

The default receiver settings are appropriate for most users. We recommend flying with the default parameters before making any adjustments.

**WARNING:** To ensure your safety, always disconnect the motor wires from the ESC before performing the following steps. After you have completed the adjustments, reconnect the motor wires to the ESC before attempting to fly the model.

## Gain Parameters

### 1. Cyclic P Gain Adjustment (Default 100%)

*Higher gain* will result in greater stability. Setting the gain too high may result in random twitches if your model has an excessive level of vibration. High frequency oscillations may also occur if the gain is set too high.

*Lower gain* will result in less stability. Too low of a value may result in a less stable model, particularly outdoors in winds.

If you are located at a higher altitude or in a warmer climate, higher gains may be beneficial—the opposite is true for lower altitude or colder climates.

### 2. Cyclic I Gain Adjustment (Default 100%)

*Higher gain* will result in the model remaining still, but may cause low frequency oscillations if increased too far.

*Lower gain* will result in the model drifting slowly.

If you are located at a higher altitude or in a warmer climate, higher gains may be beneficial—the opposite is true for lower altitude or colder climates.

### 3. Cyclic D Gain Adjustment (Default 100%)

*Higher gain* will improve the response rate of your inputs. If the gain is raised too much, high frequency oscillations may occur.

*Lower gain* will slow down the response to inputs.

### 4. Cyclic Response (Default 100%)

*Higher cyclic response* will result in a more aggressive cyclic response.

*Lower cyclic response* will result in a less aggressive cyclic response.

### 5. Tailrotor P Gain Adjustment (Default 100%)

*Higher gain* will result in greater stability. Setting the gain too high may result in random twitches if your model has an excessive level of vibration. High frequency oscillations may also occur if the gain is set too high.

*Lower gain* may result in a decrease in stability. Too low of a value may result in a less stable model, particularly outdoors in winds.

If you are located at a higher altitude or in a warmer climate, higher gains may be beneficial—the opposite is true for lower altitude or colder climates.

### 6. Tailrotor I Gain Adjustment (Default 100%)

*Higher gain* results in the tail remaining still. If the gain is raised too far, low speed oscillations may occur.

*Lower gain* will result in the tail drifting in flight over time.

If you are located at a higher altitude or in a warmer climate, higher gains may be beneficial—the opposite is true for lower altitude or colder climates.

### 7. Tailrotor D Gain Adjustment (Default 100%)

*Higher gain* will improve the response rate to your inputs. If raised too far, high frequency oscillations may occur.

*Lower gain* will slow down the response to inputs, but will not have an effect on stability.

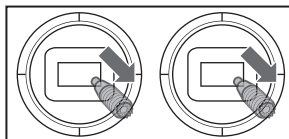
### 8. Tailrotor Adaptive Filtering

*Higher gain* will reduce oscillations during high speed flight and when using large amounts of collective.

*Lower gain* will improve tail performance but may lead to tail oscillations.

## Entering Gain Adjustment Mode

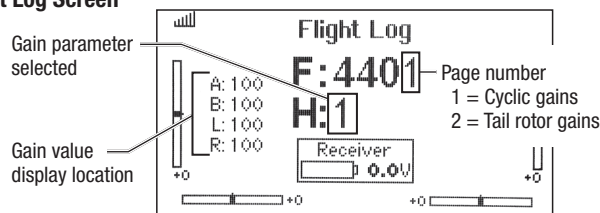
1. Lower the throttle stick to the lowest position.
2. Power ON the transmitter.
3. Install the flight battery on the helicopter frame, securing it with the hook and loop strap.
4. Connect the battery connector to the ESC.
5. Place the helicopter on a flat surface and leave it still until the orange receiver LED glows solid, indicating initialization is complete.
6. Move and hold both transmitter sticks to the bottom right corner as shown.
7. Press and hold the bind/panic switch until the swash servos move.
8. Release the sticks and the bind/panic switch. The model is now in Gain Adjustment Mode.
9. Proceed to Adjusting the Gain Values to make any desired changes.



## Adjusting the Gain Values

If you are using a Spektrum™ telemetry-enabled transmitter, the gain adjustments can be viewed on the Flight Log screen. Refer to your transmitter instructions to locate this screen. The gain parameter currently selected will flash on the transmitter screen. If you are not using a Spektrum telemetry-enabled transmitter, the parameter and gain values are indicated by the position of the swashplate on the helicopter.

### Flight Log Screen



Once you have entered Gain Adjustment Mode, move the cyclic stick right and left to select the gain parameter to adjust. Moving the stick right will select the next parameter. Moving the stick left will select the previous parameter.

The selected gain parameter is indicated on the Flight Log screen above and by the lean of the swashplate on the roll axis as shown in the table at the right.

Parameter #	Display location	Swash Position	Page #
1	A	100% to the Left	1
2	B	70% to the Left	1
3	L	40% to the Left	1
4	R	10% to the Left	1
5	A	10% to the Right	2
6	B	40% to the Right	2
7	L	70% to the Right	2
8	R	100% to the Right	2

The current gain value for the selected parameter is indicated on the Flight Log screen and by the angle of the swashplate (forward or backward) as shown in the table at the right.

Move the cyclic stick forward or backward to adjust the gain value. Moving the stick *forward* will increase the gain value. Moving the stick *backward* will decrease the gain value.

It is always best to adjust one gain at a time. Make small adjustments (5% or less) and test fly the model to evaluate the adjustments that were made.

If you would like to reset the current gain value to the default value of 100%, move and hold the rudder stick full right for 1 second. The swash will level on the pitch axis, indicating a 100% gain setting.

Swash Position	Gain Value
Full backward	0%
50% backward	50%
Level forward and backward	100%
50% forward	150%
Full forward	200%

## Saving the Gain Adjustments

1. Lower the throttle stick to the lowest position and release the sticks.
2. Press and hold switch I until the swash servos move.
3. Release switch I to save the gain adjustments.
4. Reconnect the main drive motor to the ESC. Your model is now ready for flight.

## Servo Adjustment

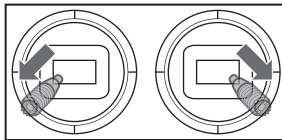
Your helicopter was setup at the factory and test flown. The servo adjustment steps are usually only necessary in special circumstances, such as after a crash or if a servo or linkage is replaced.



**WARNING:** To ensure your safety, always disconnect the motor wires from the ESC before performing the following steps. After you have completed the adjustments, reconnect the motor wires to the ESC before attempting to fly the model.

### Entering Servo Adjustment Mode

1. Lower the throttle stick to the lowest position.
2. Power ON the transmitter.
3. Install the flight battery on the helicopter frame, securing it with the hook and loop strap.
4. Connect the battery connector to the ESC.
5. Place the helicopter on a flat surface and leave it still until the orange receiver LED glows solid, indicating initialization is complete.
6. Hold the left stick to the bottom left corner and the right stick to the bottom right corner as shown.
7. Hold the bind/panic switch until the swash servos move.
8. Release the sticks and the bind/panic switch. The model is now in Servo Adjustment Mode.
9. Proceed to Adjusting the Servo Neutral Position to make any desired changes.



### Adjusting the Servo Neutral Position

With the model in Servo Adjustment Mode, the control stick and gyro inputs are disabled and the servos are held in the neutral position. Check the position of the servo arms to see if they are perpendicular to the servos.

- If the arms are perpendicular to the servos, no adjustment is necessary. Exit Servo Adjustment Mode.
- If one or more servo arm is not perpendicular to the servos, continue the servo adjustment process.

