

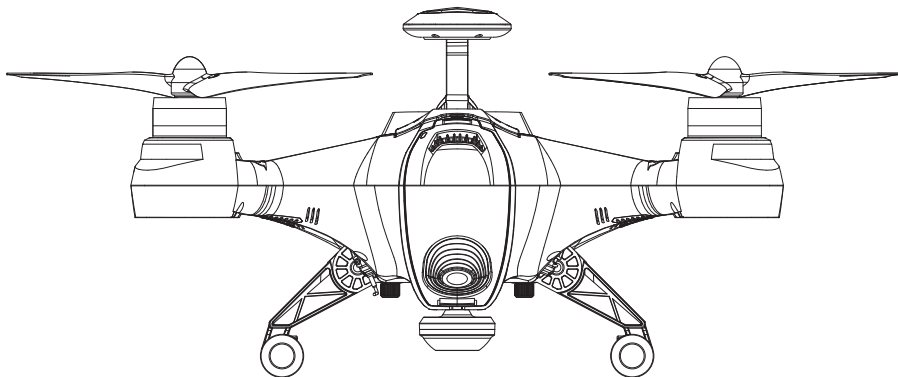
devention

Artikel-Nr.: 25178 / 25179

QR X350 **Premium**

GCS Ground Station Software

Bedienungsanleitung



www.walkera.com



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

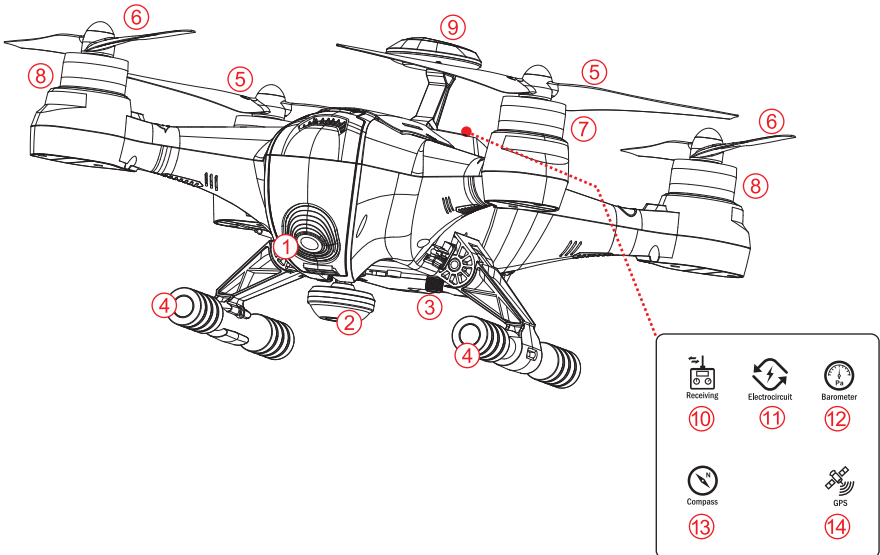
Inhaltsverzeichnis

Vorbereitung vor dem Flug	1
Zusammenbau des X350 Premium	2
Spezifikationen	3
Download und Software Installation	4
GCS Software kennenlernen	4
Vorbereitung auf den Flug	5
Kompass Kalibrierung	6
Routen editieren	6
GPS LED Signal Hinweise	7
Motoren entsperren / sperren	7
Funktionen und Knüppelkontrolle	8-11
Umschalten von der DEVO F12E auf GCS	11
Nach dem Flug	11
Zusatzhinweise	12-13
2.4 GHZ Bluetooth	13-16
Programm Update	17-18

1.0 Vorbereitung vor dem Flug

1.1 Lernen Sie Ihr Flugmodell kennen

- Modulares Design, einfach zu installieren und zu verbinden..
- A new generation flight control system be built, promote stable flight performance.
- 5.8GHZ Video Übertragungssystem mit Live Bild System auf der Fernsteuerung (OSD).
- Symbolanzeigen für GPS, Kompass, Barometer und andere Teile geben die notwendigen Betriebsinformation und Sicherheit.

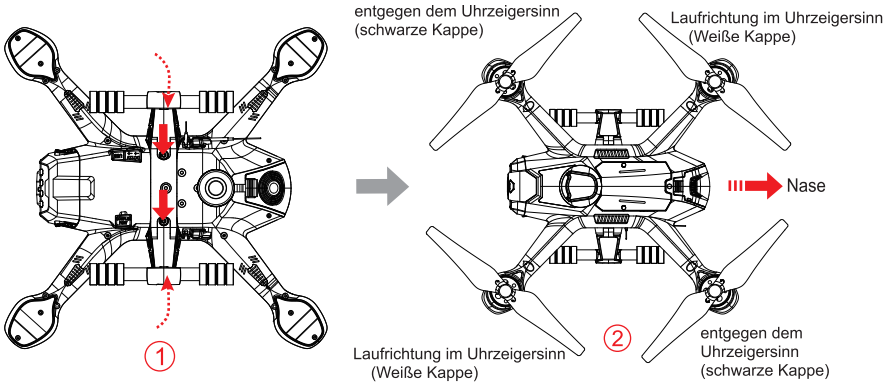


Indikator leuchtet = betriebsbereit

- | | |
|---|---------------------------|
| 1. Kamera | 9. GPS Modul |
| 2. Sendeantenne Video | 10. LED Empfangskontrolle |
| 3. M3x18 Schraube | 11. LED Stromkreislauf |
| 4. Landekufen | 12. LED Barometer |
| 5. Propeller –Laufrichtung im Uhrzeigersinn (Weiße Kappe) | 13. LED Kompass |
| 6. Propeller- Laufrichtung entgegen dem Uhrzeigersinn (schwarze Kappe) | 14. LED GPS |
| 7-8. Motor (Verschraubung ist entgegen der Drehrichtung damit sich die Muttern nicht lösen können während des Fluges) | |

