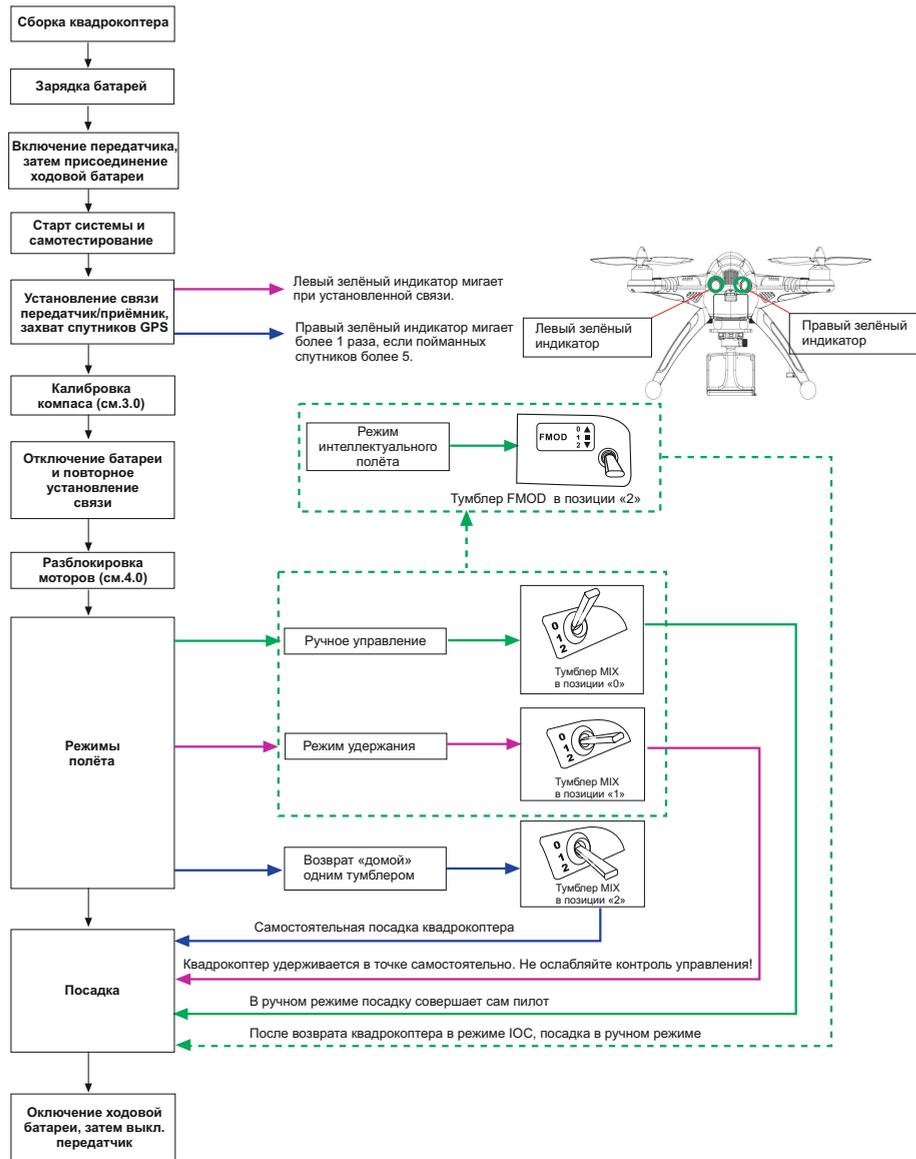


Пожалуйста внимательно изучите краткое руководство с блок-схемой настройки. Это позволит Вам быстро подготовить QR X350 к полёту. Большие подробности Вы можете узнать из полного руководства или у опытных пилотов.

## 1.0 QR X350 блок-схема полётных операций



## 2.0 DEVO 7 органы управления (МОДА2)

ГАЗ: модель поднимается или опускается
РУДДЕР: модель поворачивается влево/вправо
ВЫСОТА: модель наклоняется вперёд/назад
ЭЛЕРОНЫ: модель наклоняется влево/вправо

(1) Ручное упр. Тумблер MIX в позиции «0»	(2) Удержание Тумблер MIX в позиции «1»	(3) Возврат Тумблер MIX в позиции «2»
--	--	--

AUX2 (не используется)  
HOLD TRN (не используется)  
GEAR (не используется)

ГАЗ/РУДДЕР  
ВКЛ.



