

Содержание

01. Предисловие	1	08. Основные летные инструкции	6
02. Вопросы безопасности требующие внимания	1	8.1 Основные режимы управления	6
2.1 Важное заявление	1	8.2 Код привязки	6
2.2 Вопросы безопасности, требующие внимания	1	8.3 Мотор Разблокировка/блокировка/остановить	6
(1) Вдали от препятствий и людей	1	8.4 Калибровка компаса	7
(2) Держите подальше от влажности	1	09. Расширенные функции спецификация	8
(3) Эксплуатация и техническое обслуживание	1	9.1 таблица спутников GPS (Нужно для работы GPS модуля)	8
(4) Первые полеты	1	9.2 Удерживайте положение	8
(5) Безопасное использование	2	9.3 Один ключ вернуться домой	8
(6) Быстро вращающиеся части	2	9.4 Чтобы вернуться и посадка	9
(7) Защищать от жары	2	9.5 Защита от разряда батареи.	10
2.3 Внимание перед полетом	2	9.6 Интеллектуальный режим ориентации (IOC)	10
03. Определение ориентации модели	3	10. передатчик Настройка	11
04. Оборудование	3	10.1 DEVO-10 (опционально)	11
05. Сборка инструкция	4	10.2 DEVO-F7 (опционально)	13
5.1 Установка винтов	4	10.3 DEVO-7 (опционально)	15
5.2 Установка шасси и компас	4	11. Инструкции и предупреждения GA005	17
06. Двигатели и регуляторы хода	4	11.1 Параметры GA005 зарядного устройства	17
6.1 электродвигатель схема соединений	4	11.2 Особенности GA005	17
6.2 Соединение платы регуляторов хода	4	11.3 Инструкция GA005	17
07. Полетный контроллер.	5	11.4 Этапы заряда	17
7.1 Главный контроллер: DEVO-M	5	11.5 Индикатор заряда	18
7.2 Плата питания, (DEVO-M) и подключение регуляторов хода	5	11.6 Требуется внимания	18
7.3 Приемник RX703A	5	11.7 Обслуживание аккумулятора	18
7.4 Установка полетного контроллера	5	12. Перед полетом	19
		13. После полета	19
		Приложение 1 – управление ручками	19
		Приложение 2 – назначение триммеров	20



01

Введение



Внимание

02

Дорогой покупатель.

Благодарим Вас за приобретение Walkera продукта. Для того, чтобы быстро и безопасно освоить "QR X350PRO", пожалуйста, внимательно прочитайте руководство пользователя, и затем храните его для будущих консультаций и справок.

2.1 Обратите внимание.

(1) Этот продукт не является игрушкой. Он состоит из сложного оборудования, которое гармонично объединяет новинки радиотехники и аэродинамики. Правильная настройка и регулировка поможет избежать аварий. Владелец должен всегда работать безопасным способом. Неправильная эксплуатация может привести к серьезному материальному ущербу, и причинить вред здоровью.

(2) Мы не несем ответственности за какой либо ущерб, так как не имеем возможности контролировать соблюдение инструкции и условия эксплуатации.

(3) Этот продукт подходит для использования опытным «пилотом» старше 14 лет. Любые полеты несовершеннолетних «пилотов» должны производиться под присмотром взрослого человека.

(4) Полеты могут производиться только там где это не запрещено законом и здравым смыслом. Мы не можем нести ответственность за нарушения Вами этого условия.

(5) Мы предлагаем в случае возникновения проблем в эксплуатации и необходимости ремонта, обращаться к нашим дистрибьюторам. Пожалуйста свяжитесь с местным дистрибьютором для разрешения технических проблем связанных с эксплуатацией и обслуживанием.

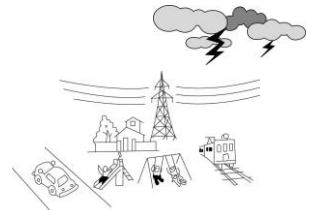
http://navirazhah.ru/walkera/servis_walkera

2.2 Вопросы безопасности требующие внимания.

В этой модели используется современная помехозащищенная аппаратура. Но и на может, в определенных условиях потерять связь. Пилот должен уделять внимание безопасности, правильно определять условия для безопасного полета. Полеты должны проводиться вдали от людей, в безопасном, для полета месте.

(1) Вдали от людей и препятствий.

Модель в полете может потерять управление. В полете держите вашу модель дальше от людей или препятствий которые она может повредить. Не летайте во время грозы, в дождь, рядом с линиями электропередач.



(2) Держите подальше от влажности.

Модель и все его компоненты держите дальше от влажности и пара. В противном случае ее компоненты могут быть повреждены.



(3) Надлежащая эксплуатация и техническое обслуживание.

Пожалуйста используйте Walkera оригинальные запчасти для обновления, модифицируйте или ремонтируйте его для учитывая безопасность дальнейшего использования. Используйте Вашу модель только по назначению. Запрещается ее использование вопреки закону и допустимым условиям эксплуатации.



(4) Обучение

В начале обучения радиоуправляемым полетам могут возникнуть трудности. Избегайте обучаться самостоятельно, пригласите более опытного «пилота» (два наиболее эффективных метода: компьютерный симулятор или опытный инструктор).



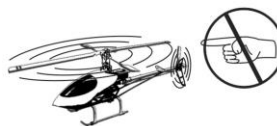
(5) Безопасное применение.

Управление летающими моделями представляет собой хобби повышенного риска. Модель должна быть исправна, правильно настроена, должны быть соблюдены меры безопасности. Не следует допускать полеты вблизи людей. Опыт управления и осознание степени риска следует приобретать на большой открытой площадке.



(6) Быстро вращающиеся части.

Модель имеет быстро вращающиеся части которые могут повредить хрупкие предметы. Так же при неосторожном обращении можно получить травму.



(7) Защищайте от чрезмерного нагрева.

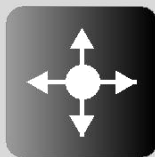
Модель изготовлена из пластика с применением металлических деталей. Содержит электронные компоненты. Избегайте ее чрезмерного нагрева.



2.3 Обратите внимание.

- (1) Убедитесь, что аккумуляторы передатчика и модели полностью заряжены.
- (2) Перед включением передатчика убедитесь, что ручка газа в нулевом положении (полностью на себя)
- (3) Пожалуйста строго соблюдайте порядок включения аппаратуры. После полета отключите аккумулятор модели и только потом передатчик.
- (4) Убедитесь, в надежности подключения разъема питания модели.

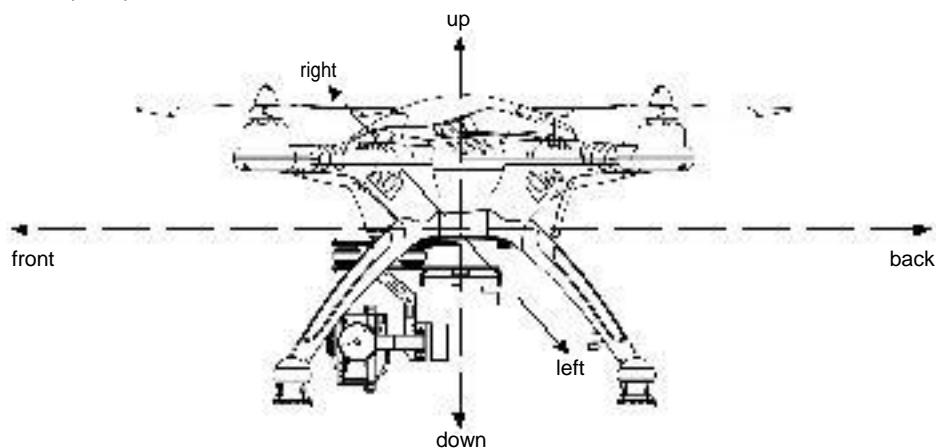




03

Определение ориентации модели

Чтобы не вызвать путаницу в следующих описаниях мы определяем ориентации самолета. То есть направление хвоста модели совпадает с направлением спины пилота. Левая рука пилота и левая часть квадрокоптера совпадают в направлении. Правая рука пилота с правой стороны, правая сторона квадрокоптера справа.