While watching the swashplate servos, apply right cyclic and release. One of the servos will jump, indicating which servo is selected. Press right cyclic and release until the servo that needs to be adjusted is selected.

Once the servo you wish to adjust is selected, move the cyclic stick forward or backward to adjust the servo neutral position in the desired direction.

If you would like to reset the current servo to the default neutral position, hold the rudder stick full right for 1 second.

The range of adjustment is limited. If you are unable to adjust the servo arm to be perpendicular to the servo, you must reset the servo to the default neutral position, remove the servo arm and place it back onto the servo as close to perpendicular as possible. You may then adjust the servo neutral position using the forward/backward cyclic stick.

### Saving the Servo Adjustments

Before saving your adjustments and exiting servo adjustment mode, verify the swashplate is level and both main rotor blades are at 0 degrees. If they are not, make linkage adjustments as necessary.

1. Lower the throttle stick to the lowest position and release the sticks.
2. Press and hold switch I until the swash servos move.
3. Release switch I to save the servo adjustments.
4. Reconnect the main drive motor to the ESC. Your model is now ready for flight.

All of the settings are stored internally, so your adjustments will be maintained each time you initialize the model.

## Trim Flight

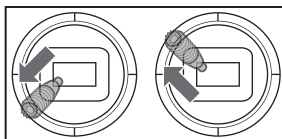
Perform this procedure if the model is not performing well or has been recently rebuilt from a crash.

The trim flight procedure was performed during the factory test flight and only needs to be performed if you notice the model is not returning to level consistently or if the model does not remain still during stationary pirouettes. The trim flight is used to determine the optimal settings for SAFE® technology during flight.

**The trim flight must be performed in calm conditions.**

### Entering Trim Flight Mode

1. Lower the throttle stick to the lowest position.
2. Center all trims. For the included Spektrum DXe transmitter (RTF only), the trims are centered when you hear a higher pitched beep while pressing the trim button. Move the trim in both directions until you hear the high-pitched beep.
3. Power ON the transmitter.
4. Install the flight battery in the helicopter.
5. Connect the battery connector to the ESC.
6. Place the helicopter on a flat surface and leave it still until the motor beeps twice and the blue ESC LED glows solid, indicating initialization is complete.
7. Place the helicopter where you are going to take off.
8. Move and hold the left stick to the bottom left corner and the right stick to the top left corner as shown.
9. Press and hold the bind/panic switch until the swashplate rotates around once.
10. Release the sticks and bind/panic switch.
11. The model is ready for the trim flight.



### Exiting Trim Flight Mode

1. After landing, lower the throttle stick to the lowest position.
2. Press and hold the bind/panic switch for 2 seconds, or until the swashplate twitches, indicating the servo positions and attitude values have been recorded and trim flight mode has been exited.

### Flight Test

After performing the trim flight, test-fly the model to evaluate the leveling characteristics.

- The model should return to level flight consistently.
- During takeoff, the model should lift off with minimal corrections.
- During a hover, the control stick should remain close to center. Small corrections are acceptable.

If the model performs poorly or does not level properly after the trim flight, retry the entire trim flight procedure. If the problem persists, inspect the model for damaged components, a bent shaft or anything that may result in increased vibration. The trim flight may not record the correct values due to excessive vibration, flying in wind or the model not staying level. In these cases, shorter trim flights may be necessary. Try the 30-second, level trim flight without corrections mentioned above first. If the leveling characteristics are not satisfactory, gradually shorten the trim flights, checking for improvements until the model performs as described.

### Performing the Trim Flight

1. Slowly increase the throttle to lift the model into a stationary hover. Make corrections as necessary to keep the model still. Evaluation does not begin until the throttle stick is over 50% and the sticks are centered. Making corrections will not affect the result but a longer flight may be necessary.
2. Keep the model stationary in a hover for a total of 30 seconds. Sliding and slow movements are okay. The main goal is to keep the rotor disk level.
3. Once you are satisfied with the trim flight, land the model.

Die Standardeinstellungen für den Empfänger sind für die meisten Piloten geeignet. Wir empfehlen zuerst mit diesen Einstellungen zu fliegen, bevor Sie Änderungen vornehmen.

**! WARNUNG:** Zur Gewährleistung der Sicherheit trennen Sie immer die Motorkabel vom Regler bevor Sie die folgenden Schritte durchführen. Verbinden Sie nach den Einstellungen wieder die Kabel bevor Sie das Modell fliegen.

**Gain (Verstärkung) Parameter**

**1. Zyklische P Gain Einstellung (Standard 100%)**

Mit höheren Gainwerten erreichen Sie eine größere Stabilität. Eine zu hohe Einstellung kann ein zufälliges Zucken zur Folge haben wenn das Modell ein hohes Maß an Vibrationen zeigt. Hochfrequente Schwingungen können ebenfalls auftreten.

Eine niedrige Einstellung hat eine kleinere Stabilität zur Folge. Dieses kann sich besonders draußen bei Wind bemerkbar machen.

Sollten Sie sich in größeren Höhen oder in wärmeren klimatischen Gegenden aufhalten, können höhere Gainwerte hilfreich sein - für kalte klimatische Gegenden gilt das Gegenteil.

**2. Zyklische I Gain Einstellung (Standard 100%)**

Höhere Gainwerte sorgen dafür, dass das Modell still steht, können aber wenn sie zu hoch eingestellt sind zu niedrig frequenten Schwingungen führen.

Niedrige Gainwerte können zur Folge haben, dass das Modell langsam driftet.

Sollte Sie sich in größeren Höhen oder in wärmeren klimatischen Gegenden aufhalten, können höhere Gainwerte hilfreich sein - für kalte klimatische Gegenden gilt das Gegenteil.

**3. Zyklische D Gain Einstellung (Standard 100%)**

Höhere Gainwerte verbessern die Reaktionszeiten der Steuereingaben. Sollte die GainEinstellung zu hoch gestellt sein, können hochfrequente Schwingungen entstehen.

Niedrigere Gainwerte verlangsamen die Reaktionszeiten der Steuereingaben.

**4. Zyklische Reaktionen (Standard 100%)**

Höhere zyklische Reaktionswerte ergeben eine aggressivere Reaktion.

Niedrigere zyklische Reaktionswerte ergeben weniger aggressive Reaktionen.

**5. Heckrotor P Gain Einstellung (Standard 100%)**

Mit höheren Gainwerten erreichen Sie eine größere Stabilität. Eine zu hohe Einstellung kann ein zufälliges Zucken zur Folge haben wenn das Modell ein hohes Maß an Vibrationen zeigt. Hochfrequente Schwingungen können ebenfalls auftreten.

Eine niedrige Einstellung hat eine kleinere Stabilität zur Folge. Dieses kann sich besonders draußen bei Wind bemerkbar machen.

Sollten Sie sich in größeren Höhen oder in wärmeren klimatischen Gegenden aufhalten, können höhere Gainwerte hilfreich sein - für kalte klimatische Gegenden gilt das Gegenteil.

**6. Heckrotor I Gain Einstellung (Standard 100%)**

Höhere Gainwerte sorgen dafür, dass das Modell still steht, können aber wenn sie zu hoch eingestellt sind zu niedrig frequenten Schwingungen führen.

Niedrige Gainwerte können zur Folge haben, dass das Heck während des Fluges driftet.

Sollten Sie sich in größeren Höhen oder in wärmeren klimatischen Gegenden aufhalten, können höhere Gainwerte hilfreich sein - für kalte klimatische Gegenden gilt das Gegenteil.

