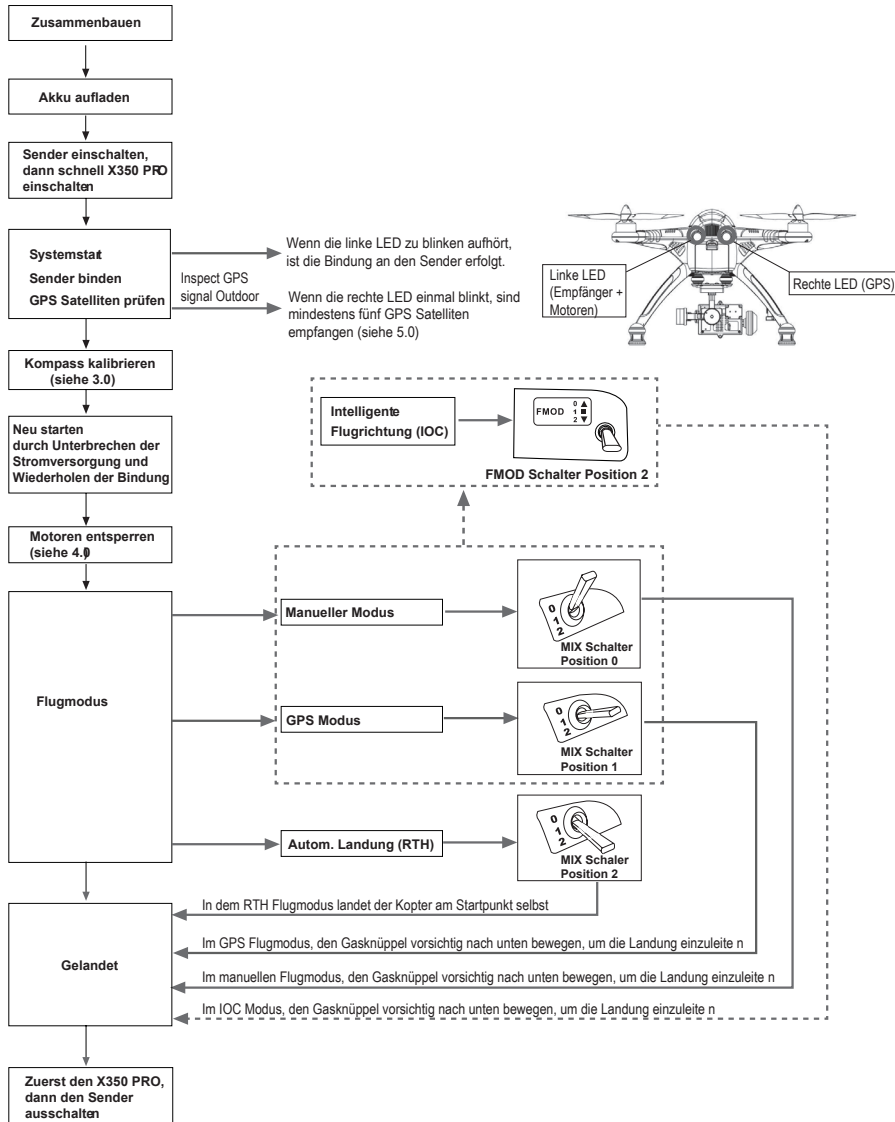


Bitte lesen Sie diese Kurzanleitung sehr sorgsam durch. Nur so kann ein einwandfreier Betrieb gewährleistet werden. Ausführliche Informationen entnehmen Sie bitte der vollständigen Bedienungsanleitung.

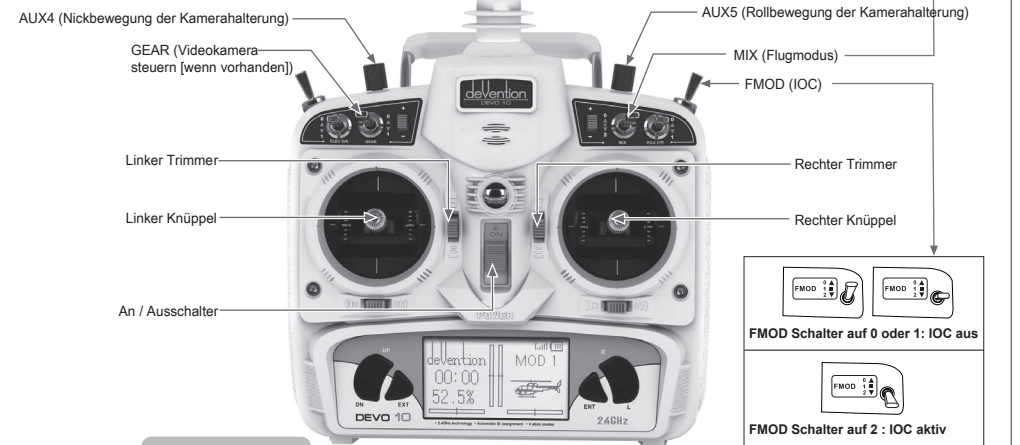
### 1.0 QR X350PRO Schritt für Schritt Diagramm