04

Компоненты



▲ QR X350PRO



▲ Передатчик (на выбор)



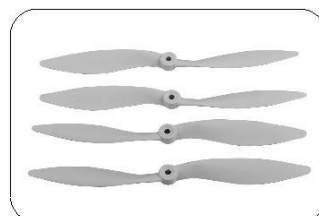
▲ Li-полимерный аккумулятор



▲ зарядное устройство



▲ iLook камера (опционально)



▲ Несущие винты



▲ Инструкция



▲ Набор ключей

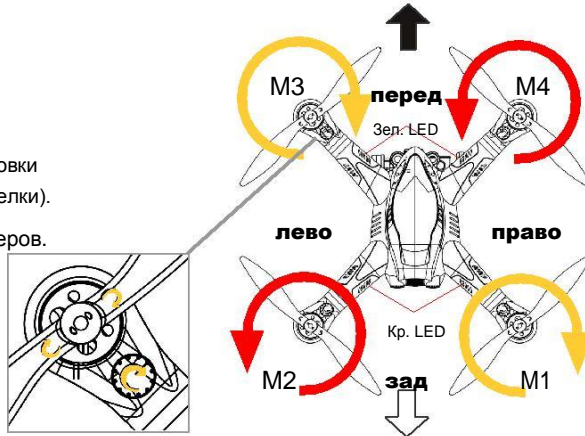
QR X350 PRO

GPS altitude hold system

QR X350PRO готовый продукт, который можно использовать после несложной сборки. Все тестирования и настройки сделаны на заводе.

5.1 Установка винтов

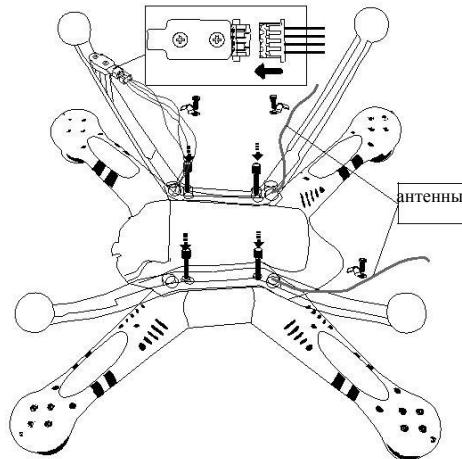
- (1) Возьмите винты модель.
- (2) Установите несущие винты согласно маркировки (На лучах модели и несущих винтах есть стрелки).
- (3) Закрепите винты при помощи гаек-спиннеров.



5.2 Установка шасси и компаса

Установка шасси, и кабеля компаса.

- (1) Подготовка возьмите модель и шасси. Установите шасси с компасом на правой стороне, пропустив кабель компаса через отверстие в шасси.
- (2) Установите другую стойку шасси на левой стороне.
- (3) Подключите к блоку компаса кабель и закрепите провода скобками (из комплекта)

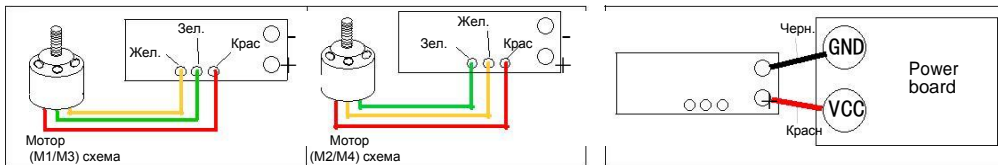


6.1 Двигатели схема (подключено на заводе).

M1/M3 вращения по часовой стрелке. M2/M4 вращения против часовой стрелки (рис. 6.1).

6.2 Подключение регуляторов хода двигателей.

"VCC" подключен к положительному полюсу красным проводом, "GND" к отрицательному полюсу черным проводом.



6.1 Соединение двигателей с регуляторами хода

6.2 Подключение регуляторов хода к плате питания .

4



05

Сборка

06

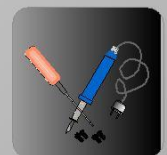


Схема
соединения
двигатели
ESC



07

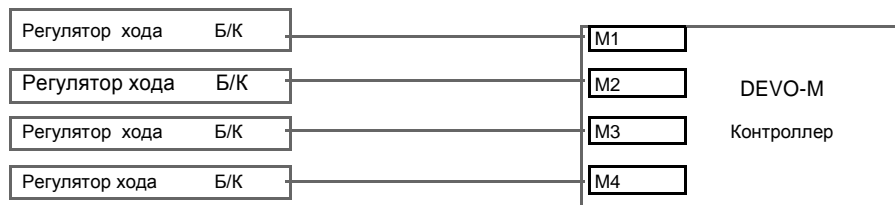
Полетный контроллер приемник

7.1 Полетный контроллер DEVO-M

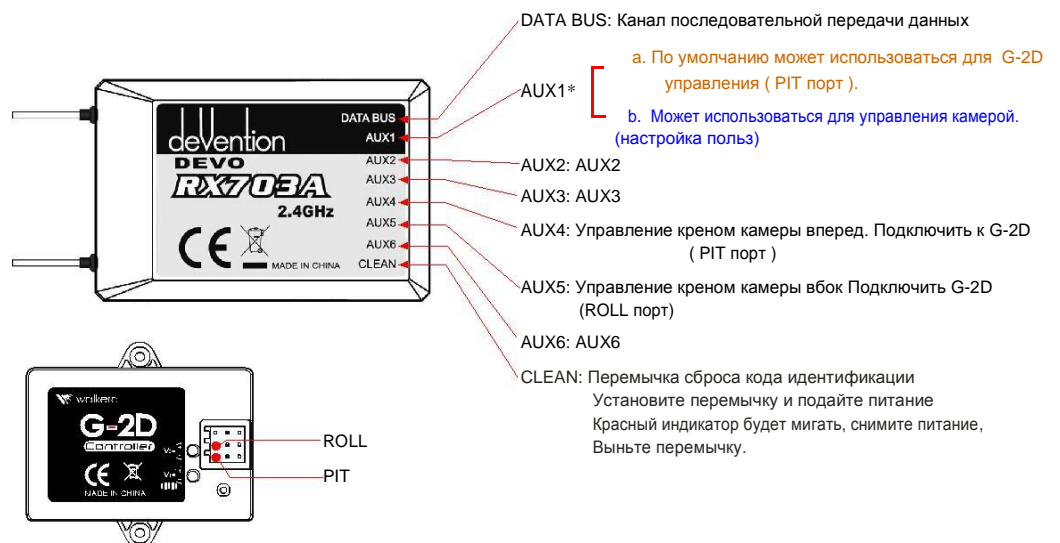


LED: Индикаторные светодиоды

7.2 Полетный контроллер (DEVO-M) подключение регуляторов хода.



7.3 Приемник :RX703A



7.4 основные требования установки полетного контроллера.

- (1) лицевая сторона должна быть вверх.
- (2) сторона с разъемами управления регуляторами хода направлена вперед.
- (3) должен быть расположен горизонтально.
- (4) установлен на плате разводки питания так, чтобы были свободны порты для подключения.

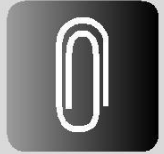
QR X350 PRO

GPS altitude hold system

8.1 основные режимы управления

8.1.1 Режимы управления. Существуют три режима управления. Выбираются 3-позиционным переключателем: ручной режим \позиции режим удержания \ автоприземление.

8.1.2 переключатель режима управления (заводская настройка RTF комплекта, использует "микс" переключатель. Пожалуйста, обратитесь к главе "передатчик устройства управления"). Вы можете выбрать другой переключатель, изменив настройки аппаратуры.



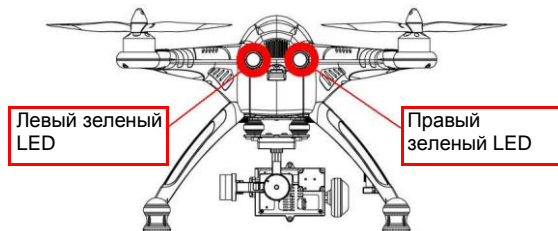
08

Основные
летные
инструкции



8.2 Включение передатчика и модели.

