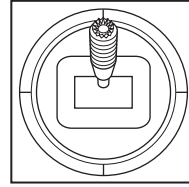


### Flight Mode Calibration

- It may not be necessary to do both calibrations.
- If the quadcopter is drifting only in Agility Mode, then follow the Agility Mode Calibration instructions.
- If the quadcopter is drifting only in Stability Mode, then follow the Stability Mode Calibration instructions.
- As there is no GPS, there may always be a small amount of drift in any flight mode.
- There is no self-leveling during calibration. It is up to the pilot to bring the quadcopter to a stable hover.

### Agility Mode Calibration

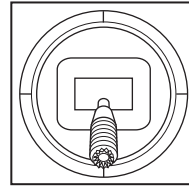
1. Ensure all trims are centered.
2. Power on the transmitter and move the throttle stick to full throttle.
3. Ensure the transmitter is in Agility Mode.
4. Hold *full down elevator*.
5. Connect the fully charged flight battery in the quadcopter.
6. Both LEDs will flash. Leave the throttle at full and return the elevator to center.
7. Leave the quadcopter still until the LEDs flash red then blue. This can take up to 30 seconds or more. When the LEDs repeat with one blink per color, the calibration is complete.
8. If only the red LED is flashing, the calibration has failed. Repeat the process.
9. Disconnect the battery.



Full down elevator

### Stability Mode Calibration

1. Ensure all trims are centered.
2. Power on the transmitter and move the throttle stick to full throttle.
3. Ensure the transmitter is in Stability High or Low Angle Mode.
4. Hold *full up elevator*.
5. Connect the fully charged flight battery in the quadcopter.
6. Both LEDs will flash red twice, then blue twice for a few seconds.
7. When the LED turns solid blue, lower the throttle and return the elevator to center.
8. Raise the throttle to bring the quadcopter to a hover.
9. Use the trims on the transmitter to eliminate any drifting, allowing for a stable hover.
10. While in a stable hover, press and hold the camera trigger on the transmitter for 5 seconds. The quadcopter is now calibrating input from the sensors and transmitter.
11. Release the camera trigger and land the quadcopter. Upon landing, the LEDs should flash red then blue. When the LEDs repeat with one blink per color, the calibration is complete.
12. If only the red LED is flashing, the calibration has failed. Repeat the process.
13. Disconnect the battery, then return the trims to center.



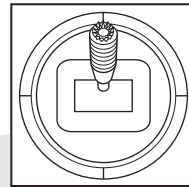
Full up elevator

### Kalibrieren der Flugmodes

- Es ist nicht notwendig beide Flugmodes zu kalibrieren.
- Sollte der Quadcopter nur im Agilitätsmode driften folgen Sie den Anweisungen zum Kalibrieren des Agilitätsmode.
- Sollte der Quadcopter nur im Stabilitätsmode driften folgen Sie den Anweisungen zum Kalibrieren des Stabilitätsmodes.
- Da der Quadcopter nicht mit einem GPS ausgestattet ist, ist es normale dass der Copter in beiden Flugmodes etwas driftet.
- Während des Kalibrierungsvorganges erfolgt keine Selbstaufrichtung des Copters. Es liegt an dem Piloten den Copter in einem stabilen Schwebeflug zu halten.

### Kalibrieren des Agilitätsmodes

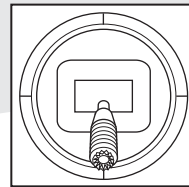
1. Stellen Sie sicher, dass alle Trimmungen zentriert sind.
2. Schalten Sie den Sender ein und bewegen den Gasknüppel auf Vollgas.
3. Stellen Sie sicher, dass sich der Copter im Agilitätsmode befindet.
4. Halten Sie das Höhenruder (Nicken) voll nach vorne.
5. Schließen Sie einen vollgeladenen Akku an den Quadcopter an.
6. Beide LEDs werden blinken. Lassen Sie das Gas auf Vollgas und bringen das Höhenruder (Nick) in die Mitte.
7. Lassen Sie den Quadcopter still stehen bis die LEDs rot und dann blau blinken. Dieses kann bis zu 30 Sekunden oder länger dauern. Blinken die LEDs wiederholt in einer Farbe ist die Kalibrierung durchgeführt.
8. Blinkt nur die rote LED ist die Kalibrierung nicht korrekt. Wiederholen Sie dann den Vorgang.
9. Trennen Sie den Akku.



