

QR X350 PRO

GPS altitude hold system

1 Landegestell montieren



1.1 Kopter, Landegestell und Schrauben bereitlegen



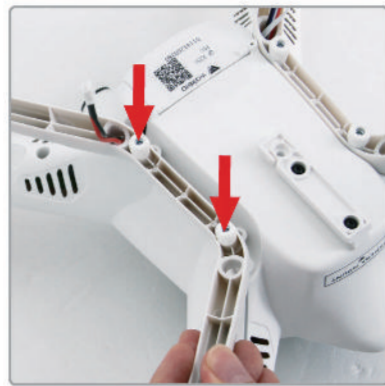
1.2 Rechtes Landegestell anbringen



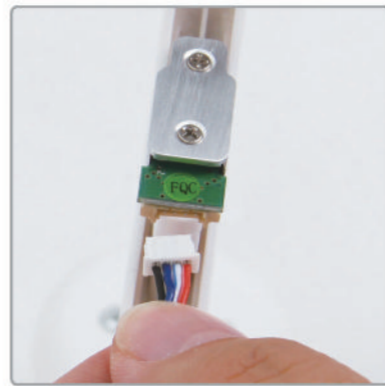
1.3 Festschrauben anbringen



1.4 Linkes Landegestell anbringen



1.5 Festschrauben anbringen



1.6 Kompass anschließen



1.7 Kompass angeschlossen



1.8 Kabel befestigen



1.9 Landegestell montiert



Kurzanleitung

2 Propeller montieren



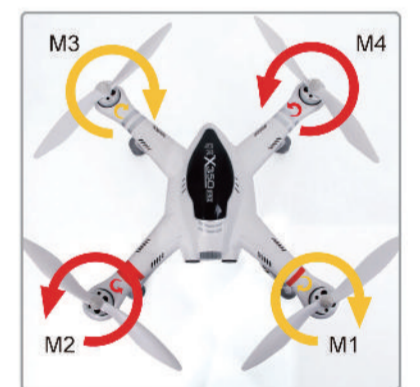
2.1 Propeller und Spinner bereitlegen



2.2 Propeller gemäß Richtungsangabe (Pfeile) anbringen



2.3 Spinner anbringen und gut festziehen



2.4 Propeller montiert

3 G-2D Gimbal montieren



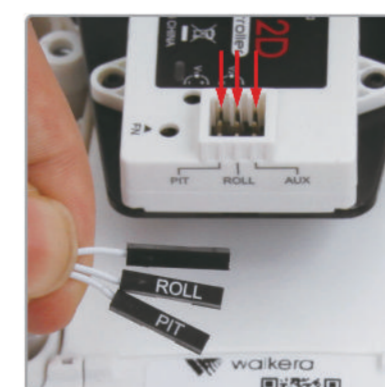
3.1 G-2D bereitlegen



3.2 Gimbal auf die Schnellwechselplatte einschieben



3.3 Fertig



3.4 Signalkabel an die entsprechenden Steckplätze anschließen (innerer Pin)



3.5 G-2D montiert

4 iLook Kamera montieren



4.1 iLook bereitlegen



4.2 iLook Kamera einbauen



4.3 Stromkabel anschließen



4.4 Gimbal mit Strom versorgen



4.5 Fertig verkabelt



4.6 iLook montiert

5 Sender binden



5.1 Senderakku anschließen



5.2 Alle Schalter sowie Gasknüppel in die Position 0 bringen, dann den Sender einschalten



5.3 Flugakku anschließen



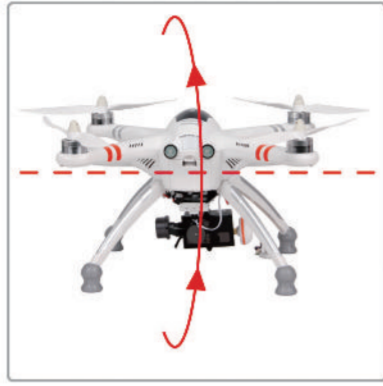
5.4 Linke LED blinkt bis der Bindevorgang erfolgreich ist

6 Kompass kalibrieren

Bitte vergewissern Sie sich, dass der Kopter richtig gebunden ist und die Motoren gesperrt sind. Standardmäßig sind die Motoren direkt nach dem Bindevorgang gesperrt (siehe auch Kapitel 7 und 8).



6.1 Kalibrierung durch Stickbefehl einleiten



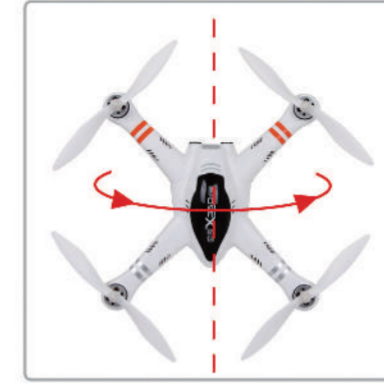
6.2 Nach vorne und hinten 360° drehen



6.3 Nach Links und rechts 360° drehen



6.4 Horizontal 360° drehen



6.5 Vertikal 360° drehen (Nase nach unten)



6.6 Linke LED blinkt während der Kalibrierung schnell. Nach der Kalibrierung geht sie aus. Den Kopter anschließend vom Strom trennen.

In jeder Position (6.2 bis 6.5) sollte der Kopter in die vier Positions-Stufen von 0°, 90°, 180°, 270°, 360° gedreht werden. Bitte den Kopter in jeder Position 1 Sekunde halten.

Achtung:

Beim ersten Flug nach der Kalibrierung kann der Kopter im Himmel etwas driften. Bitte warten Sie etwas ab: Das System justiert sich während des Fluges. Leiten Sie nach 3-5 Minuten eine Landung ein und sperren Sie die Motoren um die Feinjustierungsdaten zu speichern.