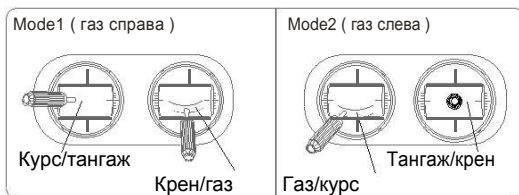
Включите передатчик и подключите аккумулятор модели, не позднее 10 сек. после включения передатчика. Левый зеленый светодиод будет моргать, и загорится постоянно. Приемник получает сигнал Вашего передатчика.



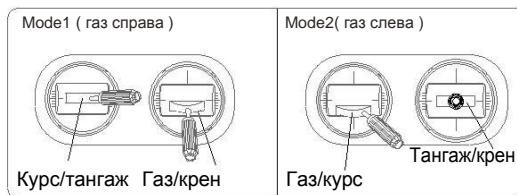
8.3 Блокировка/разблокировка двигателей.

8.3.1 Разблокировка двигателя.

После привязки приемника с передатчиком установите ручку «газа» в нижнее положение. **Триммер «газа» должен быть в нейтральном положении.** Затем переместите на несколько секунд ручку курса влево. Левый светодиод загорится, это означает – двигатели разблокированы. Теперь, если переместить ручку «газ» вперед, двигатели заработают. Двигатели можно разблокировать только в режиме «ручное управление».



8.3.1 Разблокировать



8.3.2 Заблокировать

8.3.2 Блокировка двигателей.

Переместите ручку газа в нижнее положение, ручку курса нажмите вправо, теперь двигатели вращаться не будут.

8.3.3 Остановка двигателей

Если перевести ручку «ГАЗ» на себя, двигатели остановятся.

8.3.4 Предупреждения.

(1) После снятия блокировки двигатели заблокируются, если не дать «газ» в течении 10 сек.

(2) После соединения приемника с передатчиком, двигатели заблокированы.



08

Основные
летные
инструкции

8.4 Калибровка компаса.

После калибровки компаса не требуется никаких настроек

Компас необходимо калибровать в следующих случаях:

- (1) Перед первым полетом в данной местности. Поиск спутников, в этом случае, может занять значительное время.
- (2) Перед полетом при значительном удалении от места предыдущих полетов.

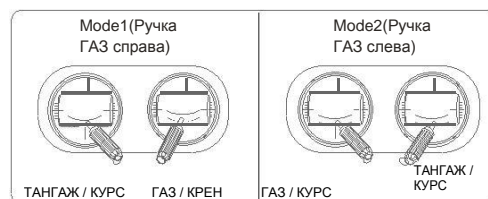
8.4.1 Калибровка компаса.

По умолчанию, после включения модели двигателя заблокированы. Перед калибровкой компаса следует проверить блокировку двигателей. При необходимости перекалибровки после полета, тоже необходимо проверить блокировку двигателей.

- (1) Поставьте модель горизонтально (см 8.3.2).

- (2) Mode 1: Удерживайте ГАЗ/КРЕН в левом нижнем углу, переместите ТАНГАЖ/КУРС вправо вниз. Вход в режим калибровки произведен.

Mode 2: Удерживайте ручку ГАЗ/РУЛЬ в правом нижнем положении. Переместите КРЕН/ТАНГАЖ в левое нижнее положение. Вход в режим калибровки произведен.



- (3) Вращайте QR X350 pro как показано на схеме ниже. Левый светодиод будет быстро мигать. Вращение необходимо закончить в течении 30 сек. и поставить модель горизонтально. По окончании калибровки зеленый светодиод прекратит часто мигать.



- (4) После калибровки отключите питание (аккумулятор) квадрокоптера.

8.4.2 Предупреждение:

- (1) Калибровку производите вдали от магнитных материалов.
- (2) Пожалуйста произведите калибровку снова, если квадрокоптер дрейфовал во время полета.
- (3) Произведите калибровку, если компас заменен.
- (4) Если не удастся калибровка, проверьте, нет ли сильного магнитного поля.
- (5) После ремонта или возможного изменения положения компаса относительно модели, откалибруйте его вновь.

9.1 Таблица сигнала спутников GPS (Количество спутников)

Важно: в момент старта QR X350pro запоминает положение и использует эти данные для автовозврата.

GPS Спутники	<5	5	6	7	8	9	10	11	12
Количество вспышек в Серии	не мерцает	1 вспышка	две	три	четыре	пять	шесть	семь	восемь

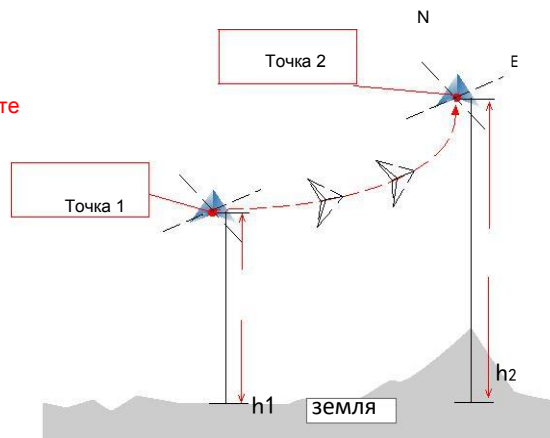
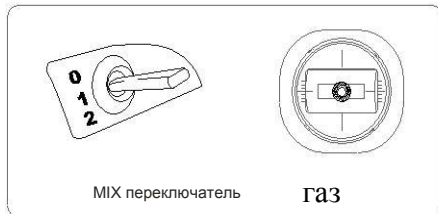
9.2 Позиция удержания

9.2.1 Условия для удержания позиции

- (1) Достаточный заряд батареи.
- (2) GPS сигнал принимается от 5 или более спутников.

Вход в режим удержания:

Во время полета в ручном режиме переведите переключатель MIX в положение «1». QR X350pro перейдет в режим удержания. **Пожалуйста удерживайте ручку ГАЗ в нейтральном положении.**



9.2.2 Важно.

- (1) В позиции «удержание» вы можете перемещать QR X350pro управляя соответствующими ручками.
- (2) Пожалуйста начинайте полет в ручном режиме. После посадки переведите в ручной режим для разблокировки / блокировки двигателей.

9.3 Возврат в место старта.

Стартовой позицией является та точка, в которой был подключен аккумулятор и разблокированы двигатели.

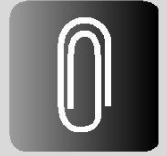
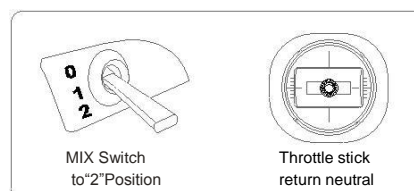
9.3.1 Необходимые условия правильного возврата «домой»

Батарея имеет достаточный заряд и квадрокоптер в состоянии нормального полета. GPS принимает 5 и более спутников.

Переход в режим автоприземления:

Переведите переключатель MIX в положение «2» Квадрокоптер перейдет в режим автоматического приземления в точку старта.

Пожалуйста удерживайте ручку ГАЗ в нейтральном Положении.



09

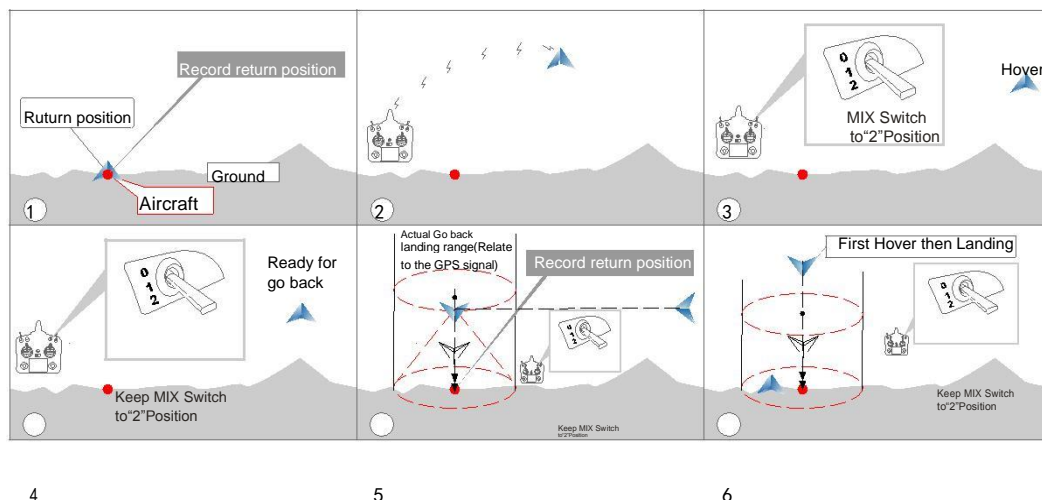
Режимы полета



09

Режимы Полета

9.3.2 Возврат домой одним переключателем.