**7. Heckrotor D Gain Einstellung (Standard 100%)**

Höhere Gainwerte verbessern die Reaktionszeiten der Steuereingaben. Sollte die GainEinstellung zu hoch gestellt sein, können hochfrequente Schwingungen entstehen.

Niedrige Gainwerte verlangsamen die Reaktionszeiten der Steuereingaben.

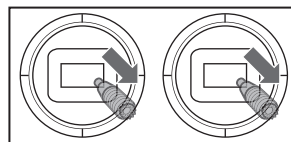
**8. Adaptiver Heckrotorfilter**

Höhere Gainwerte reduzieren Schwingungen bei Flügen mit hoher Geschwindigkeit und großen Pitchwerten.

Kleinere Gainwerte verbessern die Heckrotorleistung, können aber zu Heckrotorschwingungen führen.

**Aktivieren des Gain-Einstellungsmodus**

1. Bringen Sie den Gashebel in die niedrigste Position.
2. Schalten Sie den Sender ein (ON).
3. Setzen Sie den Flugakku in den Hubschrauber ein und sichern ihn mit dem Klettband.
4. Schließen Sie den Flugakku an den Regler an.
5. Stellen Sie den Hubschrauber auf eine ebene Oberfläche und lassen ihn still stehen bis die Orange LED leuchtet und so die durchgeführte Initialisierung anzeigt.

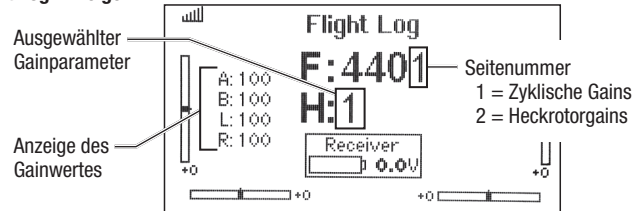


6. Bewegen Sie beide Steuerknüppel wie abgebildet in die unteren rechten Ecken und halten Sie dort.
7. Drücken und halten Sie den Binde/Panikscharter bis sich die Servos bewegen.
8. Lassen Sie die Steuerknüppel und den Binde-scharter los. Das Modell befindet sich jetzt im Gain-Einstellungsmodus.
9. Beginnen mit der Einstellung der gewünschten Gainwerte.

**Einstellung der Gainwerte**

Wenn Sie einen mit Telemetrie ausgestatteten Spektrum Sender verwenden, können Sie die Einstellungen im Flight Log Menü sehen. Lesen Sie dazu in der Bedienungsanleitung des Senders nach. Der ausgewählte Parameter blinkt auf dem Senderdisplay. Wenn Sie keinen mit Telemetrie ausgestatteten Sender verwenden können Sie die Parameter und Gainwerte an der Position der Taumelscheibe erkennen.

**Flight Log Anzeige**



Haben Sie das Gain Menü aktiviert bewegen Sie den Taumelscheibensteuerknüppel nach rechts und links um die Parameter einzustellen. Bewegen Sie den Steuerknüppel nach rechts wählen Sie den nächsten Parameter aus, bewegen Sie den Steuerknüppel nach links wählen Sie den vorherigen Parameter.

Der gewählte Gainparameter wird auf der Flight Log Anzeige über und bei der Neigung der Taumelscheibe auf der Rollachse wie in der Tabelle auf der rechten Seite abgebildet dargestellt.

Parameter #	Display-anzeige	Taumelscheibenposition	Seite #
1	A	100% nach links	1
2	B	70% nach links	1
3	L	40% nach links	1
4	R	10% nach links	1
5	A	10% nach rechts	2
6	B	40% nach rechts	2
7	L	70% nach rechts	2
8	R	100% nach rechts	2

Der aktuelle Wert für die ausgewählten Parameter wird im Flight Log Menü und mit der Position der Taumelscheibe (vorwärts oder rückwärts), wie in der Liste auf der rechten Seite angezeigt.

Taumelscheibenposition	Gainwert
Voll nach hinten	0%
50% nach hinten	50%
Richtet sich nach vorne und hinten aus	100%
50% nach vorne	150%
Voll nach vorne	200%

Bewegen Sie den Taumelscheibensteuerknüppel nach vorne oder hinten um den Gainwert einzustellen. Bewegen Sie den Steuerknüppel nach vorne wird der Wert erhöht, bewegen Sie den Steuerknüppel nach hinten wird dieser verringert.

Wir empfehlen nur einen Wert zur Zeit zu erhöhen. Führen Sie die Änderungen immer nur in kleinen Schritten durch und fliegen dann um die Änderungen zu bewerten.

Wenn Sie den eingestellten auf den Standartwert von 100% zurückstellen wollen bewegen und halten Sie den Seitenrudersteuerknüppel voll nach rechts für eine Sekunde. Die Taumelscheibe richtet sich auf der Pitchachse aus und zeigt damit die 100% GainEinstellung an.

**Speichern der Gain-Einstellungen**

1. Bringen Sie den Gashebel in die niedrigste Einstellung und lassen die Steuerknüppel los.
2. Drücken und halten Sie den I Schalter bis sich die Taumelscheibenservos bewegen.
3. Lassen Sie den I Schalter los um die GainEinstellungen zu speichern.
4. Schließen Sie den Motor wieder an den Regler an. Das Modell ist nun flugbereit.

## Servoeinstellung

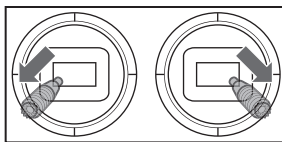
Ihr Hubschrauber ist ab Werk eingestellt und eingeflogen. Neue Servoeinstellungen sind normalerweise nur unter besonderen Umständen notwendig. So zum Beispiel nach einem Crash oder wenn ein Servo oder eine Anlenkung gewechselt wird.



**WARNUNG:** Zur Gewährleistung Ihrer Sicherheit trennen Sie immer die Kabel vom Regler bevor Sie die folgenden Schritte durchführen. Schließen Sie die Kabel nach den Einstellungen wieder an den Regler an.

### Aktivieren des Servoeinstellmenüs

1. Bringen Sie den Gashebel in die niedrigste Position.
2. Schalten Sie den Sender ein ON.
3. Setzen Sie den Flugakku in den Hubschrauber ein und sichern ihn mit dem Klettband.
4. Schließen Sie den Flugakku an den Regler an.
5. Stellen Sie den Hubschrauber auf eine ebene Oberfläche und lassen ihn still stehen bis die Orange LED leuchtet und damit die durchgeführte Initialisierung anzeigt.
6. Halten Sie bevor die Initialisierung durchgeführt wie abgebildet den linken Steuerknüppel in die linke untere Ecke und den rechten Steuerknüppel in die rechte untere Ecke.
7. Drücken und halten Sie den Binde/Panikschalte bis sich die Servos bewegen.
8. Lassen Sie die Steuerknüppel und den Bindschalter los. Das Modell befindet sich jetzt im Servo-Einstellungsmodus.
9. Lassen Sie die Steuerknüppel los und fahren fort mit der Einstellung des Servoneutralpunktes.



### Einstellen der Servoneutralposition

Befindet sich das Modell im Servoeinstell- Menü sind die Kreisfunktion und die Steuerknüppel eingaben deaktiviert und die Servos befinden sich in Neutralposition. Prüfen Sie ob die Servoarme rechtwinklig zu den Servos stehen.

- Sind die Servoarme rechtwinklig zu den Servos ist keine Einstellung notwendig. Beenden Sie das Menü.
- Sollte einer oder mehrere Servoarme nicht im rechten Winkel zum Servo stehen, führen Sie die Servoeinstellung durch.