1.2 Zusammenbau des X350 Premium

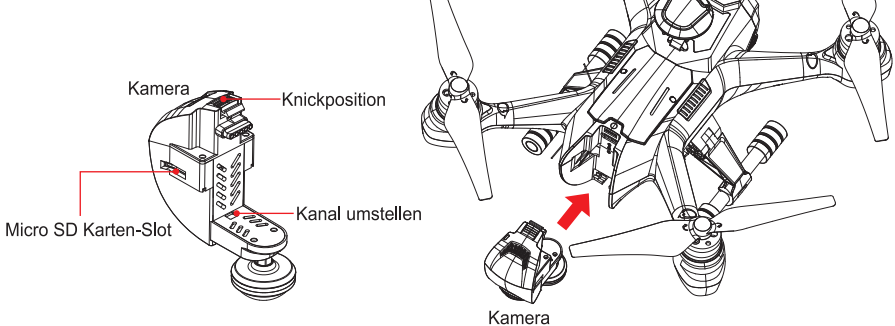
- ① Montieren Sie das Landegestell wie in Abbildung 1 gezeigt mit den beiliegenden Schrauben (mit weißem Kunststoffkopf).
- ② Installieren Sie die Propeller mit Laufrichtung gegen den Uhrzeigersinn wie in Abbildung 2 gezeigt. AM jeweiligen Motor Arm und am Propeller befindet sich ein Pfeil mit der Laufrichtung welche übereinstimmen müssen. Die Propeller handfest anziehen, da die Verschraubung gegen die Motordrehrichtung erfolgt sichern sich diese im Fluge selber.



- ③ Einsetzen der Micro SD (Bei der Fisheye Kamera)

Wollen Sie Videos aufnehmen, setzen Sie bitte die Micro SD Karte ein.

Drücken Sie den oberen und unteren Plastikhalter (Lasche welche heruntergedrückt werden kann) der Kamera herunter und ziehen Sie die Kamera heraus. Setzen Sie die Micro SD Karte in dem mit MICRO SD Symbol beschrifteten Einschub gemäß dem Symbolaufdruck ein. Die winzig kleinen DIPP-Schalter (siehe Abbildung) können vorsichtig per feiner Pinzette oder Schraubendreher verstellt werden um den Video Kanal einzustellen. Setzen Sie die Kamera wieder ein bis die Halter einrasten.



1.4 Spezifikationen

● Drone

Rotordurchmesser: 233mm

LxWxH: 303mmx303mmx176mm

Gewicht: 1650g (mit Akku)

Fernsteuerung: Devo F12E

Empfänger: BTR-2401(FCC) / BTR-2402(CE)

Brushless Motor: WK-WS-34-002A

Akku: 29.6V 3000mAh 10C(8S) LiPo

2.4G Bluetooth Datalink:

BTR-2401(FCC) & BT-2401B(FCC) / Andriod

BTR-2402(CE) & BT-2402B(CE) /Andriod

BTR-2401(FCC) & BT-2403B(FCC)/IOS

BTR-2402(CE) & BT-2404B(CE) - Apple IOS system

Flugzeit: bis zu 25 Minuten

Temperaturbereich: -10 +40 degrees

● Camera specifications

a. Video

- Auflösung: 1920x1080 Full HD, 30 FPS
- Micro High Speed SD: max 64G
- Videoformat: MOV
- Bildsensor: 3,000,000 Pixel

b. 5.8G Wireless

- 5.8G kabellose Videoübertragung
- FCC BIND B: 4 Kanäle
- CE BIND B: 8 Kanäle
- FCC Ausgangsleistung bis zu 200mW
- CE Ausgangsleistung bis zu 25 mW

1.5 Download und Software Installation

- Unterstützte Geräte: Android und Apple Systeme

Adroid Anforderungen:

(1) Version 4.0 oder höher, Auflösung 480x800 Pixel oder höher.

(2) **Google Play, Playstore und TTS Software.**

- Herunterladen und installieren der Software:

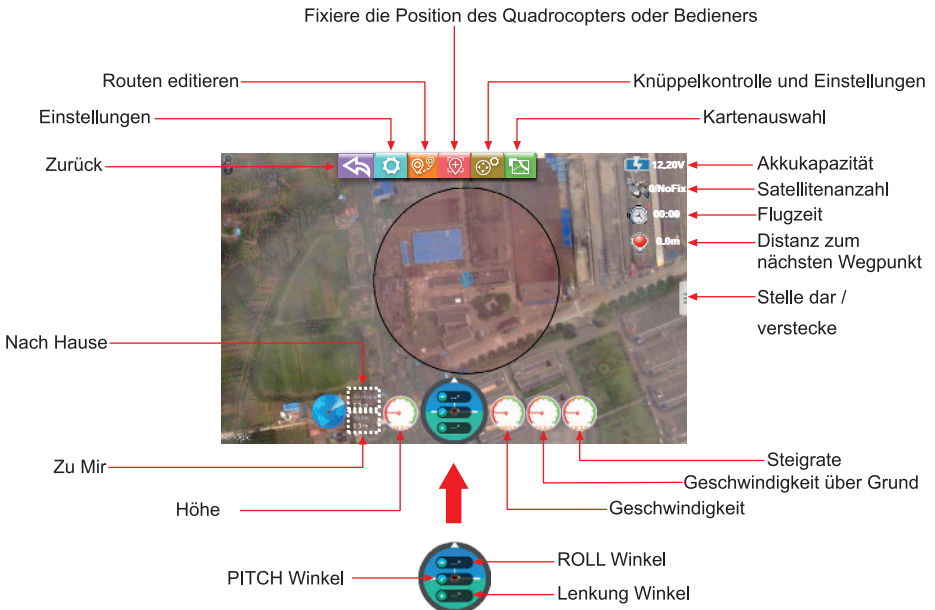
Laden Sie GCS Ground Station aus dem App store herunter (Android oder Apple).