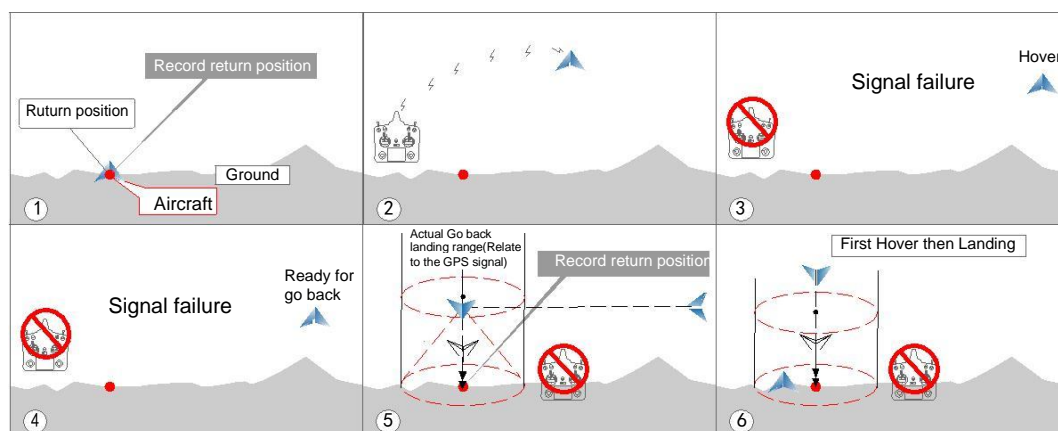
9.3.3 Предупреждения

- Пожалуйста, используйте ручной режим, чтобы начать летать. После Вы сможете переключиться на режим «возврат домой». После приземления и установки ручки «ГАЗ» в нулевое положение (полностью на себя), можно вновь перейти в ручной режим и разблокировать двигатели.
- Безопасное использование режима «возврат домой» возможно только если квадрокоптер «запомнил» точку взлета.
- На траектории полета при «возврате домой» не должно быть препятствий.
- Сильный ветер и препятствия могут стать помехой для возврата в точку старта.
- Когда GPS сигнал плохой или нет сигнала GPS, функция автовозврата не работает.

9.4 Возвращение и посадка при потере сигнала управления.

Это защитная мера, которая при пропадании сигнала управления, автоматически переведет квадрокоптер в режим «возврат домой».

9.4.1 Схема автовозврата и посадки.



9.4.2 Предупреждение.

- Для безопасного использования убедитесь, что QR X350pro запомнил точку старта.
- На линии между квадрокоптером и точкой начала снижения не должно быть препятствий.
- Когда плохой сигнал GPS или GPS или его нет автовозврат работать не будет.

9.5 Защита от разряда батареи

- Защита от разряда батареи поможет избежать аварии. Если батарея имеет малый заряд, левый светодиод начнет медленно мигать. Квадрокоптер перейдет в режим автоприземления в точку старта.

9.6 Режим полета (IOS)

9.6.1 Убедитесь перед включением IOS режима

- (1) Модель ведет себя адекватно и аккумулятор заряжен.
- (2) Пожалуйста убедитесь, что Вы знаете как работает интеллектуальный (IOS) режим. Перейдя в этот режим, ручкой «ТАНГАЖ» можно вернуть квадрокоптер к себе.

9.6.2 описание режима IOS

В этом режиме, управляя ручкой КРЕН /ТАНГАЖ, можно перемещать квадрокоптером в горизонтальной плоскости. Ручка ТАНГАЖ на себя – модель к точке старта, и наоборот, ручка от себя, квадрокоптер от точки старта. Ручка КРЕН вправо – модель вправо, и наоборот. В режиме IOS квадрокоптер управляется независимо от того как он развернут относительно вертикальной оси.

Предупреждения:

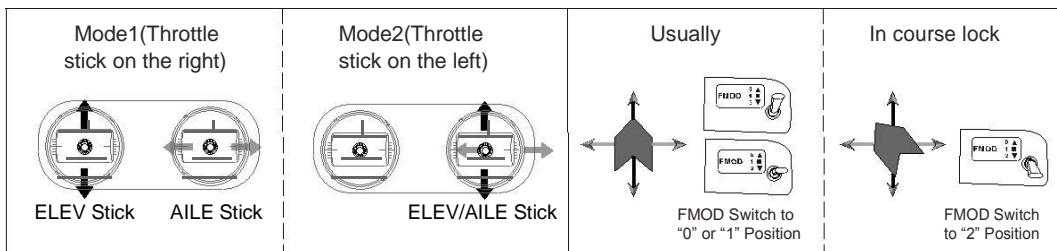
- (1) В режимеме ручного управления (MIX в положении 0) IOS не работает .
- (2) В режиме IOS за точку отсчета берется та точка, где произошла инициализация аппаратуры.

9.6.3 IOS включение.

Установите FMOD переключатель в положение “2”, квадрокоптер перейдет в режим IOS. В этом режиме меняется управление ручкой КРЕН/ТАНГАЖ (в комплекте RTF, переключатель FMOD настроен. Перед использованием проверьте).

Note:

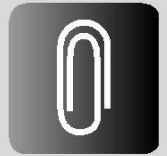
- (1) Переключатель FMOD в положении “0” или “1” режим IOS выключен.
- (2) Переключатель FMOD в положении “2” режим IOS включен.



Направление перемещения: хвост направление носа

9.6.4 Выключение.

- (1) После включения IOS для следующего полета вновь инициализируйте квадрокоптер.
- (2) Для совершения нормального полета отключите IOS.



09

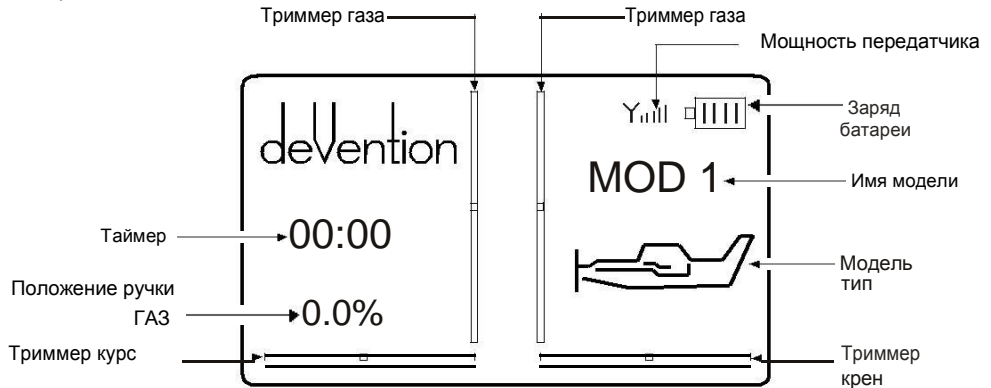
Режимы полета



10 Настройки

10.1 DEVO-10 (опционально) настройка

10.1.1 Экранное меню



10.1.2 Тип модели.

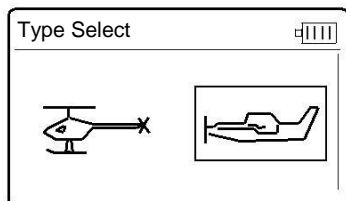
Нажав ENT войдете в главное меню и кнопками UP или DN выберите меню модели, нажмите ENT и войдите Model Menu; Нажимая UP или DN выберите Type Select и нажмите ENT. Нажимая R или L выберите **Airplane** нажмите ENT для подтверждения, потом EXIT для выхода.

10.1.3 Выбор модели.