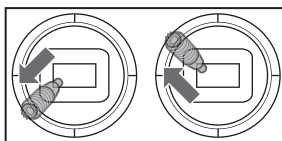
## Trimmflug

Führen Sie diesen Einstellungsflug durch wenn die Leistung des Hubschraubers nicht zufriedenstellend ist, oder der Hubschrauber nach einem Absturz neu aufgebaut wurde.

Der Trimmflug wurde bereits im Werk durchgeführt und muss nur dann neu durchgeführt werden, wenn Sie feststellen, dass das Modell sich nicht wieder aufrichtet oder bei Fliegen von Pirouetten nicht auf einer Stelle bleibt. Der Trimmflug dient zur Einstellung der optimalen Safeeinstellungen und **muss bei ruhigen Wetterbedingungen durchgeführt werden.**

### Aktivieren des Trimmflugmodes

1. Stellen Sie den Gashebel in die niedrigste Position.
2. Zentrieren Sie alle Trimmungen. Für den im Lieferumfang enthaltenen Spektrum DXe Sender (nur RTF Version) sind die Trimmungen zentriert, wenn Sie bei dem Drücken des Trimmbutton einen hohen Ton hören. Drücken Sie die Trimmung in beide Richtungen bis Sie diesen hohen Ton hören.
3. Schalten Sie den Sender ein.
4. Setzen Sie den Flugakku in den Hubschrauber.
5. Schließen Sie den Akku an den Regler an.
6. Stellen Sie den Hubschrauber auf eine ebene Fläche und lassen ihn unbewegt stehen bis der Motor zwei mal piept und die blaue Regler LED leuchtet und damit anzeigt dass die Initialisierung durchgeführt wurde.
7. Stellen Sie den Hubschrauber auf den Platz von dem Sie starten möchten.
8. Bewegen und halten Sie wie abgebildet den linken Steuerhebel in die untere linke Ecke und den rechten Hebel in die obere linke Ecke.
9. Drücken und halten Sie den Binde/ Panikschalte bis sich die Taumelscheibe einmal rund bewegt hat.
10. Lassen Sie die Steuerhebel und den Binde/Panikschalte los.
11. Das Modell ist nun bereit für den Trimmflug.



### Durchführen des Trimmfluges

1. Erhöhen Sie langsam das Gas und bringen das Modell in eine stationären Schwebeflug. Führen Sie nur Korrekturen aus die notwendig sind um das Modell auf dem Punkt zu halten. Die Evaluierung beginnt erst wenn der Gashebel über 50% steht und die Steuerknüppel zentriert sind. Korrekturen haben keinen Einfluss auf das Resultat, könnten aber einen längeren Flug notwendig machen.
2. Halten Sie das Modell in einem stationären Schwebeflug für 30 Sekunden. Leichte und langsame Bewegungen sind OK. Das Ziel ist es die Rotorblattebene gerade zu halten.
3. Landen Sie das Modell wenn Sie mit dem Trimmflug zufrieden sind.

Steuern Sie die Taumelscheibe nach rechts und achten dabei auf die Taumelscheibe. Ein Servo wird springen und zeigt damit das ausgewählte Servo an. Steuern Sie weiter rechts bis das gewünschte Servo ausgewählt ist.

Haben Sie das gewünschte Servo ausgewählt, bewegen Sie den Taumelscheibensteuerknüppel nach vorne oder hinten um das Servo in die gewünschte Neutralposition zu bringen.

Zum Rückstellen auf die Standarteinstellungen halten Sie den Seitenrudersteuerknüppel für eine Sekunde voll nach rechts um das Servo in diese Position zu bringen.

Der mögliche Einstellweg ist begrenzt. Sollte es nicht möglich sein das Servo einzustellen, resettet Sie es wie oben beschrieben in die Standartposition, nehmen den Servoarm ab und setzen ihn so rechtwinklig wie möglich auf. Justieren Sie dann den Servohebel mit dem Taumelscheibensteuerknüppel nach vorne oder hinten wie beschrieben.

### Ausrichten der Taumelscheibe

Bevor Sie die Einstellungen speichern und das Menü beenden versichern Sie sich, dass die Taumelscheibe gerade ist und die Rotorblätter auf 0 Grad sind.

Sollte das nicht der Fall sein, justieren Sie die Anlenkungen wie nötig.

### Speichern der Servoeinstellungen

1. Bringen Sie den Gashebel in die niedrigste Einstellung und lassen die Steuerknüppel los.
2. Drücken und halten Sie den I Schalter bis sich die Taumelscheibenservos bewegen.
3. Lassen Sie den I Schalter los um die Servoeinstellungen zu speichern.
4. Schließen Sie den Motor wieder an den Regler an. Das Modell ist nun flugbereit.

Die Einstellungen werden im Modell gespeichert so dass diese nach jedem Initialisieren aktiv sind.

### Beenden des Trimmflugmodes

1. Bringen Sie den Gashebel nach der Landung in die niedrigste Position.
2. Drücken und halten Sie den Binde / Panikschalte für 2 Sekunden oder solange bis die Taumelscheibe zuckt und damit anzeigt, dass die Servopositionen und Bewegungsdaten aufgezeichnet und der Trimmflugmode beendet wurde.

### Testflug

Führen Sie nach den Trimmflug einen Testflug durch um die Flugeigenschaften zu überprüfen.

- Das Modell sollte sich selbständig wieder aufrichten.
- Bei dem Start sollten nur minimale Korrekturen notwendig sein.
- Während des Schwebefluges sollte sich der Steuerhebel in der Nähe der Mittenposition befinden. Kleine Korrekturen sind akzeptabel.

Sollte die Leistung des Modells schlecht sein oder sich das Modell nicht richtig aufrichten wiederholen Sie bitte die gesamte Trimmflugprozedur. Sollte das Problem bestehen bleiben überprüfen Sie das Modell auf beschädigte Komponenten wie eine verbogene Welle oder auf etwas das Vibrationen erzeugen kann. Durch erhöhte Vibration oder Wind ist es möglich dass die Flugdaten nicht korrekt aufgezeichnet wurden. In diesen Fällen können kürzere Trimmflüge hilfreich sein. Versuchen Sie als erstes einen 30 Sekunden Flug ohne die oben beschriebenen Korrekturen. Sind dann die selbst aufrichtenden Eigenschaften noch nicht zufriedenstellend, kürzen Sie die Flugzeiten weiter bis das Modell wie auf der linken Seite beschrieben fliegt.

Les paramètres par défaut du récepteur conviennent à la majorité des utilisateurs.



**AVERTISSEMENT:** Pour assurer votre sécurité, toujours déconnecter les câbles reliant le moteur au contrôleur avant d'effectuer les étapes suivantes. Après avoir terminé les ajustements, reconnectez les câbles du moteur et du contrôleur avant d'effectuer le vol.

## Paramètre de gain

### 1. Ajustement du gain P du cyclique (100% par défaut)

Une valeur de gain élevée entraîne une stabilité plus élevée. Une valeur trop élevée de gain peut entraîner des mouvements secs aléatoires si votre modèle vibre. Des oscillations à haute fréquence peuvent également se produire.

Une valeur de gain plus faible diminuera la stabilité. Une valeur trop faible diminuera la stabilité particulièrement en extérieur dans le vent.

Si vous êtes situé dans une zone à altitude ou température élevée, des valeurs de gain élevées peuvent être bénéfiques; l'opposé est valable pour une altitude ou température plus faible.

### 2. Ajustement du gain I du cyclique (100% par défaut)

Une valeur de gain plus élevée entraîne un verrouillage du modèle, mais peut entraîner des oscillations basse fréquence si cette valeur est trop élevée.