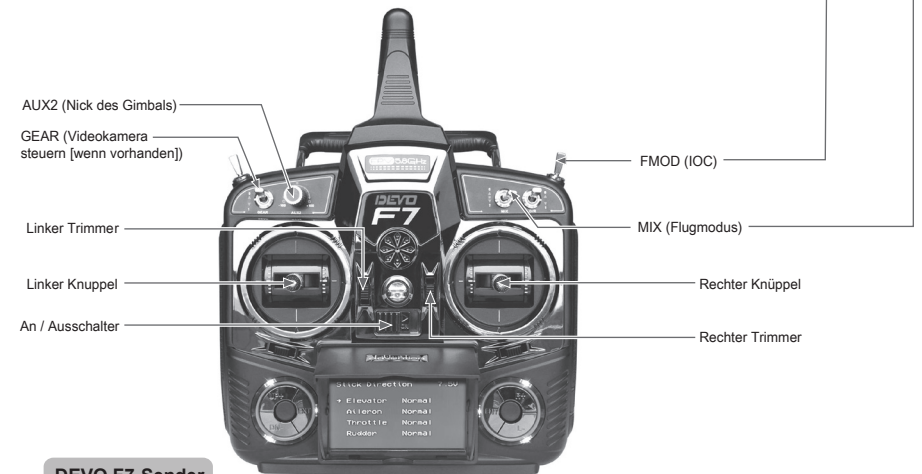
### 2.0 DEVO 10 / F7 Bedienelemente

	Linker Knüppel	Gas / Gier
<b>Mode2 (Gas links)</b>	Rechter Knüppel	Nick / Roll
	Linker Trimmer	Gas trimmen
	Rechter Trimmer	Nick trimmen
<b>Mode1 (Gas rechts)</b>	Linker Knüppel	Nick / Gier
	Rechter Knüppel	Gas / Roll
	Linker Trimmer	Nick trimmen
	Rechter Trimmer	Gas trimmen

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



DEVO 10-Sender



DEVO F7-Sender

### 3.0 Kompass kalibrieren

Die Kalibrierung wird gespeichert. Die einmalige Kalibrierung reicht meist aus.

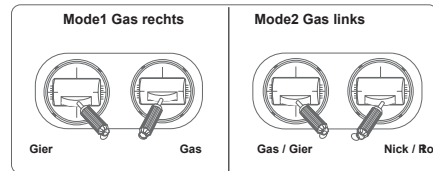
**Kompass unter folgenden Bedingungen neu kalibrieren:**

- (1) Vor dem ersten Flug oder wenn die Flugeigenschaften sich verschlechtert haben.
- (2) In einer Umgebung, die weit von dem Standort der vorhergehenden Kalibrierung liegt (aufgrund der magnetischen Deklination).

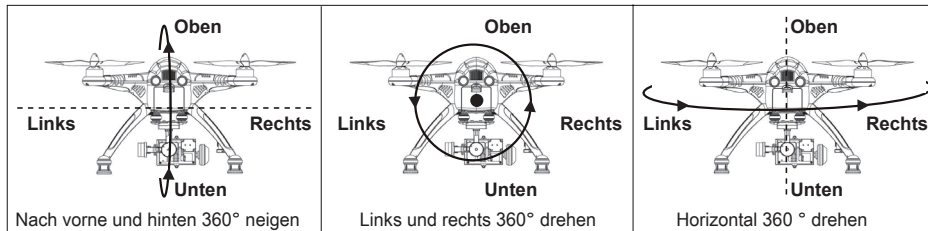
#### 3.1 Kalibrierung des Kompasses

Stellen Sie sicher, dass die Motoren gesperrt sind (linke LED aus). Nach dem Binden des Senders sind die Motoren standardmäßig gesperrt. Wenn die Kalibrierung nach einem Flugversuch erfolgen soll, sperren Sie vorher die Motoren.