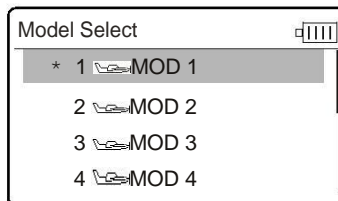
Нажимая UP или DN выберите Model select в меню модели, нажмите ENT. Нажмите UP или DN для выбора MOD 1 (модель 1), нажмите ENT для подтверждения, потом EXT для возврата из меню.

10.1.4 Имя модели

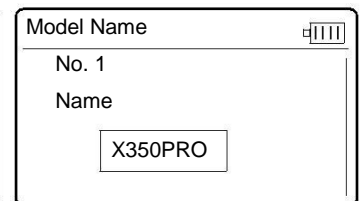
Нажимая UP или DN выберите Model Name в Model Menu, нажмите ENT выбрав Model Name. Нажимая UP или DN выберите место знака, нажимая кнопку R или L выберите знак. Так можно набрать: X350PRO. Для выхода из меню нажимайте ENT.



10.1.2 Type Select



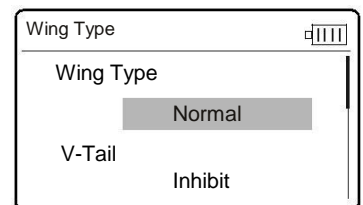
10.1.3 Model Select



10.1.4 Model Name

10.1.5 Wing Type

Нажимая UP или DN выберите Wing Type в меню модели, нажмите ENT. Нажмите UP или DN войдите в "Wing Type" установка, нажимая R или L выберите "Normal", нажмите ENT для подтверждения. Для выхода нажмите EXT.

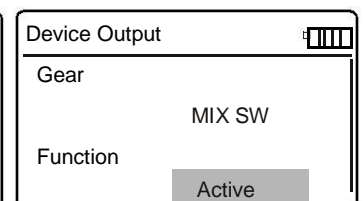
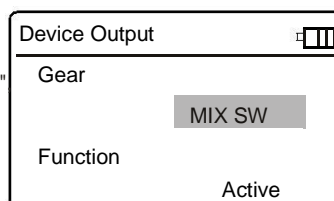


10.1.6 Настройка переключателей.

Нажимая UP или DN выберите Device Output в Model Menu, нажав ENT войдете в Device Output установки interface.

(1) Gear setting

Нажимая UP или DN выберите "Gear" нажимая R или L "MIX SW". Нажав UP или DN выберите "Function", нажав R или L выберите "Active".

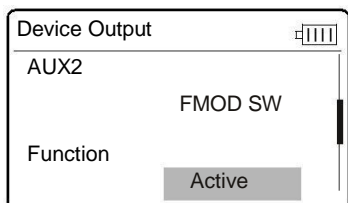
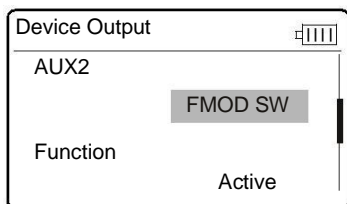
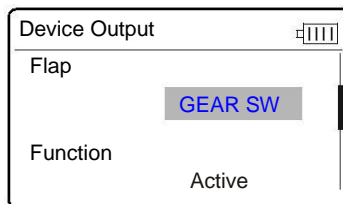
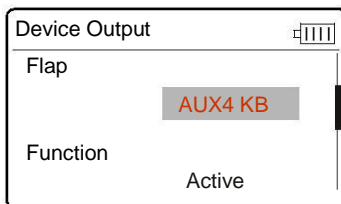


(2) Flap установки

Нажав UP или DN выберите "Function" далее Flap, нажимая R или L выберите "Active". UP или DN выберите "Flap" назначение:

(1) Выберите кнопками R или L "AUX4 KB" для управления подвесом.

(2) R или L выберите "GEAR SW" для управления камерой.

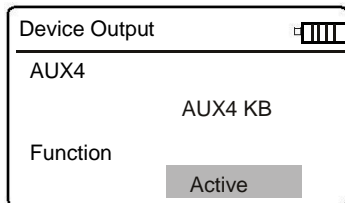
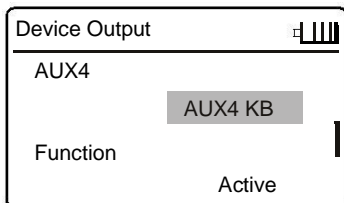
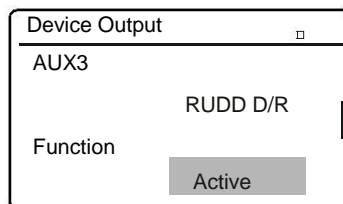
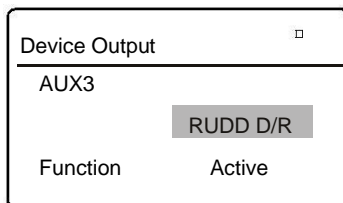


(3) AUX2 установка.

UP или DN выберите "AUX2", нажав R или L выберите "FMOD SW"; Нажимая UP или DN выберите "Function setting", кнопками R или L выберите "Active".

(4) AUX3 установка.

UP или DN выберите "AUX3" установку, R или L выбор "RUDD D/R"; Нажмите UP или DN и выберите "Function" Нажав R or L выберите "Active".

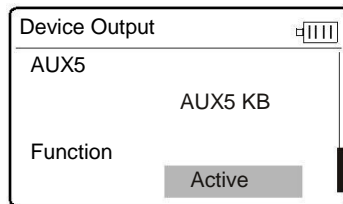
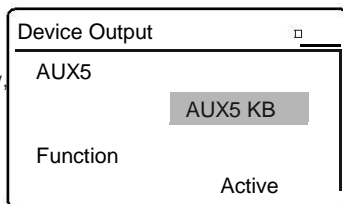


(5) AUX4 установка.

UP или DN выберите "AUX4" установку, R или L to выберите "AUX4 KB"; UP или DN выберите "Function", R или L выберите "Active".

(6) AUX5 установка.

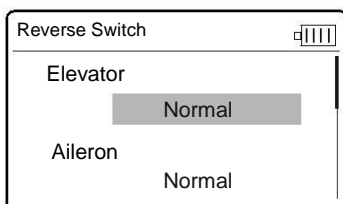
UP или DN выберите "AUX5" установку, R или L выберите "AUX5 KB"; UP или DN выберите "Function" R или L выберите "Active".



По окончании установок, нажмите ENT. Нажмите EXT выход в главное меню.

10.1.7 Reverse Switch

Нажмите UP или DN войдите в меню Function из главного меню. UP или DN выберите Reverse Switch и нажмите ENT, для входа в меню Reverse Switch. Нажимая UP или DN выберите канал, нажимая R или L выбирайте вкл/выкл реверс. Нажмите ENT для подтверждения и кнопкой EXT выход из меню настроек.



Канал	Elevator	Aileron	Throttle	Rudder	Gear	Flap	AUX2	AUX3	AUX4	AUX5
Значение	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal



10

Настройки

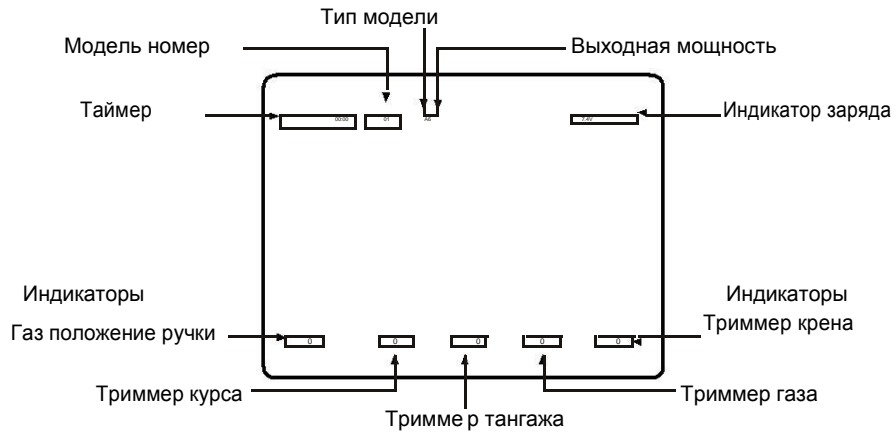


10

Настройки

10.2 DEVO-F7(опционально) настройки.

10.2.1 Главный экран.