Une valeur de gain plus faible entraîne une glisse lente du modèle.

Si vous êtes situé dans une zone à altitude ou température élevée, des valeurs de gain élevées peuvent être bénéfiques; l'opposé est valable pour une altitude ou température plus faible.

### 3. Ajustement du gain D du cyclique (100% par défaut)

Une valeur de gain plus élevée entraînera une réponse plus élevée des commandes. Si la valeur de gain est trop élevée des oscillations haute fréquence peuvent se produire.

Une valeur de gain plus faible diminuera la réponse des commandes.

### 4. Réponse du cyclique (100% par défaut)

Une réponse plus élevée au cyclique entraînera une réponse plus agressive au cyclique.

Une réponse plus faible au cyclique entraînera une réponse plus douce au cyclique.

### 5. Ajustement du gain P de l'anticouple (100% par défaut)

Une valeur de gain élevée entraîne une stabilité plus élevée. Une valeur trop élevée de gain peut entraîner des mouvements secs aléatoires si votre modèle vibre. Des oscillations à haute fréquence peuvent également se produire.

Une valeur de gain plus faible diminuera la stabilité. Une valeur trop faible diminuera la stabilité particulièrement en extérieur dans le vent.

Si vous êtes situé dans une zone à altitude ou température élevée, des valeurs de gain élevées peuvent être bénéfiques; l'opposé est valable pour une altitude ou température plus faible.

### 6. Ajustement du gain I de l'anticouple (100% par défaut)

Une valeur de gain plus élevée entraîne un verrouillage du modèle, mais peut entraîner des oscillations basse fréquence si cette valeur est trop élevée.

Une valeur de gain plus faible entraîne une glisse lente du modèle.

Si vous êtes situé dans une zone à altitude ou température élevée, des valeurs de gain élevées peuvent être bénéfiques; l'opposé est valable pour une altitude ou température plus faible.

### 7. Ajustement du gain D de l'anticouple (100% par défaut)

Une valeur de gain plus élevée entraînera une réponse plus élevée des commandes. Si la valeur de gain est trop élevée des oscillations haute fréquence peuvent se produire.

Une valeur de gain plus faible diminuera la réponse des commandes mais n'affectera pas la stabilité du modèle.

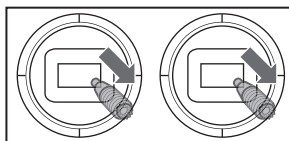
### 8. Filtration adaptative de l'anticouple

Gain élevé réduira les oscillations durant les vols à haute vitesse et quand vous utilisez une valeur de pas élevée.

Gain réduit améliorera la précision de l'anticouple mais peut entraîner des oscillations.

## Entrée dans le Mode d'ajustement des gains

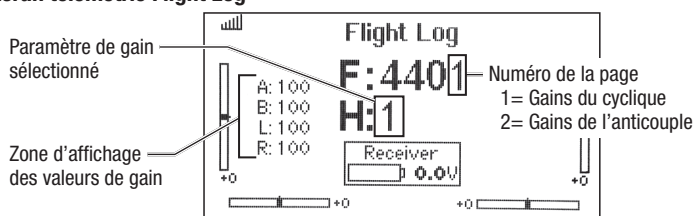
1. Baissez le manche des gaz à la position la plus basse.
2. Mettez l'émetteur sous tension.
3. Installez la batterie sur le châssis de l'hélicoptère, fixez-la à l'aide de la sangle auto-agrippante.
4. Connectez la batterie au contrôleur.
5. Placez l'hélicoptère sur une surface plane et laissez le immobile jusqu'à la fin de l'initialisation indiquée par l'allumage fixe de la DEL orange du récepteur.
6. Déplacez et maintenez les manches dans les coins inférieurs droits comme sur l'illustration.
7. Maintenez appuyé le bouton BIND jusqu'au mouvement des servos du plateau cyclique.
8. Relâchez les manches et le bouton BIND. Le modèle est maintenant en Mode Ajustement des gains.
9. Effectuez les ajustements désirés aux valeurs des gains.



## Ajustement des valeurs de gains

Si vous utilisez un émetteur Spektrum muni de la télémétrie, vous pouvez visualiser les valeurs des gains sur l'écran Flight Log de la télémétrie. Consultez les instructions de votre émetteur pour accéder à cet écran. Le paramètre de gain sélectionné clignotera à l'écran. Si vous utilisez un émetteur sans télémétrie, les gains et leur valeurs seront indiqués par la position du plateau cyclique de l'hélicoptère.

### Ecran télémétrie Flight Log



Une fois que vous êtes en mode Ajustement de Gain, bougez le manche du cyclique de droite à gauche pour sélectionner le paramètre de gain à ajuster. Bouger le manche vers la droite sélectionne le prochain paramètre. Bouger le manche vers la gauche sélectionne le paramètre précédent.

Le paramètre de gain sélectionné est indiqué en haut de l'écran Flight Log et par l'inclinaison du cyclique sur l'axe de roulis comme illustré dans le tableau ci-contre.

Paramètres	Zone d'affichage	Position du plateau cyclique	Page #
1	A	100% vers la gauche	1
2	B	70% vers la gauche	1
3	L	40% vers la gauche	1
4	R	10% vers la gauche	1
5	A	10% à droite	2
6	B	40% à droite	2
7	L	70% à droite	2
8	R	100% à droite	2

Le paramètre sélectionné est indiqué à l'écran de télémétrie et par l'abaissement du plateau cyclique vers l'avant ou l'arrière comme indiqué dans le tableau de droite.

Déplacez le manche du cyclique vers l'avant ou l'arrière pour ajuster la valeur du gain. En déplaçant le manche vers l'avant, la valeur augmentera. En déplaçant le manche vers l'arrière, la valeur diminuera.

Il est conseillé de régler qu'un seul gain à la fois. Effectuez les ajustements par petits incréments (5% ou moins) et testez le modèle en vol pour évaluer vos ajustements.

Si vous désirez remettre la valeur courant à la valeur par défaut de 100%, déplacez et maintenez le manche de la dérive totalement à droite durant 1 seconde. Le plateau cyclique va se mettre à niveau sur l'axe du pas, indiquant que le gain est à 100%.

Position du plateau	Valeur du gain
Complètement en arrière	0%
50% en arrière	50%
De niveau entre l'avant et l'arrière	100%
50% en avant	150%
Complètement en avant	200%

## Enregistrement des valeurs de gain

1. Placez le manche des gaz en position basse et relâchez les manches.
2. Appuyez sur le bouton BIND I et maintenez-le jusqu'au mouvement des servos.
3. Relâchez le bouton BIND I pour enregistrer les ajustements des valeurs de gain.
4. Reconnectez le moteur au contrôleur. Votre modèle est maintenant prêt à voler.

## Paramétrage du servo

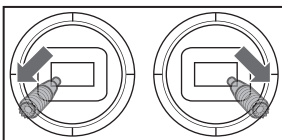
Votre hélicoptère a été testé et réglé à l'usine. Le réglage du neutre des servos est nécessaire que dans certaines circonstances comme après un crash ou après le remplacement d'un servo ou de sa tringlerie.



**AVERTISSEMENT:** Pour assurer votre sécurité, toujours déconnecter les câbles reliant le moteur au contrôleur avant d'effectuer les étapes suivantes. Après avoir terminé les ajustements, reconnectez les câbles du moteur et du contrôleur avant d'effectuer le vol.

