

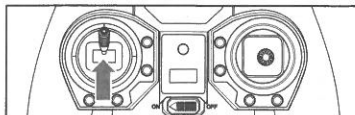
Ihr Hubschrauber wurde vor dem Versand ab Werk kalibriert. Durch einen Crash ist es jedoch möglich einen mechanischen Einfluss auf den Rahmen zu erzeugen der sich als leichter Drift im Stabilitätsmode bemerkbar macht. Sollte dieses Auftreten folgen Sie bitte diesen Anweisungen zur Kalibrierung.

#### Kalibrierung (Für MLP6DSM und Computersender):

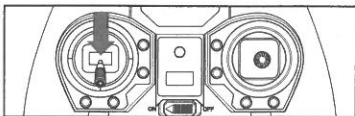
**Vorbereitung:** Vollständig geladener Akku. Mit dem Sender gebundener Hubschrauber.

#### Schritte:

1. Schalten Sie den Sender ein und schalten den Flugmodeschalter auf Position 0 (Gas Aus (Throttle Hold Mode) für MLP6DSM und Stabilitätsmode für Computersender).
2. Bringen Sie den Gas/Pitch Hebel in die höchste Position.



3. Verbinden Sie den Akku mit dem Hubschrauber, stellen ihn auf eine ebene Oberfläche und warten die Initialisierung ab. Der Hubschrauber wechselt in den Kalibrierungsmodus. (Blaue und rote LED blinken gemeinsam).
4. Bringen Sie den Gas/Pitch Hebel in die unterste Position. (Stellen Sie bei der MLP6DSM den Flugmodeschalter auf Stabilitätsmode).



5. Erhöhen Sie den Gas/Pitch Hebel etwas und bringen den Hubschrauber in den Schwebeflug (Hover). Verwenden Sie nur geringe Ausschläge um den Hubschrauber auf der Stelle zu halten.
6. Schweben Sie für ca. 30 Sekunden.
7. Landen Sie den Hubschrauber und lassen dann die Steuerknüppel los.
8. Trennen Sie den Akku um die Kalibrierungsergebnisse zu speichern.

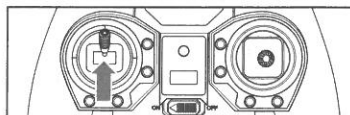
L'elicottero è stato calibrato in fabbrica prima di essere spedito, ma una caduta potrebbe causare una deformazione meccanica del telaio, causando una leggero movimento traslatorio nella modalità Stability. In questo caso, vi preghiamo di seguire la procedura di calibrazione.

#### Procedura di calibrazione (per MLP6DSM e trasmettenti computerizzate):

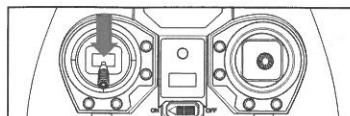
**Preparazione:** Batteria completamente carica, elicottero, trasmettente (connessa con l'elicottero).

#### Step

1. Accendere la trasmettente e spostare l'interruttore selezione modalità di volo in posizione 0. (Modalità Throttle Hold per MLP6DSM e modalità Stability per trasmettenti computerizzate).
2. Alzare lo stick motore/passo collettivo completamente.



3. Connetter la batteria e inserirla nell'elicottero, posarlo su una superficie piana e aspettare che si inizializzi. L'elicottero entrerà in modalità di calibrazione (il LED blu e rosso lampeggeranno lentamente allo stesso tempo).
4. Abbassare lo stick motore/passo collettivo completamente. (Spostare l'interruttore selezione modalità di volo alla modalità Stability sulla MLP6DSM).



5. Alzare lo stick motore/passo collettivo e portare l'elicottero in hovering. Usare il minimo possibile di comandi del piatto ciclico per mantenerlo in posizione.
6. Restare in hovering per circa 30 secondi.
7. Far atterrare l'elicottero e poi rilasciare entrambi gli stick.
8. Scollegare la batteria di volo, per salvare la calibrazione.