10.2.2 Type Select

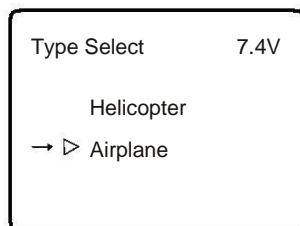
Нажмите ENT для входа в главное меню. Кнопками UP или DN переместите курсор * напротив Model Menu, подтвердите ENT вход в Model Menu. Кнопками UP или DN переведите курсор * напротив Type Select, нажмите ENT для выбора (типа модели) Type Select. Кнопками UP или DN переведите курсор * напротив Airplane. Нажмите ENT для подтверждения. Кнопка EXT возврат в меню модели.

10.2.3 Выбор модели.

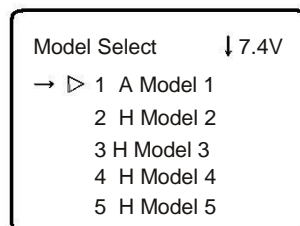
В меню модели, нажимая UP или DN переместите курсор * напротив Model Select, нажмите ENT для подтверждения. UP или DN переместите курсор * для выбора нужного номера модели. Нажмите ENT для подтверждения. EXT возврат в меню модели.

10.2.4 Имя модели

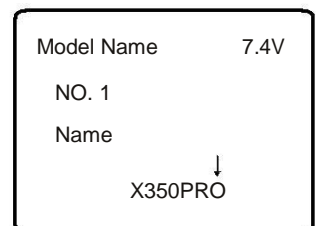
В меню модели, UP или DN переместите курсор * напротив Model Name, ENT подтвердите переход. UP или DN переместите курсор напротив символа, который надо изменить. Нажимая R или L выбирайте нужный символ. Имя модели X350PRO. Нажмите ENT для подтверждения press EXT возврат в меню модели.



10.2.2 Type Select



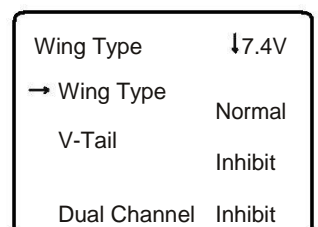
10.2.3 Model Select



10.2.4 Model Name

10.2.5 Тип крыла.

В меню модели нажимая UP или DN переместите курсор * напротив Wing Type, ENT переход в меню Wing Type. Нажимая UP или DN переместите курсор * напротив Wing Type. R или L выберите Normal. ENT для подтверждения, EXT возврат в Model Menu.



10.2.5 Wing Type

10.2.6 Органы управления.

В меню модели, нажимая UP или DN переведите курсор * на Device Output, нажмите ENT для входа в меню Device Output.

Device Output	7.4V
Gear	→ MIX SW Active
Flap	AUX2 KB Active
AUX2	FMOD SW Active

Device Output	7.4V
Gear	MIX SW → Active
Flap	AUX2 KB Active
AUX2	FMOD SW Active

(1) Gear setting:

UP или DN to переведите курсор * на Gear option, нажимая R или L to выберите MIX SW; нажимая UP или DN переведите курсор* нпротив желаемой функции, нажимая R или L выберите Active.

(2) Flap установки:

Нажимая UP или DN переместите курсор* на Flap, нажимая R или L выберите Active, нажимая UP или DN переведите курсор на Flap и выберите назначение: (1) Нажимая R или L выберите "AUX2 KB" Управление наклоном подвеса. (2) Нажимая R или L выберите "GEAR SW" для управления камерой.

Device Output	7.4V
Gear	MIX SW Active
Flap	→ AUX2 KB Active
AUX2	FMOD SW Active

Device Output	7.4V
Gear	MIX SW Active
Flap	→ GEAR SW Active
AUX2	FMOD SW Active

Device Output	7.4V
Gear	MIX SW Active
Flap	AUX2 KB Active
AUX2	→ FMOD SW Active

Device Output	7.4V
Gear	MIX SW Active
Flap	AUX2 KB Active
AUX2	FMOD SW → Active

(3) AUX2 Установки:

Нажимая UP или DN переведите курсор * на AUX2, R or L выберите FMOD SW; Нажимая UP или DN переведите * для выбора значения. Нажимая R или L выберите Active. Для сохранения настройки нажмите ENT. Нажмите EXT для выхода из меню.

10.2.7 Установки реверсов

Нажмите ENT для входа в главное меню UP или DN установите курсор * на Function Menu, нажмите ENT для входа; Нажимая UP или DN переведите курсор * на Reverse Switch, нажмите ENT для входа в меню; Нажимая UP или DN переведите * на нужный канал, нажимая R или L to выберите статус Normal или Reverse. Нажмите ENT для подтверждения и нажмите EXT для выхода.

Reverse Switch	↓7.4V
→ Elevator	Normal
Aileron	Normal
Throttle	Normal
Rudder	Normal
Gear	Normal

Reverse Switch	↑7.4V
→ Flap	Normal
AUX2	Normal

10.2.8 Video Select

Нажмите ENT для входа в главное меню. Нажимая UP или DN переведите курсор * в положение System Menu, нажмите ENT для входа в меню; Нажимая UP или DN переведите курсор * на Video Select, нажмите ENT для входа в меню Video Select.

Нажимая R или L выберите Active. Нажав DN переведите курсор * на Channel, нажимая R или L выберите номер канала от 1 до 8. Камера iLook должна быть настроена на тот же канал. Нажмите ENT для подтверждения, нажмит EXT для выхода.

Video Select	7.4V
→ Status	Active
Channel	1/8

Video Select	7.4V
Status	Active
→ Channel	1/8



10

Настройки

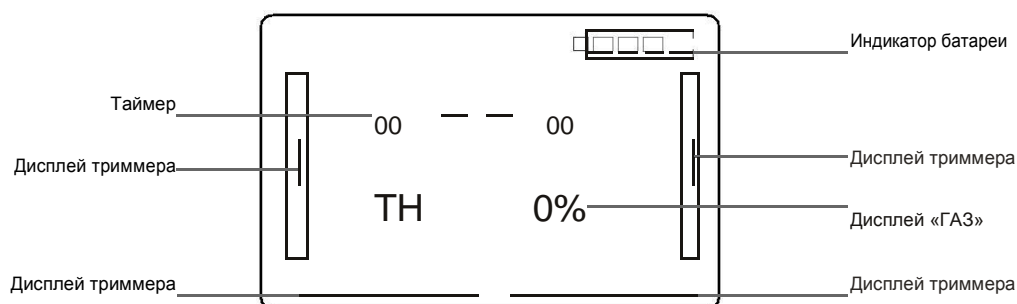


10

Настройки

10.3 DEVO-7(опционально) настройки.

10.3.1 Boot Screen

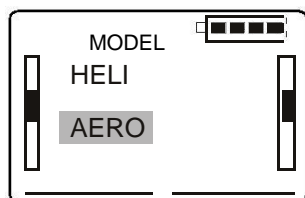


10.3.2 Тип модели(TYPE)

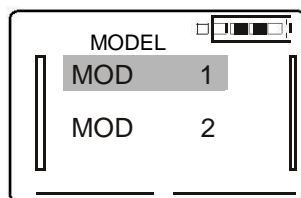
Нажмите ENT для входа в главное меню, нажимая UP или DN выберите MODEL, подтвердит мерцанием, нажмите ENT для входа в меню модели. Нажимая UP или DN до тех пор пока TYPE начнет мигать. Нажмите ENT для выбора Helicopter или Aeroplane. Нажимая R или L для выбора **AERO**, нажмите ENT для подтверждения, EXT для выхода из меню.

10.3.3 Выбор модели(SELEC)

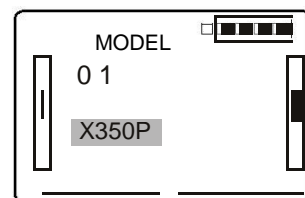
Press UP or DN key under the MODEL menu until SELEC starts to flash. Press ENT, the model options will be shown. Press UP or DN to choose MOD 1, press ENT to confirm and EXT back to previous menu.