### Entrée dans le Mode de réglage du neutre des servos

1. Baissez le manche des gaz à la position la plus basse.
2. Mettez l'émetteur sous tension.
3. Installez la batterie sur le châssis de l'hélicoptère, fixez-la à l'aide de la sangle auto-agrippante.
4. Connectez la batterie au contrôleur.
5. Placez l'hélicoptère sur une surface plane et laissez-le immobile jusqu'à la fin de l'initialisation indiquée par l'allumage fixe de la DEL orange du récepteur.
6. Déplacez et maintenez le manche de gauche dans le coin inférieur gauche et le manche de droite dans le coin inférieur droit comme sur l'illustration.
7. Maintenez appuyé le bouton BIND jusqu'au mouvement des servos du plateau cyclique.
8. Relâchez les manches et le bouton BIND. Le modèle est maintenant en Mode réglage du neutre des servos.
9. Effectuez le réglage des neutres des servos.



### Réglage du neutre des servos

Avec le modèle en Mode réglage du neutre des servos, les commandes et les gyros sont désactivés, les servos sont maintenus au neutre. Contrôlez la position des bras de servos, ils doivent être à la perpendiculaire des servos.

- Si les bras sont à la perpendiculaire des servos, aucun réglage est nécessaire. Quittez le Mode de réglage du neutre des servos.
- Si un ou plusieurs bras de servos ne sont pas à la perpendiculaire des servos, effectuez le réglage du neutre.

En regardant le plateau cyclique, déplacez le manche du cyclique vers la droite et relâchez. Un des servo va effectuer un mouvement, indiquant qu'il est sélectionné. Déplacez le manche du cyclique vers la droite et relâchez jusqu'à la sélection du servo que vous souhaitez régler.

Une fois que le servo est sélectionné, déplacez le manche du cyclique vers l'avant ou l'arrière pour régler le neutre du servo.

Si vous souhaitez réinitialiser la position du servo sélectionné, maintenez le manche du cyclique vers la droite durant 1 seconde.

L'amplitude de réglage est limitée. Si vous ne parvenez pas à positionner le bras à la perpendiculaire du servo, vous devez réinitialiser sa position, retirer son bras et le replacer le plus perpendiculairement possible au servo. Vous pouvez maintenant affiner la position du neutre en déplaçant le manche du cyclique vers l'avant ou l'arrière.

### Enregistrement du neutre des servos

Avant d'enregistrer vos réglages et d'avoir quitté le Mode de réglage du neutre des servos, contrôlez que le plateau cyclique est parfaitement à plat et que les pales principales ont 0° d'incidence. Si ce n'est pas le cas, ajustez les tringleries.

1. Placez le manche des gaz en position basse et relâchez les manches.
2. Appuyez sur le bouton BIND I et maintenez-le jusqu'au mouvement des servos.
3. Relâchez le bouton BIND I pour enregistrer les ajustements des valeurs de gain.
4. Reconnectez le moteur au contrôleur. Votre modèle est maintenant prêt à voler.

Tous les réglages sont enregistrés dans la mémoire interne et seront maintenus à chaque initialisation du modèle.

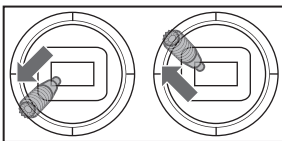
## Vol de réglages des trims

Effectuer cette procédure si le modèle ne fonctionne pas correctement pas ou a été récemment réparé suite à un crash.

La procédure de vol de réglage des trims a été effectuée lors du vol test en usine et nécessite d'être répété si vous remarquez que le modèle ne se stabilise pas ou si le modèle n'est pas stable lors de pirouettes en stationnaire. Le vol de réglage des trims sert à déterminer les réglages SAFE en vol. **Le vol de réglage des trims doit être fait par temps calme.**

### Entrez en mode vol de réglage des trims

1. Mettez les gaz au plus bas.
2. Centrez tous les trims. Pour l'émetteur Spektrum DXe inclus (version RTF seulement), les trims sont centrés lorsque vous entendez un bip aigu en appuyant sur le bouton trim. Bougez les trims dans les deux directions jusqu'à ce que vous entendiez le bip aigu.
3. Mettez l'émetteur sous tension.
4. Installez la batterie dans l'hélicoptère.
5. Connectez la batterie au contrôleur.
6. Placez l'hélicoptère sur une surface plane et gardez-le immobile jusqu'à ce que le moteur émette 2 bips et que la DEL bleue du contrôleur s'allume, indiquant que l'initialisation est réussie.
7. Placez l'hélicoptère où vous voulez le faire décoller.
8. Placez et maintenez le manche gauche au coin inférieur gauche et le manche droit au coin supérieur gauche.
9. Appuyez et maintenez l'interrupteur Bind/Panic jusqu'à ce que le plateau cyclique tourne une fois.
10. Relâchez les manches et l'interrupteur Bind/Panic.
11. Le modèle est prêt pour son vol de réglages des trims.



### Vol de réglages des trims

1. Augmentez lentement les gaz pour mettre le modèle en vol stationnaire. Faites les changements nécessaires pour que le modèle soit immobile. L'évaluation ne commence pas tant que le manche des gaz est au-delà de 50% et les manches centrés. Les changements n'auront aucune incidence sur le résultat mais un vol plus long pourrait être nécessaire.
2. Maintenez le modèle en vol stationnaire pendant au moins 30 secondes. Les glissements et mouvements lents sont acceptables. Le but principal est de maintenir le niveau du disque de rotor.
3. Une fois que vous êtes satisfait de votre vol de réglage des trims, posez le modèle.

### Sortez du mode vol de réglage des trims

1. Après l'atterrissage, mettez les gaz au plus bas.
2. Appuyez et maintenez l'interrupteur Bind/Panic pendant 2 secondes ou jusqu'à ce que le plateau cyclique réagisse, indiquant que les positions de servos et paramètres ont été enregistrés et que le vol de réglage des trims est terminé.

### Vol test

Après le vol de réglage des trims, testez le modèle en vol pour évaluer les caractéristiques de stabilité.

- Le modèle devrait se stabiliser automatiquement.
- Lors du décollage, le modèle devrait décoller droit sans trop de corrections.
- Au stationnaire, le manche devrait rester près du centre. De petites corrections sont acceptables.

Si le modèle fonctionne mal ou ne se stabilise pas correctement après le vol de réglage des trims, inspectez le modèle pour voir si un composant n'est pas endommagé, s'il n'y a pas un axe tordu ou tout autre problème qui pourrait causer des vibrations. Le vol de réglage des trims peut enregistrer les mauvais paramètres à cause des vibrations excessives, du vent ou le manque de stabilité du modèle. Dans ces cas, il faudra raccourcir le vol de réglage des trims. Essayez le vol de 30 secondes sans effectuer les changements mentionnés avant. Si les caractéristiques de stabilité ne sont pas satisfaisantes, raccourcissez petit à petit les vols de réglage des trims, en vérifiant les améliorations jusqu'à ce que le modèle réagisse comme dans la description à gauche.

Le regolazioni di default del ricevitore sono adatte a molti utenti. Noi raccomandiamo di volare inizialmente con queste regolazioni prima di fare qualsiasi modifica.



**AVVERTENZA:** per motivi di sicurezza bisogna sempre scollegare i fili del motore dall'ESC prima di procedere con i passi seguenti. Dopo aver terminato le regolazioni, ricollegare i fili del motore all'ESC prima di far volare il modello.

## Parametri della sensibilità

### 1. Regolazione sensibilità del Ciclo P (default 100%)

Una sensibilità alta darà maggior stabilità. Però se fosse troppo alta potrebbe dare degli scuotimenti casuali se il modello avesse un livello di vibrazioni esagerato. Le oscillazioni ad alta frequenza si possono verificare anche se la sensibilità fosse troppo alta.