Höhenruder (Nicken)  
voll nach vorne

### Kalibrieren des Stabilitätsmodes

1. Stellen Sie sicher, dass alle Trimmungen zentriert sind.
2. Schalten Sie den Sender ein und bewegen den Gasknüppel auf Vollgas.
3. Stellen Sie sicher, dass sich der Copter im Stabilitätsmode (mit großen oder kleinen Ausschlägen) befindet.
4. Halten Sie das Höhenruder (Nicken) voll nach hinten.
5. Schließen Sie einen vollgeladenen Akku an den Quadcopter an.
6. Beide LED blinke zwei mal rot dann blau für ein paar Sekunden.
7. Leuchtet die LED blau stellen Sie das Gas auf Leerlauf und das Höhenruder in die Mitte.
8. Geben Gas und fliegen einen stabilen Schwebeflug.
9. Nutzen Sie die Trimmungen um den Drift zu beenden und bleiben im stabilen Schwebeflug.
10. Drücken und halten Sie während des Schwebefluges den Kameraauslöser am Sender für 5 Sekunden. Der Copter nimmt nun die Kalibrierung der Sensoren und Senders vor.
11. Lassen Sie den Kameraauslöser los und landen den Copter. Bei der Landung sollten die LEDs rot und dann blau blinken. Blinken die LEDs wiederholt mit einem Blink pro Farbe ist die Kalibrierung erfolgreich.
12. Blinkt nur die rote LED ist die Kalibrierung nicht korrekt. Wiederholen Sie dann den Vorgang.
13. Trennen Sie den Akku und bringen die Trimmungen zurück in die Mitte.



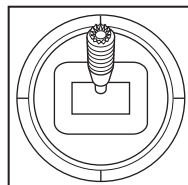
Höhenruder (Nicken)  
voll nach hinten

**Calibration du mode de vol**

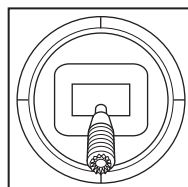
- Il ne sera pas nécessaire d'effectuer les 2 calibrations.
- Si le Quadcoptère dévie uniquement dans le mode Agilité, suivez la procédure de calibration du mode Agilité.
- Si le Quadcoptère dévie uniquement dans le mode Stabilité, suivez la procédure de calibration du mode Stabilité.
- Ce modèle ne possédant pas de GPS, il est donc normal de toujours avoir une légère déviation dans n'importe quel mode de vol.
- Il n'y a pas d'auto stabilisation durant la calibration. Le pilote doit assurer au Quadcoptère un stationnaire stable.

**Calibration en mode Agilité**

1. Assurez-vous que tous les trims sont au neutre.
2. Mettez l'émetteur sous tension et placez le manche des gaz en position plein gaz.
3. Assurez-vous que l'émetteur est en mode Agilité.
4. Placez le manche de profondeur en position haute.
5. Connectez une batterie totalement chargée au Quadcoptère.
6. Les 2 DELS vont se mettre à clignoter. Laissez le manche des gaz en position plein gaz et placez le manche de profondeur au neutre.
7. Ne touchez pas le quadcoptère jusqu'au clignotement de la DEL rouge puis de la DEL bleue. Ce processus peut durer 30 secondes ou plus. Une fois que les DELS répètent un clignotement par couleur, la calibration est terminée.
8. S'il y a seulement le clignotement de la DEL rouge, cela signifie que la calibration a échoué. Veuillez recommencer le processus.
9. Déconnectez la batterie.