Alternativ von www.walkera.com (bei Android).



ACHTUNG: Für den Betrieb der GCS APP müssen die Handyeinstellungen/ Android oder Apple Geräteeinstellungen auf Englische(USA) EINGABE umgestellt werden. –Benutzer welche sich hier nicht sicher sind, können auch einfach eine App herunterladen, welche die Ländereinstellungen bequem auf Knopfdruck ändert. Wird die GCS 1.0.5 (Walkera download Homepage –Stand 5.10.2015) mit einer anderen Sprache betrieben, kann es sein das die App abstürzt und sich beendet. Die 1.0.3 (App store) ist eine alte Version und kann mit neueren Systemen nicht verwendet werden (Bluetooth wird nicht gefunden).

1.6 1.5 GCS Software kennenlernen

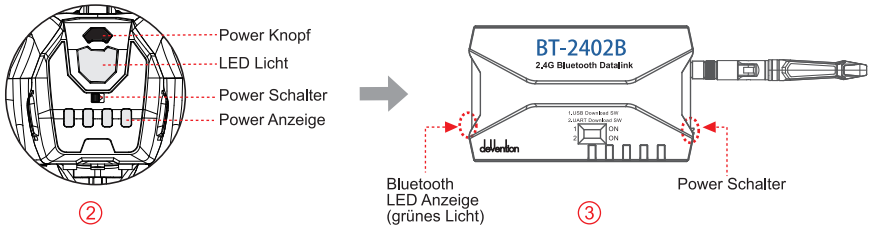


2.0 Vorbereitung auf den Flug

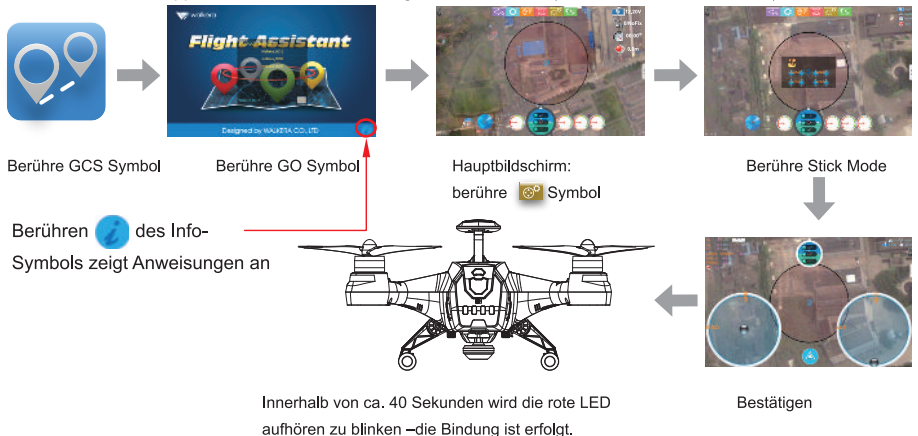
Stellen Sie die X350 Premium auf eine ebene Fläche in einer freien Umgebung mit dem Rücken zu Ihnen

2.1 Binden des Modells


- ① Setzen Sie den Akku in das Modell ein, so dass die beiden Plastikflaschen an der Akkuseite einrasten.
- ② Schalten Sie den Power Schalter ein indem Sie den Schalter ca 3-5 Sekunden drücken bis die grüne Power LED aufleuchtet.
- ③ Schalten Sie das 2.4GHZ Bluetooth Datenmodul ein, die grüne Lampe wird schnell blinken und auf die Verbindung mit dem Handy warten.



- ③ Wählen Sie in den Telefoneinstellungen Ihres Handys die Bluetooth Einstellungen aus und suchen Sie „walkera****“, geben das Passwort 1234 zum Verbinden ein –sobald „connected“/verbunden erscheint ist Ihr Handy mit dem Bluetooth Controller verbunden.
- ④ Wählen Sie das GCS Symbol in Ihrem Handy und starten die Software.
Die Software wird automatisch das verbundene Bluetooth Gerät anzeigen- wählen Sie dies aus und bestätigen mit dem „GO“ Symbol um in den Hauptbildschirm zu gelangen.
Im Hauptbildschirm drücken Sie das Symbol, anschließend wählen Sie „Stick Mode“ Knüppelmodus um die Einstellungen vorzunehmen (z.B.. GAS rechts oder links).



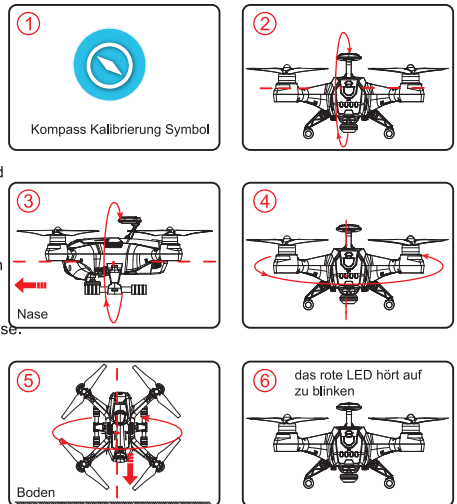
2.2 Kompass Kalibrierung

Drücken Sie das  Symbol auf dem Hauptbildschirm, drücken „Stick Mode“ um in die Knüppelinstellungen zu gelangen.