Una sensibilità bassa darà minor stabilità. Troppo bassa di valore può rendere il modello meno stabile specialmente all'esterno e con il vento.

Se si è ad una quota più elevata o in un clima più caldo, sensibilità maggiori sono più appropriate. In caso di quote più basse e climi più freddi, è vero il contrario.

### 2. Regolazione sensibilità del Ciclo I (default 100%)

Una sensibilità alta darà maggior stabilità. Però se fosse troppo alta potrebbe causare oscillazioni a bassa frequenza.

Una sensibilità bassa causerà una lenta deriva al modello.

Se ci si trova ad una quota più elevata o in un clima più caldo, sensibilità maggiori sono più appropriate. In caso di quote più basse e climi più freddi, è vero il contrario.

### 3. Regolazione sensibilità del Ciclo D (default 100%)

Una sensibilità alta aumenterà il rateo di risposta ai comandi. Se la sensibilità fosse troppo alta, si avrebbero delle oscillazioni ad alta frequenza.

Una sensibilità bassa ridurrà la risposta ai comandi.

### 4. Risposta del ciclico (default 100%)

Aumentando la risposta del ciclico, si ottiene una maggior aggressività dei comandi.

Riducendo la risposta del ciclico, si ottiene una minor aggressività dei comandi.

### 5. Regolazione sensibilità del rotore di coda P (default 100%)

Una sensibilità alta darà maggior stabilità. Però se fosse troppo alta potrebbe dare degli scuotimenti casuali se il modello avesse un livello di vibrazioni esagerato. Le oscillazioni ad alta frequenza si potrebbero verificare anche se la sensibilità fosse troppo alta.

Una sensibilità bassa darà minor stabilità. Troppo bassa di valore può rendere il modello meno stabile specialmente all'esterno e con il vento.

Se si è ad una quota più elevata o in un clima più caldo, sensibilità maggiori sono più appropriate. In caso di quote più basse e climi più freddi, è vero il contrario.

### 6. Regolazione sensibilità del rotore di coda I (default 100%)

Una sensibilità alta darà maggior stabilità. Però se fosse troppo alta potrebbe causare oscillazioni a bassa velocità.

Una sensibilità bassa causerà una lenta deriva della coda ogni tanto.

Se si è ad una quota più elevata o in un clima più caldo, sensibilità maggiori sono più appropriate. In caso di quote più basse e climi più freddi, è vero il contrario.

### 7. Regolazione sensibilità del rotore di coda D (default 100%)

Una sensibilità alta aumenterà il rateo di risposta ai comandi. Se la sensibilità fosse troppo alta, si avrebbero delle oscillazioni ad alta frequenza.

Una sensibilità bassa ridurrà la risposta ai comandi, ma non avrà effetto sulla stabilità.

### 8. Filtraggio adattativo del rotore di coda

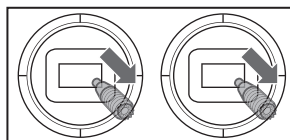
Una sensibilità più alta riduce le oscillazioni durante il volo ad alta velocità e quando si usa molto passo collettivo.

Una sensibilità più bassa migliora il comportamento della coda ma potrebbe causarne delle oscillazioni.

## Entrare nella modalità di regolazione della sensibilità

1. Abbassare completamente lo stick del motore.
2. Accendere il trasmettitore.
3. Installare la batteria di bordo sull'elicottero, fissandola con la fascetta a strappo.
4. Collegare il connettore della batteria all'ESC.
5. Mettere l'elicottero su di una superficie piana e lasciarlo fermo finché il LED arancio del ricevitore non si accende fisso, indicando che l'inizializzazione è terminata.

6. Portare entrambi gli stick del trasmettitore in basso a destra e mantenerli in questa posizione, come illustrato.



7. Tenere premuto l'interruttore Bind/Panic finché non si muovono i servi del piatto.

8. Rilasciare gli stick e l'interruttore Bind/Panic.

Adesso il modello si trova nella modalità di regolazione della sensibilità (Gain Adjustment Mode).

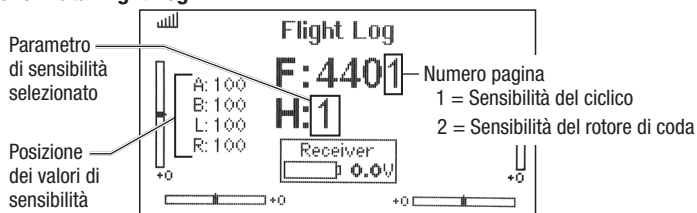
9. Procedere nelle regolazioni della sensibilità per fare i cambiamenti desiderati.

## Regolazione dei valori di sensibilità

Se si sta usando un trasmettitore Spektrum abilitato per la telemetria, le regolazioni della sensibilità si possono vedere nella schermata Flight Log. Per individuare questa schermata si faccia riferimento al manuale del proprio trasmettitore.

I parametri di sensibilità attualmente selezionati lampeggiano sullo schermo del trasmettitore. Se non si sta usando un trasmettitore Spektrum abilitato per la telemetria, i parametri e i valori di sensibilità vengono indicati dalla posizione del piatto oscillante dell'elicottero.

### Schermata Flight Log



Dopo essere entrati nella modalità di regolazione della sensibilità (Gain), muovere lo stick del ciclico a destra e a sinistra per scegliere il parametro di sensibilità da regolare. Muovendo lo stick a destra si sceglie il parametro successivo, muovendolo a sinistra si sceglie quello precedente.

Il parametro di sensibilità selezionato viene indicato nella schermata "Flight Log" sopra e in dipendenza del piatto ciclico sull'asse di rollio come illustrato nella tabella qui a destra.

Parametro #	Posizione display	Posizione del piatto	Pagina #
1	A	100% a sinistra	1
2	B	70% a sinistra	1
3	L	40% a sinistra	1
4	R	10% a sinistra	1
5	A	10% a destra	2
6	B	40% a destra	2
7	L	70% a destra	2
8	R	100% a destra	2

L'attuale valore di sensibilità del parametro selezionato, viene indicato sulla schermata Flight Log e dalla inclinazione del piatto (in avanti o indietro), come indicato nella tabella qui a destra.

Posizione del piatto	Valore di sensibilità
Completamente indietro	0%
50% indietro	50%
Avanti e indietro livellati	100%
50% in avanti	150%
Completamente in avanti	200%

Muovere lo stick del ciclico in avanti o indietro per regolare il valore di sensibilità.

Spostando lo stick in avanti si aumenta il valore di sensibilità, mentre muovendolo indietro si riduce.

È sempre meglio regolare una sensibilità per volta. Fare delle regolazioni di piccola entità (5% o meno) e provare il modello in volo per valutare le regolazioni fatte.

Se si vuole riportare l'attuale valore di sensibilità al valore di default del 100%, tenere lo stick del timone completamente a destra per un secondo. Il piatto si livella sull'asse del beccheggio, indicando l'impostazione della sensibilità al 100%.

## Memorizzare le regolazioni della sensibilità

1. Abbassare completamente lo stick del motore e rilasciare gli stick.
2. Tenere premuto l'interruttore I finché i servi del piatto non si muovono.
3. Rilasciare l'interruttore I per salvare le regolazioni di sensibilità.
4. Ricollegare il motore all'ESC. Il modello adesso è pronto per il volo.

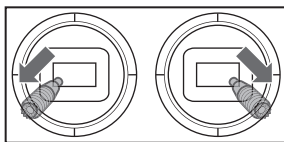
## Regolazioni Servo

Il elicottero è stato regolato in fabbrica e con la prova in volo. La regolazione dei servi è necessaria solo in particolari circostanze, come, ad esempio, dopo un incidente o nel caso si debba cambiare un servo o i rinvi.