- (1) ggf. Landen, Motoren sperren (siehe 4.2).
- (2) Die Kalibrierung entsprechend der Zeichnung rechts einleiten.



- (3) QR X350PRO 360° in alle Richtungen entsprechend der Zeichnung unten drehen und anschließend gerade hinstellen und für über 30 Sekunden stehen lassen. Die linke LED blinkt schnell und geht anschließend aus. Die Kalibrierung ist abgeschlossen.



- (4) System nach der Kalibrierung neu starten.

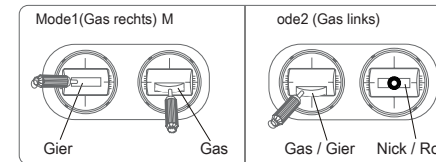
#### 3.2 Bitte beachten:

- (1) Die Kalibrierung sollte in einer Umgebung erfolgen, die frei von elektromagn. Einflüssen ist.
- (2) Wenn der Quadrocopter in der Luft unkontrolliert rotiert, den Kompass neu kalibrieren.
- (3) Kompass neu kalibrieren, wenn er ersetzt oder verschoben wurde.
- (4) Wenn die Kalibrierung fehlschlägt, überprüfen Sie, ob elektromagnetische Störeinflüsse vorliegen.
- (5) Nach einem Absturz wird empfohlen, die Stromversorgung zu unterbrechen und den Kompass neu zu kalibrieren.

### 4.0 Motoren freigeben und sperren

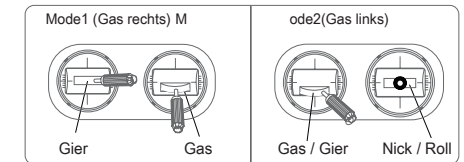
#### 4.1 Motoren freigeben

Den Trimmer für Gas neutral lassen. Die Motoren entsprechend der Zeichnung unten freigeben. Die Motoren sind freigegeben, wenn die linke LED leuchtet. Wenn Sie Gas geben, laufen die Motoren an. Die Motoren können nur im manuellen Flugmodus freigegeben werden (MIX auf 0).



#### 4.2 Motoren sperren

Die Motoren entsprechend der Zeichnung unten sperren. Die Motoren sind gesperrt, wenn die linke LED erlischt. Die Motoren laufen in diesem Zustand nicht an, auch wenn Sie den Gasknüppel betätigen. Nach dem Systemstart und erfolgreicher Bindung des Senders sind die Motoren standardmäßig gesperrt.



**Bitte beachten: Motoren werden nach 10 Sekunden Stillstand automatisch gesperrt.**

### 5.0 GPS Signal Anzeige (rechte LED)

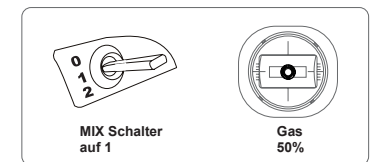
GPS Satelliten	<5	5	6	7	8	9	10	11	12
Blinksequenz rechte LED	kein Blinken	Blinkt 1 mal	Blinkt 2 mal	Blinkt 3 mal	Blinkt 4 mal	Blinkt 5 mal	Blinkt 6 mal	Blinkt 7 mal	Blinkt 8 mal

### 6.0 GPS Position halten

GPS Funktion ist gegeben und GPS Signal ist gut (mind. 5 Satelliten, siehe 5.0).

#### Position halten:

Schalten Sie MIX auf 1. **Gasknüppel sollte genau in der Mitte stehen.** Wenn Sie die Steuerelemente nicht berühren, hält X350 PRO die Position. Es ist auch möglich, in diesem Modus normal zu fliegen.



### 7.0 RTH Modus (automatische Landung am Startpunkt)

GPS Funktion ist gegeben und GPS Signal ist gut (mind. 5 Satelliten, siehe 5.0).

#### RTH ausführen:

Schalten Sie MIX auf 2. **Gasknüppel sollte genau in der Mitte stehen. Andere Steuerelemente nicht berühren.** X350 PRO landet automatisch am Startpunkt. Die Korrektur durch den Piloten ist jederzeit möglich.