**Manche de profondeur en position haute****Calibration en mode Stabilité**

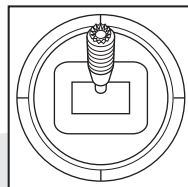
1. Assurez-vous que tous les trims sont au neutre.
2. Mettez l'émetteur sous tension et placez le manche des gaz en position plein gaz.
3. Assurez-vous que l'émetteur est en mode Stabilité.
4. Placez le manche de profondeur en position basse.
5. Connectez une batterie totalement chargée au Quadcoptère.
6. La DEL rouge va clignoter 2 fois, puis la DEL bleue va également clignoter 2 fois durant plusieurs secondes.
7. Une fois que la bleue s'éclaire fixement, baissez le manche des gaz et placez le manche de profondeur au neutre.
8. Relevez le manche des gaz de façon à placer le Quadcoptère en stationnaire.
9. Utilisez les trims de l'émetteur pour éliminer les déviations et obtenir un stationnaire stable.
10. Durant un stationnaire stable, pressez et maintenez appuyée durant 5 secondes la gâchette de commande de la caméra. Le Quadcoptère est maintenant en train de calibrer les entrées des capteurs et de l'émetteur.
11. Relâchez la gâchette de commande de la caméra et atterrissez le Quadcoptère. Une fois l'atterrissage effectué, les DELS vont clignoter rouge puis bleu. Quand les DELS vont répéter un clignotement par couleur, la calibration est terminée.
12. S'il y a seulement le clignotement de la DEL rouge, cela signifie que la calibration a échoué. Veuillez recommencer le processus.
13. Déconnectez la batterie, puis remplacez les trims au neutre.

**Manche de profondeur en position basse****Calibrazione modalità di volo**

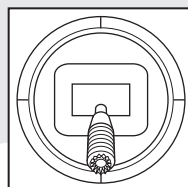
- Potrebbe non essere necessario fare entrambe le calibrazioni.
- Se il quadricottero ha una deriva solo in modalità Agile, allora bisogna seguire le istruzioni per la calibrazione della modalità Agile.
- Se il quadricottero ha una deriva solo in modalità Stabile, allora bisogna seguire le istruzioni per la calibrazione della modalità Stabile.
- Poiché non c'è il GPS, potrebbe esserci sempre un po' di deriva in tutte le modalità di volo.
- Non c'è autolivellamento durante la calibrazione. È compito del pilota tenere il quadricottero in hovering stabile.

**Calibrazione modalità Agile**

1. Accertarsi che tutti i trim siano centrati.
2. Accendere il trasmettitore e portare al massimo lo stick del motore.
3. Accertarsi che il trasmettitore sia in modalità Agile.
4. Tenere l'elevatore completamente in basso.
5. Collegare al quadricottero la sua batteria completamente carica.
6. Entrambi i LED lampeggiano. Lasciare il motore al massimo e riportare l'elevatore al centro.
7. Lasciare il quadricottero fermo finché i LED lampeggiano in rosso e poi in blu. Questo potrebbe richiedere fino a 30 secondi o più. Quando i LED ripetono un lampo per colore, la calibrazione è completa.
8. Se lampeggia solo il LED rosso, la calibrazione non è riuscita. Ripetere la procedura.
9. Scollegare la batteria.

**Elevatore completamente in basso****Calibrazione modalità Stabile**

1. Accertarsi che tutti i trim siano centrati.
2. Accendere il trasmettitore e portare al massimo lo stick del motore.
3. Accertarsi che il trasmettitore sia in Alta Stabilità o in modalità Basso Angolo.
4. Tenere l'elevatore completamente in alto.
5. Collegare al quadricottero la sua batteria completamente carica.
6. Entrambi i LED lampeggiano in rosso due volte e poi in blu due volte per pochi secondi.
7. Quando i LED diventano blu fissi, ridurre il motore e riportare l'elevatore al centro.
8. Aumentare il motore fino a portare il quadricottero in hovering.
9. Usare i trim del trasmettitore per eliminare eventuali derive ed ottenere un hovering stabile.
10. Dopo aver ottenuto un hovering stabile, tenere premuta l'attivazione della camera sul trasmettitore per 5 secondi. Il quadricottero ora sta calibrando l'ingresso dei sensori e quello proveniente dal trasmettitore.
11. Rilasciare l'attivazione della camera e far atterrare l'elicottero. All'atterraggio, i LED dovrebbero lampeggiare in rosso e poi in blu. Quando i LED ripetono un lampo per colore, la calibrazione è completa.
12. Se lampeggia solo il LED rosso, la calibrazione non è riuscita. Ripetere la procedura.
13. Scollegare la batteria, poi riportare i trim al centro.

**Elevatore completamente in alto**