**AVVERTENZA:** per motivi di sicurezza bisogna sempre scollegare i fili del motore dall'ESC prima di procedere con i passi seguenti. Dopo aver terminato le regolazioni, ricollegare i fili del motore all'ESC prima di far volare il modello.

### Entrare nella modalità di regolazione dei servi

1. Abbassare completamente lo stick del motore.
2. Accendere il trasmettitore.
3. Installare la batteria di bordo sull'elicottero, fissandola con la fascetta a strappo.
4. Collegare il connettore della batteria all'ESC.
5. Mettere l'elicottero su di una superficie piana e lasciarlo fermo finché il LED arancio del ricevitore non si accende fisso, indicando che l'inizializzazione è terminata.
6. Portare lo stick di sinistra in basso a sinistra e lo stick di destra in basso a destra e mantenerli in questa posizione, come illustrato.
7. Tenere premuto l'interruttore Bind/Panic finché non si muovono i servi del piatto.
8. Rilasciare gli stick e l'interruttore Bind/Panic. Adesso il modello si trova nella modalità di regolazione dei servi (Servo Adjustment Mode).
9. Procedere nelle regolazioni dei servi per fare i cambiamenti desiderati.



### Regolazione del punto neutro dei servi

Con il modello nella modalità di regolazione dei servi, i comandi provenienti dagli stick e dal guscio sono disabilitati e i servi sono fissi nella posizione neutra. Verificare che le squadrette dei servi siano perpendicolari ai servi.

- Se le squadrette sono perpendicolari ai servi, non è necessario fare regolazioni. Quindi si può uscire da questa modalità (Exit Servo Adjustment Mode).
- Se una o più squadrette dei servi non è perpendicolare al servo stesso, continuare la procedura di regolazione.

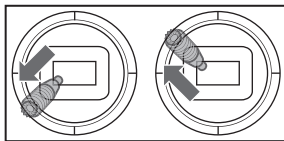
## Volo di trimmaggio

Eeguire questa procedura soltanto se il modello non vola bene o se è appena stato ricostruito dopo un incidente.

La procedura di volo di trimmaggio è stata eseguita in fabbrica durante il volo di prova e deve essere eseguita di nuovo solamente se il modello non si livella consistentemente o se non rimane fermo durante il volo stazionario. Il volo di trimmaggio serve per stabilire le impostazioni SAFE durante il volo. **Il volo di trimmaggio deve essere eseguito in condizioni ambientali calme.**

### Entrare nella modalità volo di trimmaggio

1. Abbassare lo stick motore completamente.
2. Centrare tutti i trim. La trasmittente Spektrum DXe inclusa nella confezione RTF, segnala che tutti i trim sono centrati emettendo un tono acuto quando premete il tasto trim. Spostare il trim in entrambe le direzioni fino a quando sentite il tono acuto.
3. Accendere la trasmittente.
4. Installare la batteria di volo nell'elicottero.
5. Connettere il connettore della batteria all'ESC.
6. Posizionare l'elicottero su di una superficie piana e non muoverlo fino a quando il motore emette due toni e il LED dell'ESC si accende blu fisso, indicando che il processo di inizializzazione è completo.
7. Posizionare l'elicottero nel punto di partenza desiderato.
8. Muovere e tenere lo stick sinistro nell'angolo in basso a sinistra e lo stick destro nell'angolo in alto a sinistra, come illustrato.
9. Tenere premuto il tasto bind/anti-panico fino a quando il piatto ciclico gira una volta.
10. Rilasciare gli stick e il tasto bind/anti-panico.
11. Il modello è pronto per il volo di trimmaggio.



### Eeguire il volo di trimmaggio

1. Aumentare lentamente il motore per alzare il modello in un hover stazionario. Effettuare le regolazioni necessarie per tenere il modello fermo. La valutazione inizia soltanto quando lo stick motore supera il 50% e gli stick sono centrati. Eventuali correzioni non influenzeranno il risultato ma possono richiedere un volo più lungo.
2. Mantenere il modello in un hover stazionario per 30 secondi. Movimenti molto lenti vanno bene. La cosa più importante è mantenere livellato il disco rotore.
3. Una volta contenti del volo di trimmaggio, potete far atterrare il modello.

Guardando i servi del piatto oscillante, dare comando del ciclico a destra e rilasciare. Uno dei servi avrà un sussulto, indicando quello selezionato. Premere il ciclico a destra e rilasciare finché si trova il servo che deve essere regolato.

Una volta scelto il servo da regolare, muovere lo stick del ciclico avanti o indietro per regolare la posizione neutra del servo nella direzione desiderata.

Se si vuole riportare il servo in oggetto alla posizione neutra di default, tenere lo stick del timone completamente a destra per 1 secondo.

Il campo di regolazione è limitato. Se non si riesce a portare la squadretta perpendicolare al servo, bisogna riportare il servo alla posizione neutra di default, togliere la squadretta e rimetterla cercando di trovare la posizione più perpendicolare possibile. Adesso si può regolare la posizione neutra del servo usando il movimento avanti/indietro dello stick del ciclico.

### Livellamento del piatto oscillante

Prima di salvare le regolazioni fatte e uscire dalla modalità di regolazione del servo, verificare che il piatto oscillante sia livellato e che entrambe le pale del rotore principale siano a 0 gradi. Se così non fosse, regolare i rinvi meccanici secondo necessità.

1. Abbassare completamente lo stick del motore e rilasciare gli stick.
2. Tenere premuto l'interruttore I finché i servi del piatto si muovono.
3. Rilasciare l'interruttore I per salvare le regolazioni dei servi.
4. Ricollegare il motore all'ESC. Il modello adesso è pronto per il volo.

Tutte le regolazioni vengono memorizzate internamente così che vengono richiamate tutte le volte che si inizializza il modello.

### Uscire dalla modalità volo di trimmaggio

1. Dopo l'atterraggio, abbassare lo stick motore completamente.
2. Tenere premuto il tasto bind/anti-panico per 2 secondi o fino a quando il piatto ciclico guizza, indicando che le posizioni dei servocomandi e i valori dell'assetto di volo sono stati registrati e la modalità di volo di trimmaggio è stata abbandonata.

### Volo di prova

Dopo aver eseguito il volo di trimmaggio, provare a volare il modello per valutare le caratteristiche di livellamento.

- Il modello dovrebbe tornare nel volo livellato consistentemente.
- Durante il decollo, il modello dovrebbe alzarsi con un minimo di correzioni.
- Durante un hover, lo stick di comando dovrebbe restare vicino alla posizione centrale. Piccole regolazioni sono ammissibili.

Se il modello non vola bene o non si livella bene dopo il volo di trimmaggio, rifare l'intera procedura del volo di trimmaggio da capo. Se il problema persiste, controllare se ci sono delle componenti rotte nel modello, per esempio un albero piegato o altro che potrebbe causare maggiori vibrazioni. È possibile che il volo di trimmaggio non salvi i valori corretti per via di vibrazioni eccessive, troppo vento o il mancato livellamento del modello. In questo caso, potrebbe essere necessario eseguire dei voli di trimmaggio più corti. Provare prima il volo di trimmaggio livellato di 30 secondi senza correzioni, come menzionato prima. Se le caratteristiche di livellamento non sono soddisfacenti, accorciare gradualmente i voli di trimmaggio, individuando possibili miglioramenti, fino a quando il modello vola come descritto qui a sinistra.