7 Motoren freigeben

Nach dem Binden den Gasknüppel auf Null stellen. Der Trimmer für Gas sollte ebenfalls auf Null sein.

Den Gier-Knüppel vollständig nach links drücken.

Die linke LED leuchtet konstant, die Motoren sind nun freigegeben. Beim Gasgeben laufen sie nun an. (Die Motoren können nur im manuellen Modus freigegeben und wieder gesperrt werden.)

Achtung: Nach dem Freigeben werden die Motoren, sofern kein Gas gegeben wird, nach 10 Sekunden wieder gesperrt!



Mode 1 (Gas rechts)



Mode 2 (Gas links)

8 Motoren sperren

Den Gasknüppel auf Null stellen,

Den Gier-Knüppel vollständig nach rechts drücken.

Die Motoren sind gesperrt wenn die grüne LED nicht mehr leuchtet. Wenn Sie nun Gas geben, bleiben die Motoren stehen.

(Direkt nach dem Binden sind die Motoren zunächst gesperrt).



Mode 1 (Gas rechts)



Mode 2 (Gas links)

9 DEVO 10 / F7 und die Belegung der Steuerelemente

	Linker Knüppel	Gas / Gier
Mode 2 (Gas links)	Rechter Knüppel	Nick / Roll
	Linker Trimmer	Gas trimmen
	Rechter Trimmer	Nick trimmen
Mode 1 (Gas rechts)	Linker Knüppel	Nick / Gier
	Rechter Knüppel	Gas / Roll
	Linker Trimmer	Nick trimmen

(1) Manueller Modus	(2) GPS Modus	(3) RTH Modus
MIX Schalter auf 0	MIX Schalter auf 1	MIX Schalter auf 2



10 Kopter steuern

Sender	Kopter (← = vorne)	Manueller / GPS Modus				
<table border="1"> <tr> <td>Mode 1</td> <td>Mode 2</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> </tr> </table>	Mode 1	Mode 2				Gas (Throttle): steigen / sinken. Im GPS Modus hält der Kopter bei 50% Gas die Höhe konstant. Gas Knüppel nach oben = steigen Gas Knüppel nach unten = sinken Im GPS Modus startet der Kopter erst, wenn Gas über 50% anliegt (Autostart).
Mode 1	Mode 2					
<table border="1"> <tr> <td>Mode 1 / Mode 2</td> </tr> <tr> <td></td> </tr> </table>	Mode 1 / Mode 2			Gier (Rudder): Horizontale Drehung um die eigene Achse. Gier Knüppel nach links = Kopter rotiert gegen den Uhrzeigersinn Gier Knüppel nach rechts = Kopter rotiert mit dem Uhrzeigersinn		
Mode 1 / Mode 2						
<table border="1"> <tr> <td>Mode 1</td> <td>Mode 2</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> </tr> </table>	Mode 1	Mode 2				Nick (Elevator): vorwärts / rückwärts. Nick Knüppel nach vorne = Kopter fliegt vorwärts Nick Knüppel nach hinten = Kopter fliegt rückwärts
Mode 1	Mode 2					
<table border="1"> <tr> <td>Mode 1 / Mode 2</td> </tr> <tr> <td></td> </tr> </table>	Mode 1 / Mode 2			Roll (Aileron): links / rechts. Roll Knüppel nach links = Kopter fliegt links Roll Knüppel nach rechts = Kopter fliegt rechts		
Mode 1 / Mode 2						

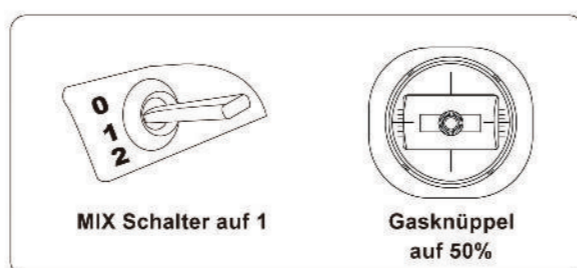
11 GPS Signal Anzeige (rechte LED)

GPS Satelliten	<6	6	7	8	9	10	11	12	13
Blinksequenz rechte LED	kein Blinken	Blinkt 1 mal	Blinkt 2 mal	Blinkt 3 mal	Blinkt 4 mal	Blinkt 5 mal	Blinkt 6 mal	Blinkt 7 mal	Blinkt 8 mal

Empfehlung: Für GPS Modus am besten den Empfang von 8 oder mehr Satelliten abwarten (rechte LED blinkt mehr als 2 mal).

12 GPS Position halten

- GPS Funktion muss gegeben sein und GPS Signal muss gut sein (rechte LED blinkt mehr als 2x).
- Kompass muss gut kalibriert sein und alle Trimmer müssen sich in ihren neutralen Positionen befinden.
- Position halten:
Schalten Sie im manuellen Modus MIX auf 2. Stellen Sie Gas auf 50%. Die Höhe und die Position werden gehalten. Das Fliegen ist in diesem Modus weiterhin möglich.



13 Automatische Landung am Startpunkt (RTH)

- GPS Funktion muss gegeben sein und GPS Signal muss gut sein (rechte LED blinkt mehr als 2x).
- Kompass muss gut kalibriert sein und alle Trimmer müssen sich in ihren neutralen Positionen befinden.
- RTH ausführen:
Schalten Sie im manuellen Modus MIX auf 2. Stellen Sie Gas auf 50% und Bewegen Sie die anderen Steuerelemente nicht. Der Kopter fliegt zurück zur Startposition und landet.