Wichtig! Stellen Sie sicher, dass die Luftschrauben vor der Kalibrierung verriegelt sind. (Die rote Anzeige LED blinkt nicht) Die Werkseinstellung nach erfolgter Bindung ist -> Motoren verriegelt. (siehe Punkt 2.5 Motoren entsperren/sperrn)

- ① Berühren Sie das Symbol der Kompass Kalibrierung, die rote LED des Quadrocopters wird schnell blinken.
- ② 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.
- ③ 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.
- ④ 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.
- ⑤ 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.
- ⑥ 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.



2.3 Routen editieren

Im Hauptbildschirm berühren Sie das  Symbol um in die Routeneinstellungen zu gelangen. Nach erfolgter Routenplanung drücken Sie das  Symbol um die Route zum Quadrocopter hochzuladen.

- Positions Halt
- Kartenauswahl
- Route zum Quadrocopter hochladen
- Route aus dem Quadrocopter auslesen
- In das Telefon gespeicherte Route
- Route aus dem Telefon auslesen
- Wegpunkt hinzufügen
- Route editieren
- Um die Wegpunkte zu löschen, drücken Sie lange auf  Symbol.



2.4 GPS LED Signal Hinweise

GPS Satelliten	<6	6	7	8	9	10	11	12	13
blaue LED Status	Kein Blinken	Blinkt 1x	Blinkt 2x	Blinkt 3x	Blinkt 4x	Blinkt 5x	Blinkt 6x	Blinkt 7x	Blinkt 8x

Wichtig: Für einen sicheren GPS Flug:

Die blaue LED sollte mindestens 2 x blinken (doppelt blinken).


Wir empfehlen allerdings mit dem Flug zu warten bis mindestens 3 Satelliten gefunden werden.

Starten Sie nie automatisch wenn weniger als 2 Satelliten gefunden wurden!

2.5 Motoren entsperren/sperrn

● Motoren entsperren

Nach erfolgreicher Bindung ziehen Sie den Gas Punkt auf die unterste Position im stabilen Modus.


Drücken Sie das stabile Modus Symbol  lange, sobald die rote LED dauerhaft rot leuchtet sind die Motoren entsperrt. Sobald der gas Punkt nach oben bewegt wird, starten die Motoren.

Hinweis: Aus Sicherheitsgründen sperren sich die Motoren nach 10 Sekunden Inaktivität automatisch wieder.



Lange drücken: Motor entsperrt

● Motoren sperren



Ziehen Sie den Gas Punkt auf die unterste Position und drücken das „Auto Take OFF“ Symbol  solange bis die rote LED erlischt, die Motoren sind verriegelt und starten nicht wenn Gas gegeben wird.




Lange drücken: Motor gesperrt

2.6 Funktionen und Knüppelkontrolle



Im Hauptbildschirm drücken Sie das  Symbol und stick mode um in die Einstellungen zu gelangen. Drücken Sie lange das stabile Modus Symbol  um die Motoren zu entsperren



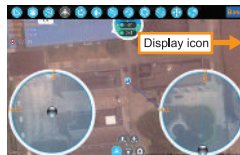
Drücken Sie das „Auto take off“ Symbol  oder bewegen Sie den Gas Punkt.



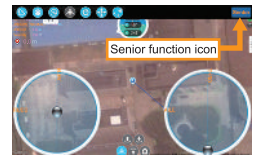
Berühren Sie das Display verstecken Symbol.








Wie im Figuren Interface gezeigt





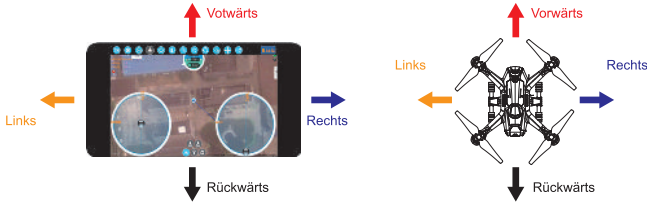






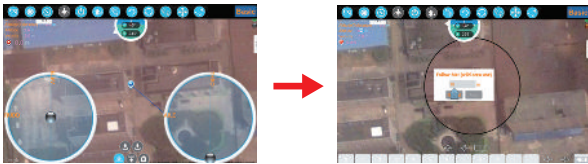








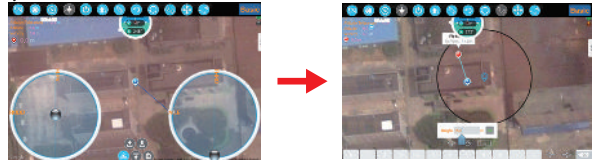


Berühren Sie das Display Symbol



Berühren Sie das Senior Funktions Symbol.

Funktion	Symbol	Anweisung
Stabil – normaler Modus		Berühre Symbol → nutzen Sie die Steuerpunkte um den Quadrocopter zu steuern.
Auto Start		Stellen Sie den Quadrocopter auf eine ebene Fläche → entsperren die Motoren → berühren das Symbol → Der Quadrocopter wird automatisch starten. Hinweis: Sie können die Funktion nur benutzen wenn das GPS Signal stark genug ist
Auto Landung		Berühre Symbol → der Quadrocopter wird automatisch landen.
Höhe halten		Berühre Symbol → der Quadrocopter wird automatisch die Höhe halten. Notes: Hinweise: (1) Sie können die Funktion nur mit einem ausreichend starken GPS Signal benutzen. (2) Falls das GPS Signal zu schwach ist oder nicht vorhanden wird der Quadrocopter automatisch die Höhe halten, anstatt die Position zu halten.
Heimkehr "mit einer Taste" Funktion		Berühre Symbol → der Quadrocopter wird automatisch zum Ursprungspunkt zurückkehren Hinweis: Diese Funktion kann nur mit ausreichend starkem GPS Signal verwendet werden.