MIX (режим управления)  
FMOD (IOC тумблер)  
D/R (не используется)

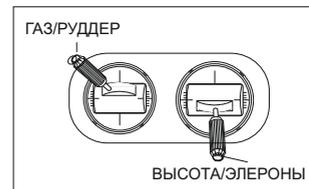
ВЫСОТА/  
ЭЛЕРОНЫ



## 3.0 Калибровка компаса

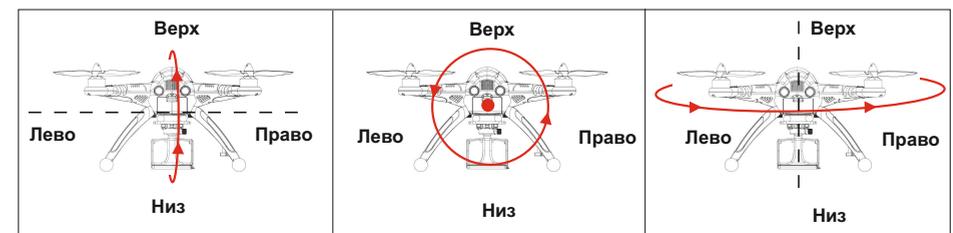
**Компас следует калибровать в следующих случаях:**

- (1) при первом включении
- (2) при смене места запусков
- (3) при смене точки старта



**Калибровка:**

- (1) Поставьте модель горизонтально и заблокируйте моторы
- (2) МОДА2: передвиньте ручку ГАЗА налево-вверх, а ВЫСОТЫ - вниз, чтобы войти в состояние калибровки.
- (3) В течение 30 секунд переверните модель на 360 градусов ВО ВСЕХ ТРЕХ НАПРАВЛЕНИЯХ.  
Левый зелёный индикатор должен замигать быстро, затем медленно и затем погаснуть.
- (4) Отсоедините ходовую батарею и присоедините её снова.



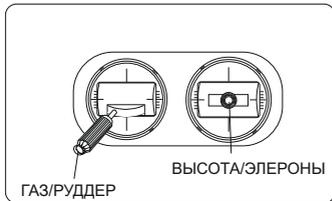
## 3.2 Примечания

- (1) Производите калибровку вдали от магнитных материалов.
- (2) Компас не будет работать правильно за Северным или Южным Полярным кругом.
- (3) Калибровка компаса очень важна, без этого система будет работать неправильно.
- (4) После калибровки отключите батарею и включите вновь.

## 4.0 Блокировка/Разблокировка моторов

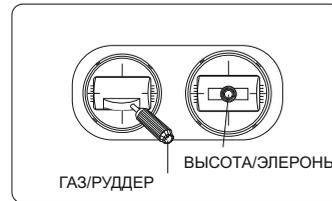
### 4.1 Разблокировка моторов

При установленной связи передвиньте ручку газа налево-вниз. Если левый зелёный индикатор горит постоянно, значит моторы разблокированы. При перемещении ручки газа вверх моторы начнут вращаться. Примечание: моторы могут быть разблокированы только в режиме ручного управления.



### 4.2 Блокировка моторов

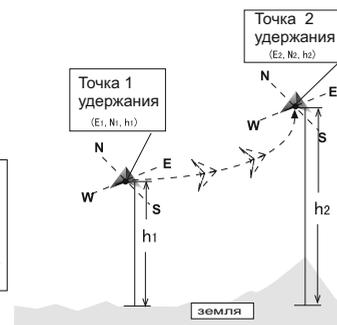
Передвиньте ручку газа вниз-вправо. Моторы будут заблокированы. Левый зелёный индикатор потухнет. Если сейчас передвинуть ручку газа, то моторы вращаться не будут. Примечание: После установки связи (привязки) моторы всегда заблокированы.