10.3.2 Model Type(TYPE)



10.3.3 Model Select(SELEC)



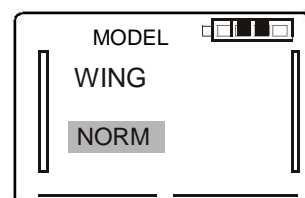
10.3.4 Model Name(NAME)

10.3.4 Имя модели (NAME)

В меню модели menu, нажимайте UP или DN. Когда NAME начнет моргать нажмите ENT для входа в меню имени. Нажимая UP или DN выбирайте место знака, нажатием R или L выбирайте знак. Наберите "X350P". Нажмите ENT для подтверждения, EXT для выхода из меню.

10.3.5 Тип крыла (WING)

Нажмите ENT для входа в MODEL меню, нажимайте UP или DN выберите WING, нажмите ENT. Будет показан тип крыла. Нажимая UP или DN Выберите "NORM" и подтвердите ENT, нажатием EXT возврат из меню.

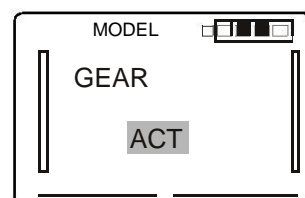
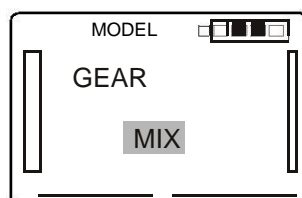


10.3.6 Включение переключателей (OUTPU)

Нажимайте UP или DN в меню модели, до мигания "OUTPU". Нажмите ENT для входа в субменю "Output".

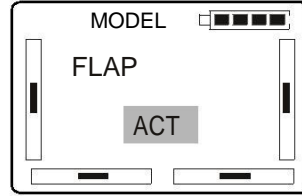
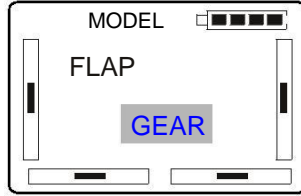
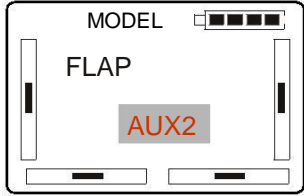
(1) GEAR установка.

Нажмите R или L для входа "GEAR MIX"; R or L выберите "GEAR ACT".



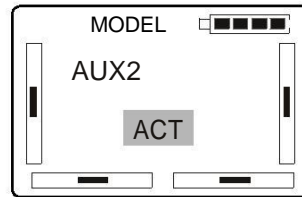
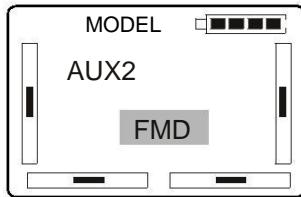
(2) FLAP установки.

Настройка: (1) Нажимая DN и R или L выберите "AUX2" для управления подвесом; (2) DN и R или L выберите "GEAR" для управления камерой. Нажимая DN и R или L to выберите "FLAP ACT".
Нажмите ENT для подтверждения, и EXT для возврата в главное меню Main Menu.



(3) AUX2 настройка

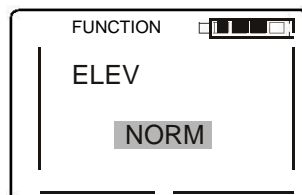
Нажимая DN и R или L Выберите "AUX2 FMD"; Нажимая DN и R или L выберите "AUX2 ACT", нажмите ENT для подтверждения. Нажмите EXT для выхода.



10.3.7 Настройка реверсов (REVSW)

Нажмите ENT для входа в главное меню, UP или DN пока FUNCTION не начнет моргать, тогда нажмите ENT для доступа меню функции. Нажимайте UP или DN пока REVSW не начнет моргать. нажмите ENT для отображения канала и статуса реверса. R или L выберите NOR или REV. Нажимая DN выберите канал AILE, THRO, RUDD, GEAR, FLAP, AUX2. Задайте значения согласно таблице. Нажмите ENT для подтверждения, и EXT для выхода из меню.

ELEV	AILE	THRO	RUDD	GEAR	FLAP	AUX2
NORM	NORM	NORM	NORM	NORM	NORM	NORM



10

Настройки



11

Инструкция GA005

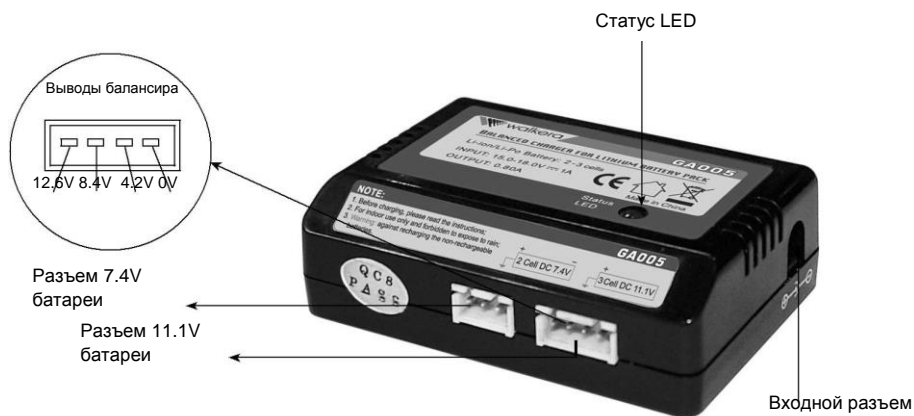
11.1 Параметры зарядного устройства GA005.

Входное напряжение	Входной ток	Выходной ток	Размеры	Масса
DC15-18V	1000mA	*800mA	62.5*47*20.8mm	46g

11.2 Применение GA005 балансирующего з/у

- (1) GA005 оснащено микропроцессорным управлением. В режиме реального времени он контролирует процесс заряда и LED индикатором указывает режим заряда.
- (2) Входные параметры (DC 15-18V 1000 mA).
- (3) GA005 предназначен для 2-3S (7.4V/ 11.1V) Li-ion или Li-po батареи.
- (4) Автоматически распознает 2-3S литиевые батареи. GA005 автоматически прекращает заряд при достижении напряжения $4.2 \pm 0.05V$. Не начинает заряд если аккумулятор слишком сильно разряжен.

11.3 Инструкция GA005



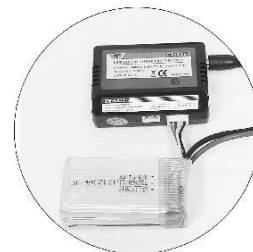
11.4 Последовательность подключения.



Включите адаптер в сеть, затем подключите GA005. Загорится красный светодиод.



Подключите балансировочный разъем батареи, к соответствующему разъему GA005.



Во время заряда будет моргать красный светодиод. По окончании заряда светодиод изменит цвет на зеленый.

11.5 Индикатор статуса заряда LED

Шаг	Действие	LED Status	Charging status
1	Вставьте адаптер в розетку и подключите зарядное устройство GA005.	LED горит красный.	Питание включено.
2	Шаг 1 + подключена батарея к GA005	LED красный моргает	Заряд
		LED горит зеленым	Заряжен

11.6 Использование зарядного устройства.

- (1) Заряд с помощью GA005 следует производить в сухом хорошо проветриваемом месте.
- (2) GA005 предназначен для заряда 2S или 3S Li-ион или Li-полимерных аккумуляторов. Запрещается заряжать одновременно более одной батареи.
- (3) Для заряда выньте аккумулятор из модели. Никогда не оставляйте аккумулятор без присмотра, во время заряда.
- (4) Не заряжайте аккумулятор сразу после использования. Остудите батарею перед зарядом.
- (5) Соблюдайте полярность при подключении.
- (6) Избегайте механических воздействий при заряде. Падение может привести к внутреннему замыканию.
- (7) В целях безопасности используйте оригинальное з/у (адаптер + GA005) и батарею. Пожалуйста следите за состоянием аккумулятора.
- (8) Не оставляйте на долго подключенное з/у и аккумулятор.

11.7 Использование аккумулятора.