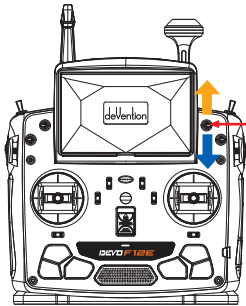
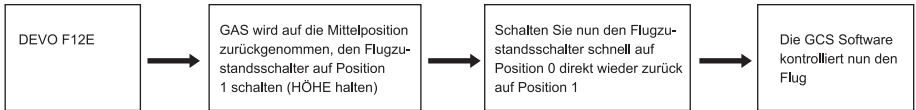
Funktion	Symbol	Anweisung
Kartenauswahl		Kartenauswahl
Knüppelmodus		Es gibt 4 Steuermodi
Kompass Kalibrierung		Kompass Kalibrierung
G-Sensor		<p>Serieneinstellung ist AUS. Nachdem die Funktion eingeschaltet wird kann der Qaudrocopter über die Neigungssensoren des Handys gesteuert werden.</p> 
DATA Switch		Factory defaults are set to "open".
Hyper IOC Modus		<p>IOC bedeutet dass die Flugrichtung des Quadrocopters vom ersten GPS Signal bestimmt wird, also in die das Modell beim Initialisieren zeigt.</p> <p>Hinweise: (1) Diese Funktion kann nur mit einem ausreichenden GPS Signal verwendet werden. (2) Während des Fluges wird der Qaudrocopter automatisch in den Hyper IOC Modus schalten sobald die Flugposition mehr als 10 Meter vom Startpunkt entfernt ist. (3) Im IOC Modus, egal wohin der Quadrocopter zeigt, müssen Sie lediglich den Steuerkontrollpunkt nach hinten bewegen damit der Qaudrocopter zum Startpunkt zurückfliegt.</p>
Wegpunkte aufzeichnen		<p>berühre  der Quadrocopter wird automatisch Wegpunkte aufzeichnen.</p> <p>Hinweis: diese Funktion kann nur mit einem ausreichend starken GPS Signal verwendet werden.</p>
Follow ME Modus		<p>berühre  der Quadrocopter wird automatisch dem Handy folgen.</p>  <p>Drücken Sie das  Symbol im Flugzustand</p> <p>In dem Feld für die Automatische Höheneinstellung, in Bezug auf die Umgebung, wählen Sie schnell oder normal.</p> <p>Hinweise: Diese Funktion kann nur genutzt werden wenn Sie ein starkes GPS Signal empfangen.</p>

Funktion	Symbol	Anweisung
<p>Automatischer Flug</p>		<p>berühre Symbol → der Quadrocopter wird automatisch die voreingestellte Route abfliegen. Während des Fluges drücken Sie lange auf das  Symbol und berühren „write“ um eine neue Route in den Quadrocopter zu laden. Während des Fluges drücken Sie lange auf das (BILD)Symbol und berühren „write“ um eine neue Route in den Quadrocopter zu laden.</p>  <p>Notes: You can use this function only when receiving a strong GPS signal.</p>
<p>Rückverfolgung</p>		<p>berühre Symbol → der Quadrocopter wird automatisch zum Ursprungspunkt zurückkehren. Befinden Sie sich im automatischen Flug, drücken Sie das Sybol und der Quadrocopter kommt wie auf der Route vorgegeben zurück.</p> <p>Hinweis: (1) Die Funktion kann nur mit ausreichend starkem GPS Signal verwendet werden. (2) Sie müssen das Symbol berühren bevor das Modell den letzten Wegpunkt erreicht damit es entlang der Wegpunkte zurückfliegen kann.</p>
<p>Einzelnen Wegpunkt anfliegen</p>		<p>berühre Symbol → der Quadrocopter wird schweben sobald er am Wegpunkt ankommt.</p>  <p>berühre  Symbol</p> <p>In der Box für die Automatischen Höheneinstellungen können Sie in Bezug auf die Umgebung die Höhe wählen, drücken Sie dann OK um zu starten.</p> <p>Hinweis: diese Funktion kann nur genutzt werden wenn ein starkes GPS Signal vorliegt.</p>
<p>ZAUN Flug</p>		<p>berühre Symbol → der Quadrocopter wird innerhalb des gesetzten Bereiches fliegen, sobald er an den Rand gelangt, wird er automatisch zurückkommen.</p> <p>Hinweis: diese Funktion kann nur mit ausreichend starkem GPS Signal genutzt werden.</p>

Funktion	Symbol	Anweisung
Landegestell eingezogen		Drücken Sie das Symbol und das Landegestell wird eingefahren (bei elektrischem Fahrwerkstyp)
Landegestell ausgefahren		Drücken Sie das Symbol und das Landegestell wird ausgefahren (bei elektrischem Fahrwerkstyp)
Rückkehr		Rückkehr
Gimbal TILT Kontrolle		Gimbal TILT Kontrolle
Gimbal ROLL Kontrolle		Gimbal ROLL Kontrolle

2.7.1.4 Anleitung wie von der DEVO F12E auf GCS Betrieb umgeschaltet wird

1.4 Anleitung wie von der DEVO F12E auf GCS Betrieb umgeschaltet wird



- 0 Manual
- 1 GPS
- 2 Return Home



- Stellen Sie sicher dass sowohl GCS als auch die Fernbedienung mit dem Quadrocopter verbunden sind.
- Das GCS gibt eine Sprachmeldung sobald die Umschaltung vollzogen ist.
- Bewegen Sie den Flugzustandsschalter erneut, hat der Sender wieder die Kontrolle.