## 5.0 Режим удержания в точке

Должны быть выполнены условия:

- (1) Модель в нормальном режиме полёта и ходовая батарея имеет достаточный заряд.
- (2) GPS сигнал достаточной силы («поймано» более 5 спутников)



## 6.0 Режим возврата одним тумблером

Должны быть выполнены условия:

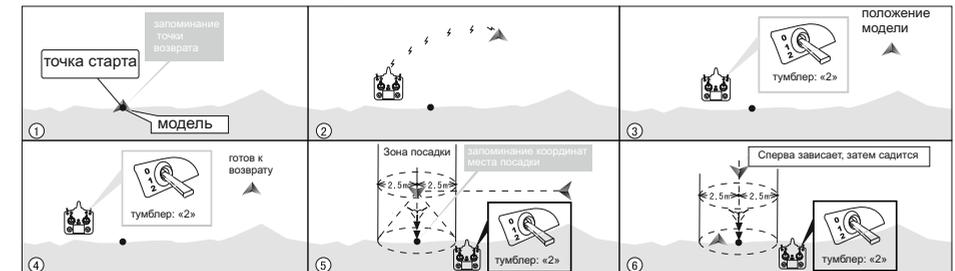
- (1) Модель в нормальном режиме полёта. Ходовая батарея имеет достаточный заряд.
- (2) GPS сигнал достаточной силы («поймано» более 5 спутников)

### Вход в режим

Стартуйте в нормальном режиме. Для возврата модели переключите тумблер в позицию «2». После приземления модели передвиньте газ на минимум, моторы при этом, будут заблокированы. После переключения тумблера в нормальный режим моторы разблокируются.



## Схема возврата «домой» одним тумблером

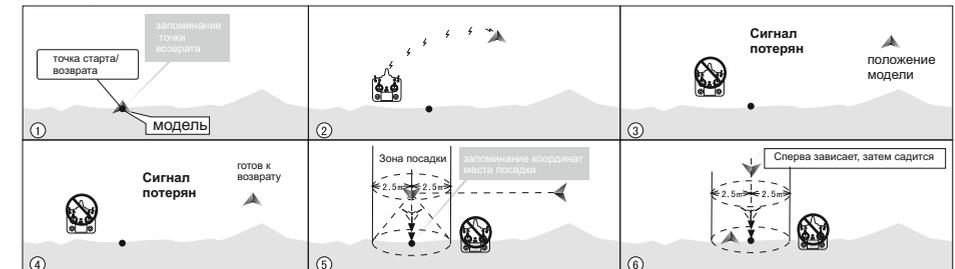


## 7.0 Режим ФЭЙЛСЭЙВ (потеря сигнала)

Должны быть выполнены условия:

- (1) Модель в нормальном режиме полёта. Ходовая батарея имеет достаточный заряд.
- (2) GPS сигнал достаточной силы («поймано» более 5 спутников)

### Схема режима ФЭЙЛСЭЙВ



## 8.0 Интеллектуальный режим (IOC)

8.1 Должны быть выполнены условия:

- (1) Модель в порядке, а батарея полностью заряжена.
- (2) Вы должны быть уверены, что справитесь с управлением. Используя систему гораздо легче вернуть модель в точку старта.

### 8.2 Определение режима IOC

В режиме IOC движение квадрокоптера вперёд зависит от перемещении ручки ВЫСОТА и определяется, как направление носа модели во время привязки передатчика и приёмника. При этом направление носа модели может не совпадать с направлением движения вперёд в режиме IOC.

### Примечание:

- (1) В ручном режиме направление прямого полёта и направление носовой части модели совпадают.
- (2) В режиме IOC направление движения определяется моментом активирования IOC.

### 8.3 Активирование режима IOC

Для активирования режима переключите тумблер FMODE в положение «2». При этом квадрокоптер будет управляться ручкой ВЫСОТА/ЭЛЕРОНЫ.

Примечание:

- (1) Модель будет в ручном режиме, если тумблер FMODE в положении «0» или «1»;
- (2) Модель будет в режиме IOC, если тумблер FMODE в положении «2».



→ направление полёта    ➤ направление модели