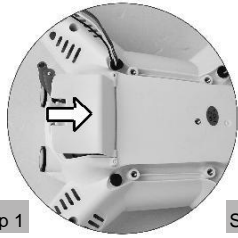


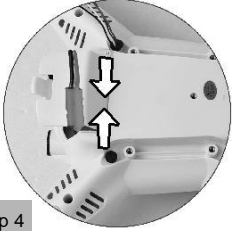
- (1) Аккумулятор следует хранить в сухом проветриваемом помещении при температуре 18°C to 25°C.
- (2) Избегайте частых циклов заряд-разряд, и чрезмерного разряда аккумулятора.
- (3) Аккумуляторы для хранения следует зарядить до 50 – 60% заряда.
- (4) Если аккумуляторы хранятся более месяца, рекомендуется раз в месяц проверять напряжение. Напряжение на каждом элементе не должно быть меньше 3 V.
- (5) Для длительной и продуктивной работы батареи следует сделать 3 – 5 циклов заряд - разряд. Разряд при этих циклах должен быть до 70% емкости.

**11**Инструкция
GA005



12

Старт

 <p>Step 1</p>	 <p>Step 2</p>	 <p>Step 3</p>	 <p>Step 4</p>
<p>Step 1: Откройте батарейный отсек и вставьте батарею в направлении стрелки</p>		<p>Step 2: Включите питание передатчика</p>	
<p>Step 3: Переместите «ГАЗ» в нижнее положение Триммер газа, элеронов, тангажа, курса Должны быть в нейтральном положении.</p>		<p>Step 4: Подсоедините провод питания модели к аккумулятору. Пока нет сигнала передатчика модель должна стоять на ровной поверхности. Не двигайте ручки передатчика и модель пока нет связи с передатчиком</p>	

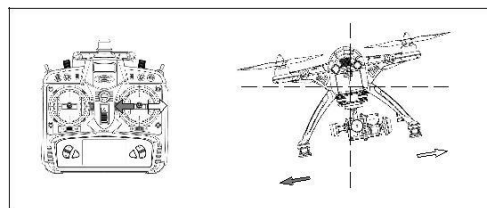


13

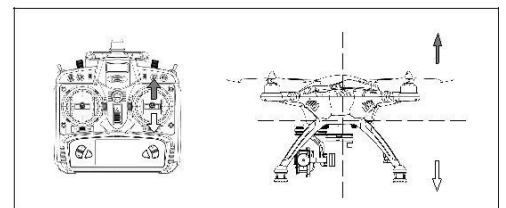
После полета

 <p>Step 1</p>	 <p>Step 2</p>	 <p>Step 3</p>
<p>Шаг 1: Отключите аккумулятор.</p>	<p>Шаг 2: Отключите передатчик.</p>	<p>Шаг 3: Выньте батарею.</p>

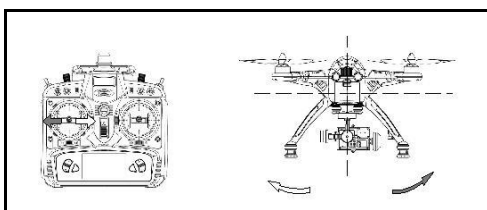
Mode 1 (ГАЗ справа)



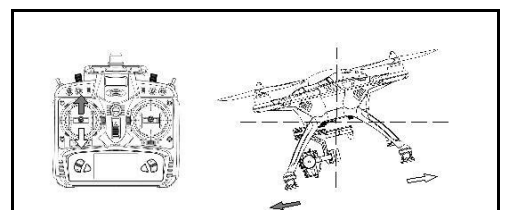
1 Перемещение ручки влево или вправо, модель влево или вправо.



2. Перемещение ручки ГАЗ вперед или назад, модель вверх или вниз.



3. Перемещение ручки КУРС влево или вправо, нос модели влево или вправо.



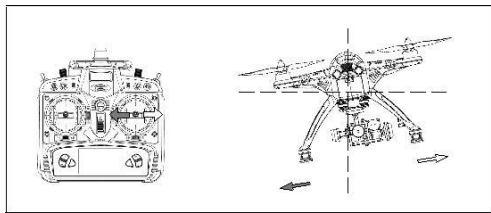
4 Перемещение ручки Тангаж вперед или назад модель вперед или назад.

Управление
в полете

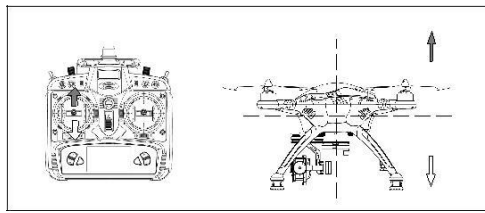
QR X350 PRO

GPS altitude hold system

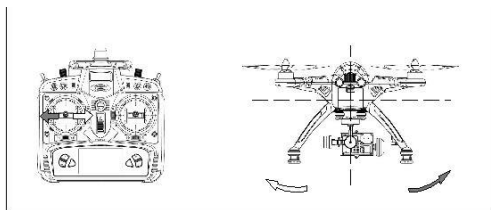
Mode 2 (ГАЗ слева)



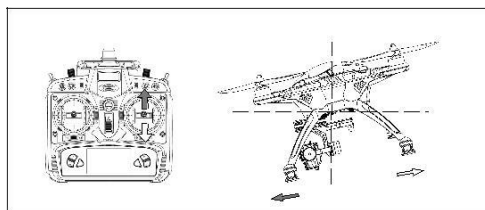
1. Перемещение ручки влево или вправо, модель, также, летит влево или вправо.



2. Перемещение ручки ГАЗ вперед или назад, модель летит вверх или вниз .

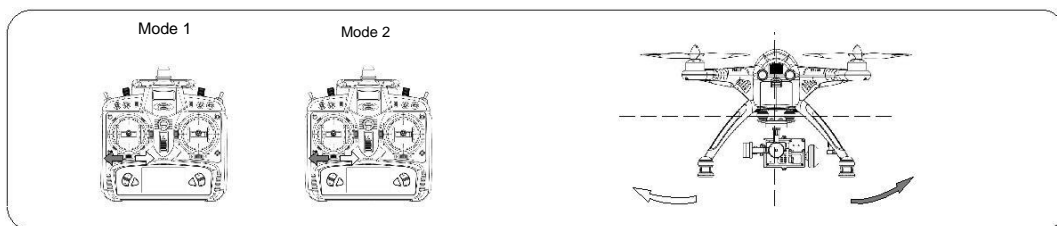


3. Перемещение ручки КУРС влево или вправо, поворачивает нос модели влево или вправо.

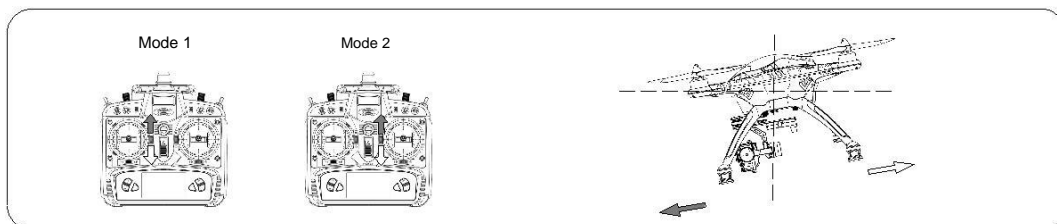


4. Перемещение ручки Тангаж вперед или назад, заставляет модель лететь вперед или назад, соответственно.

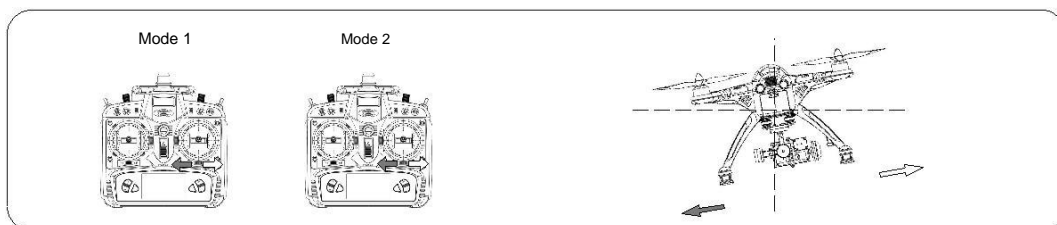
(1) Регулировка триммера курс.



(2) Регулировка триммера Тангаж



(3) Регулировка триммера элероны (крен)



Move the aileron trim right if the Aircraft flies leftward during taking off; otherwise move it left.



Управление
в полете



Подстройка
триммеры