalibrierungs Modus:  
Bewegen Sie beide Knüppel gleichzeitig nach unten in die Mitte. Der Quadrocopter wird schnell Rot-Grün blinken.



Vorwärts Drehung: drehen Sie den Quadrocopter jeweils immer um 90 Grad und verharren Sie jeweils um 1 Sekunde in der Position. (0/90 -1 Sek Pause/180 -1 Sek Pause/ 270 -1 Sek Pause/360-1 Sek Pause.



Drehung im Uhrzeigersinn: drehen Sie den Quadrocopter um die ROLL-Achse (Querruder), jeweils immer um 90 Grad und verharren Sie jeweils um 1 Sekunde in der Position. (0/90 -1 Sek Pause/180 -1 Sek Pause/ 270 -1 Sek Pause/360-1 Sek Pause.



Horizontale Drehung: drehen Sie den Quadrocopter um sich selber (Seitenruder), jeweils immer um 90 Grad und verharren Sie jeweils um 1 Sekunde in der Position. (0/90 -1 Sek Pause/180 -1 Sek Pause/ 270 -1 Sek Pause/360-1 Sek Pause.



Rotation mit Nase nach unten zeigend: drehen Sie den Quadrocopter um sich selber (ROLL -Achse Querruder), jeweils immer um 90 Grad und verharren Sie jeweils um 1 Sekunde in der Position. (0/90 -1 Sek Pause/180 -1 Sek Pause/ 270 -1 Sek Pause/360-1 Sek Pause.



Halten Sie den Quadrocopter in horizontaler Position (parallel zum Boden) und verharren für ca. 40 Sekunden bis die rote LED aufhört zu blinken –die Kalibrierung ist nun beendet.

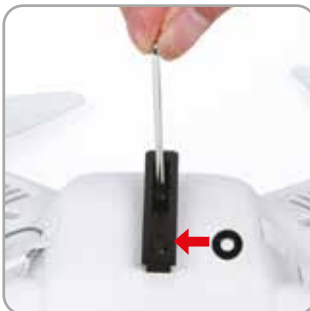
- **Wichtig: Während der ersten Flüge kann der Quadrocopter driften,** dieses ist normal, bitte fliegen Sie manuell weiter während sich der Quadrocopter kalibriert, landen Sie nach 5-10 Minuten und sperren die Motoren um die Einstellungen zu speichern.  
Hinweis: Der leichte Drift wird ca 4-5 Flüge anhalten, Sie werden eine stetige Verbesserung feststellen.

### 4 G-3D 3-axis brushless Gimbal Installation

**Wichtig:** Entfernen Sie den Akku aus dem Quadrocopter bevor Sie den Gimbal installieren.  
Der Gimbal ist ein hochempfindliches technisches Gerät, dementsprechende Vorsicht ist geboten.



4.1 Entnehmen Sie den G-3D gimbal samt Zubehör.



4.2 Unterlegen Sie den Gummi O-Ring unter das Loch, und schrauben mittels der M3x8mm und M3x10mm Schrauben die Montageschiene fest.



4.3 Schieben Sie den Gimbal von vorne nach hinten in die Schiene ein.





4.4 Installieren Sie die M3x12mm "Fingerschraube" mit Feder an der Vorderseite um den Gimbal zu sichern.



4.5 Verbinden Sie das 9 Pin weiße Datenkabel mit dem "complex data port" auf der Unterseite des Quadrocopters, dann verbinden Sie das Kabel mit dem G-3D Gimbal.



4.6 Stellen Sie sicher, dass sich das Gimbal frei in alle Richtungen bewegen kann.

## Installation der iLook+ 1080p Kamera mit 5.8ghz Video

**Wichtig:** Schalten Sie niemals die iLook+ Kamera an ohne dass die Antenne installiert ist. Sonst kann ein Schaden an der Kamera entstehen.



5.1 Schrauben Sie die Antenne mit dem mitgelieferten Schraubenschlüssel ohne viel Kraft / Gewalt an die Kamera.



5.2 Entfernen Sie die beiden M2x4 Schrauben die die Kamerahalterung sichern.



5.3 Setzen Sie nun die Kamera ein und sichern diese mit den beiden M2x4mm Schrauben mit der kamerahalterung.

\* Es gibt eine Aussparung, welche um die Kameralinse herum passt.