3.0 Nach dem Flug

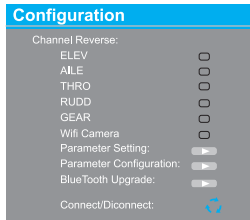
- ① Manuelle oder automatische Landung
- ② Schalten Sie zuerst den Quadrocopter aus, dann beenden Sie die GCS Software
- ③ Entnehmen Sie den Akku aus dem Quadrocopter

4.0 Zusatzhinweise

4.1 Ground Station Softwareeinstellungen

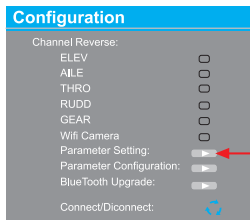
● Kanaleinstellung

Drücken Sie im Hauptbildschirm das  Symbol um in die Einstellungen zu gelangen.



Die Werkseinstellung der Funktionen ist „normal“.

● Parametereinstellung



(1) G-Sensor Umkehr

Ist der G-Sensor von der Wirkung her umgekehrt verhält sich das Modell verschieden von der normalen Einstellung (siehe hierzu G-Sensor Erklärung). Drücken Sie den Haken um es umzukehren.

(2) Folge Mir Höhe

Die serienmäßige Einstellung ist 10 Meter.
Der Wert kann von 5-10 Meter verändert werden.

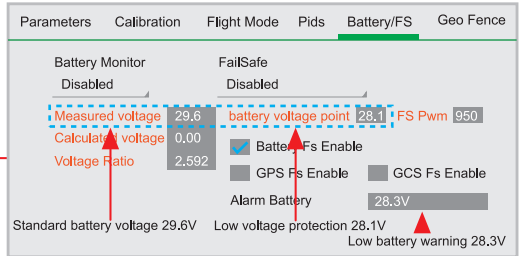
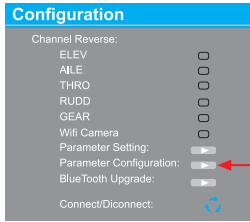
(3) Abheben mit einer Taste

Die serienmäßig eingestellte Höhe ist 10 Meter.
Der Wert kann von 5-15 Meter verändert werden.

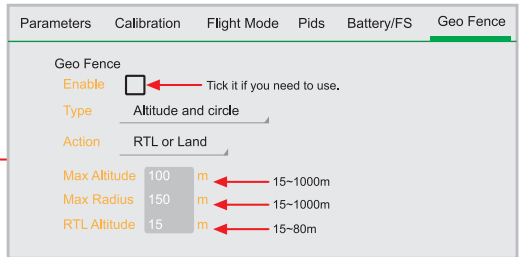
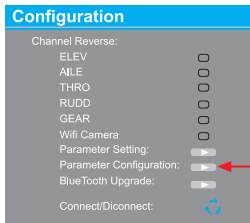
(4) Serienmäßige Wegpunktehöhe

Die serienmäßig eingestellte Höhe ist 15 Meter.
Der Wert kann von 5-400 Meter verändert werden.

● Batteriespannungsanzeige

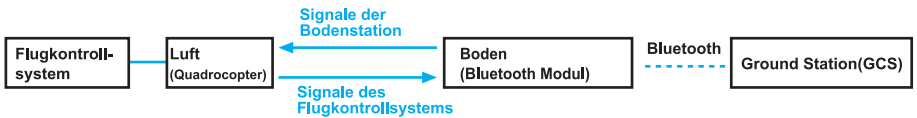


● Geometrischer Rahmen (Begrenzung)



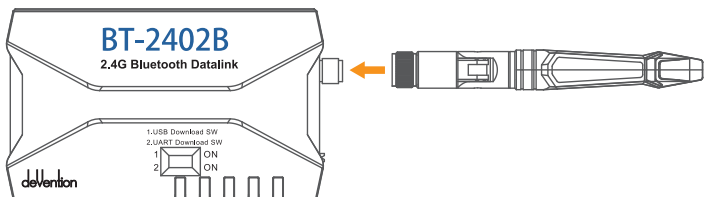
4.2 2.4GHz Bluetooth Datenverbindung

Die 2.4GHZ Bluetooth Datenverbindung besteht aus einer Luft und Bodenverbindung, welche eine weitreichende und stabile Übertragung bietet wenn die GCS Software verwendet wird.



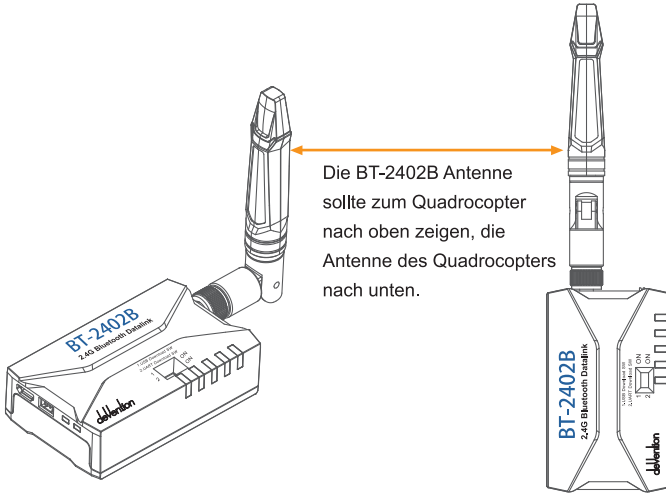
Das Bodenkontrollsystem BT-2402B ist kompatibel mit Android Systemen. Apple Benutzer benötigen das BT-2404B Bodenkontrollsystem.

● Antennen Installation





- Stellen Sie sicher, dass keine Hindernisse zwischen den Datenverbindungen (2.4GHZ') stehen, Bäume, Häuser etc. zwischen Quadrocopter und eigenem Standort lässt das Funksignal unter Umständen abrechen.
- Die BT-2402B Antenne sollte zum Quadrocopter nach oben zeigen, die Antenne des Quadrocopters nach unten.



● BTR-2402(CE):

Lösche fixen ID Code

Rote LED
(Empfangsstatus)

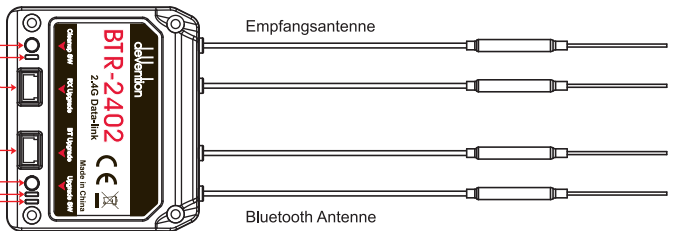
Upgrade Anschluss Empfänger

Upgrade Anschluss
Bluetooth

Bluetooth upgrade
Schalter

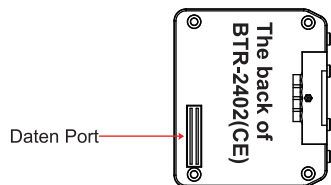
Blaues LED

Grünes LED

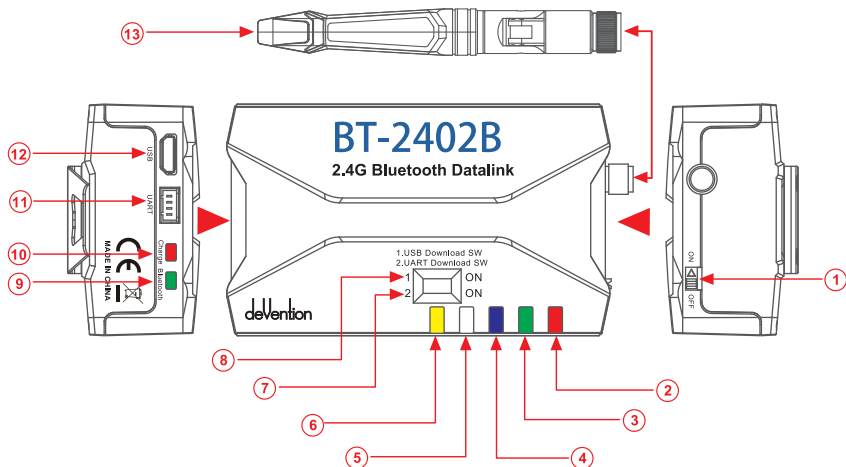


Grünes LED: Datenempfang oder Sendeanzeige zwischen der Luft und Boden Verbindung.

Blaues LED: Datenempfang oder Sendeanzeige zwischen der Luft Verbindung und dem Flugcontroller.

























● BT-2402B(CE) Bodenstation :



①	ON-OFF: EIN/AUS Schalter
②	Power LED: Power Anzeige (rot)
③	COM-TX LED: : Anzeige Datenempfang der Grundstation zum Handy.
④	COM-RX LED: Anzeige Datenempfang des Handys zur Ground Station (blau).
⑤	RF-RX LED: Anzeige Datenempfang Flug Controller zur Groundstation(weiß)
⑥	RF-TX LED: Anzeige zum Datenempfang von der Groundstation zum Flug Controller (gelb).
⑦	1 USB Download Schalter
⑧	2 UART Download Schalter
⑨	Bluetooth: Bluetooth Anzeige (grün)
⑩	Charge: Ladeanzeige (rot)
⑪	UART
⑫	USB
⑬	Antenna

● LED Zustände

	LED Status	Erläuterung
Das Luft ENDE	 Grüne LED blinkt schnell	Luft und Bodenverbindung empfangen/senden Daten
	 Grüne LED leuchtet dauerhaft	Luft und Bodenverbindung empfangen/senden keine Daten
	 Blaue LED blinkt schnell	Luftverbindung und Flugkontrolle empfangen/senden Daten
	 Blaue LED leuchtet dauerhaft	Luftverbindung und Flugkontrolle empfangen/senden keine Daten
	 /  Grüne und blaue LED blinken langsam	Luft und Bodenverbindung haben das Signal verloren
Die Ground Station	 POWER LED leuchtet dauerhaft	Normale Spannung
	 POWER LED blinkt rot	Spannung ist kleiner als 3.3V
	 COM_TX LED blinkt schnell grün	Die Bodenverbindung empfängt Daten der Ground Station
	 COM_TX LED leuchtet dauerhaft grün	Bodenverbindung empfängt keine Daten der Ground Station
	 COM_TX LED leuchtet schnell blau	Das Boden Ende überträgt Daten zur Ground Station
	 COM_TX LED leuchtet dauerhaft blau	Das Boden Ende überträgt keine Daten zur Ground Station
	 RF_RX LED leuchtet schnell weiß	Das Boden Ende empfängt Flugkontrolldaten
	 RF_RX LED leuchtet dauerhaft weiß	Das Boden Ende empfängt Flug keine Kontrolldaten
	 RF_TX LED blinkt schnell gelb	Das Boden Ende überträgt Daten zur Flugkontrolle
	 RF-TX LED leuchtet dauerhaft gelb	Das Boden Ende überträgt keine Daten zur Flugkontrolle
	 /  RF LED weiß und gelb blinken langsam	Das Boden Ende hat den Kontakt mit dem Luft Ende verloren
	 Bluetooth LED blinkt schnell grün	Bluetooth nicht verbunden
	 Bluetooth LED blinkt langsam grün	Bluetooth verbunden
	 Lade LED bleibt dauerhaft rot	Lädt
	 Lade LED Licht aus	Laden beendet –normale Situation

4.3 Programm Update

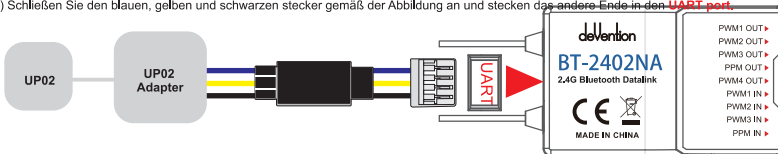
Bitte führen Sie kein Firmware Update durch solange Ihr System einwandfrei funktioniert –treu dem Motto „Never change a running system“.