\*\* Sie können auch eine GoPro3 kamera montieren. Schrauben Sie die Motorabdeckung am Pitch Motor ab, so wird das Gimbal im Gleichgewicht sein.

\*\*\* Benutzen Sie den Schalter der iLook+ Kamera um zwischen STILL und 1080p Video auszuwählen.

\*\*\*\* Sie können die Frequenz der Kamera ändern, sehen Sie hierzu die Kamerahinweise.



5.5 Die iLook+ Kamera ist nun installiert.

# 1 FCS-H500 "Haupt Controller" Anschlussdiagramm



①	AUX 3 - Rundflug Modus	⑨	Spannungssensor -am Power Board anschließen	⑯	Verbindung zum Regler 4
②	AUX 2 - Hyper IOC Modus	⑩	Daten Empfang- am Empfänger anschließen	⑰	Verbindung zum Regler 3
③	AUX 1 - Auto Start	⑪	Jumper Port, wird mit herkömmlichen Empfängern verwendet. Setzen Sie hier den Bindestecker ein.	⑱	Verbindung zum Regler 2
④	Kontroll Modus Schalter	⑫	LED Lichter- Flug Kontroll Status LEDs.	⑲	Verbindung zum Regler 1
⑤	YAW Kontrolle	⑬	GPS Verbindung( rot/weiß/blau/schwarz 4arbiges Kabel)	⑳	UPGRADE Anschluss FC ( MINI USB )
⑥	GAS Eingang	⑭	Verbindung zum Regler 6 (ESC)	㉑	DATEN Port
⑦	PITCH Kontrolle (forwärts & rückwärts)	⑮	Verbindung zum Regler 5	㉒	Verbindung Kompass( rot und schwarzes Kabel )
⑧	ROLL Kontrolle (linkswärts/rechtswärts)				

# 2 DEVO RX705(FCC) / DEVO RX708(CE) Empfänger

**Achtung:** DEVO RX705(FCC) / DEVO RX708(CE) haben dieselben Anschlüsse.

Telemetry Verbindung (einzelnes weißes Kabel).



DATA BUS: Datenkabelverbindung zum FCS-H500 Flug Controller. Funktionen: GAS, Seitenruder, Pitch, Roll, Aux 1, 2, 3.

AUX1: kontrolliert "Auto Start" - muss nicht angeschlossen werden

AUX2: kontrolliert "Hyper IOC" - muss nicht angeschlossen werden

AUX3: kontrolliert "Rundflug Modus" - muss nicht angeschlossen werden

AUX4: kontrolliert "Einziehfahrwerk" - muss nicht angeschlossen werden

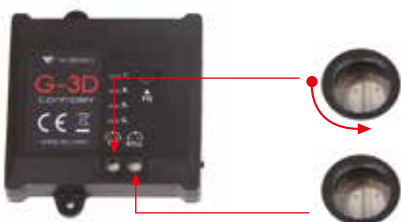
AUX5: kontrolliert "Gimbal ROLL" - muss nicht angeschlossen werden

AUX6: kontrolliert "Gimbal PITCH" - muss nicht angeschlossen werden

AUX 7: 2 Funktionen : iLook+ Kamera Start-Stop. und lösche den ID festen Code. (stecken Sie dazu den Bindestecker ein.)

# 3 G-3D Feineinstellungen

**Wichtig:** Bevor Sie die Feineinstellungen vornehmen, stellen Sie sicher das das Gimbal ohne Strom manuell ausbalanciert wurde.



PIT: Der enigungswinkel kann von 135 Grad nach unten bis 90 Grad nach oben eingestellt werden. Verändern Sie den Wert soweit bis die Kamera sich in ebener Position befindet.

ROLL: Sie können den Neutralpunkt der Roll Funktion um 45 Grad je Seite verstellen. Verändern Sie den Wert soweit bis die Kamera sich in ebener Position befindet.