Sollten Sie sich dennoch für ein Update entscheiden, bitte Informieren Sie sich vorab über die Stabilität der Versionen – z.B. im Walkeraforum etc. Zudem sollten Sie über die Notwendigen Fachkenntnisse, Administrationsrechte Ihres PCs verfügen. Ein Update ist in den meisten Fällen ein Firmware update welches geflasht wird, D.h.: geht etwas schief, wie z.B: Ein Verbindungsabbruch, kann dies unter Umständen einen irreparablen Schaden (keine Gewährleistung) nach sich ziehen, das entsprechende Bauteil muss anschließend ausgetauscht werden.

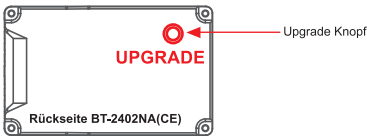
Sowohl Luft als auch Boden Ende können über die Walkera Webseite mit Software der aktuellsten Version versehen werden .
Benötigtes Upgrade Tool: UP02 und UP02 Adapter.

Luft Verbindung Programm aktualisieren

(1) Schließen Sie den blauen, gelben und schwarzen stecker gemäß der Abbildung an und stecken das andere Ende in den **UART port**.

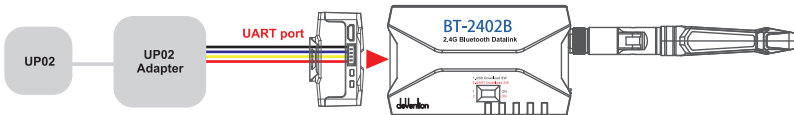


(2) Drücken Sie den **"UPGRADE"** Knopf um Strom zur verfügung zu stellen und in den Upgrade Modus zu wechseln.



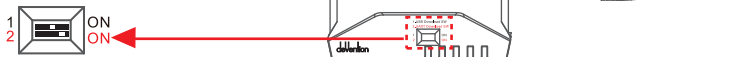
Boden Ende Programm aktualisieren

(1) Stecken Sie das rote / gelbe / blaue / schwarze flache Kabel in den **UART port**.

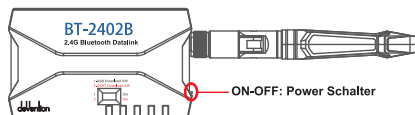


(2) Schalten Sie den Schalter ein **"UART Download SW"** ("ON" Position)

1. USB Download Schalter
2. UART Download Schalter



(3) Schalter Sie den Power Schalter auf Ein ("ON") um in den Upgrade Modus zu wechseln.

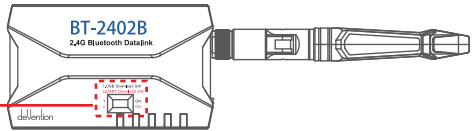


Bluetooth Aktualisierung

BT-2401B(FCC)/BT-2402B(CE) Boden Ende Aktualisierung

(1) Schalten Sie den Schalter "2. UART Download SW" auf die Position "ON"

- 1.USB Download Schalter
- 2.UART Download Schalter



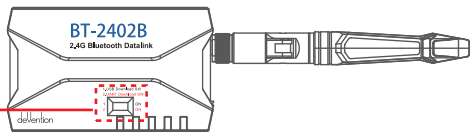
(2) Verbinden Sie das Boden Ende BT-2401B(FCC)/BT-2402B(CE) mit der Software der GCS und gehen Sie in die Upgrade Einstellungen.

(3) Wählen Sie die korrekte Datei des Boden Endes für die Aktualisierung.

BT-2401NA(FCC)/BT-2402NA(CE) Luft Ende aktualisieren

(1) Schalten Sie die Schalter "1. USB Download SW" und "2. UART Download SW" ein.

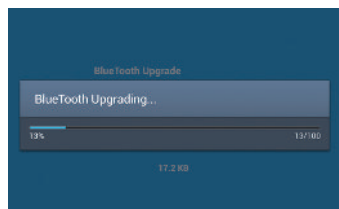
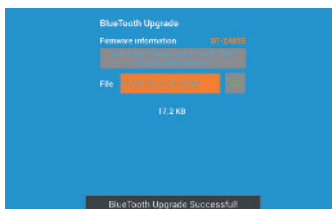
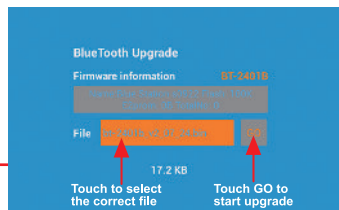
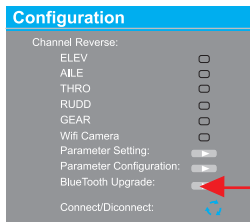
- 1.USB Download Schalter
- 2.UART Download Schalter



(2) Verbinden Sie das Boden Ende BT-2401B(FCC)/BT-2402B(CE) mit der Software der GCS und gehen Sie in die Upgrade Einstellungen.

(3) Verbinden Sie das Luft Ende BT-2401NA(FCC)/BT-2402NA(CE) mit dem Boden Ende BT-2401B(FCC)/BT-2402B(CE).

(4) Wählen Sie die korrekte Datei für die Aktualisierung des Luft Endes.



Tip: Bitte trennen Sie die Verbindung und verbinden Sie neu, starten den Updatevorgang erneut falls die Aktualisierung nicht innerhalb einer Minute fertiggestellt werden kann.



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

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