

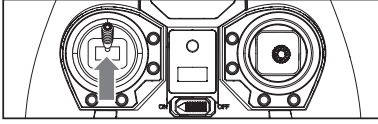
The helicopter has been calibrated in the factory before shipment, but it is possible that a crash will cause mechanical distortion of the frame, resulting in a slight drift in Stability mode. In this situation, please follow the calibration procedure.

Calibration Procedure (For both MLP6DSM and computer transmitter):

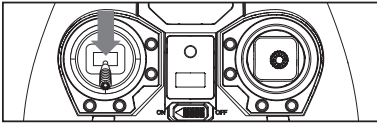
Preparation: Full charged battery, helicopter, transmitter (bound with helicopter).

Steps:

1. Power on the transmitter and place the Flight Mode switch to Position 0. (Throttle Hold Mode for MLP6DSM and Stability Mode for computer transmitters)
2. Raise the Throttle/Collective stick to the highest position.



3. Plug the battery into the helicopter, put it on a level surface and wait for it to initialize. The helicopter will enter calibration mode (Blue and Red LED slow flash together).
4. Lower the Throttle/Collective stick to the lowest position. (Place Flight Mode switch to Stability Mode on MLP6DSM)



5. Raise the Throttle/Collective stick and hover the helicopter. Use the minimum amount of cyclic control input to keep it in one place.
6. Hover for approximately 30 seconds.
7. Land the helicopter, then release the sticks.
8. Unplug the flight battery to save the Calibration.

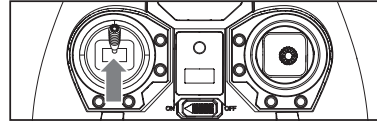
L'hélicoptère a été calibré en usine avant l'expédition, mais il est possible qu'un crash entraîne une déformation de la structure et donc une légère déviation en mode Stabilité. Dans cette situation, veuillez suivre la procédure de calibration.

Procédure de Calibration (Pour MLP6DSM et émetteur programmable):

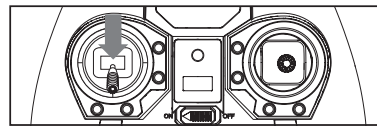
Préparation: Batterie complètement chargée, hélicoptère, émetteur (affecté à l'hélicoptère).

Étapes:

1. Mettez l'émetteur sous tension et l'interrupteur de Mode de vol sur la Position 0. (Mode Coupure des gaz (Throttle Hold) pour MLP6DSM et Mode Stabilité pour émetteur programmable)
2. Mettez le manche des gaz/pas collectif tout en haut.



3. Branchez la batterie à l'hélicoptère, placez-le sur une surface plate et attendez l'initialisation. L'hélicoptère entrera en mode Calibration (les DELs bleue et rouge LED clignotent lentement).
4. Baissez le manche des gaz/pas collectif au plus bas. (Mettez l'interrupteur Mode de vol Mode stabilité sur le MLP6DSM)



5. Montez le manche des gaz/pas collectif et mettez l'hélicoptère en stationnaire. Utilisez un minimum les commandes du cyclique pour le maintenir en place.
6. Restez en stationnaire environ 30 secondes.
7. Faites atterrir l'hélicoptère et relâchez les manches.
8. Débranchez la batterie pour sauvegarder la Calibration.

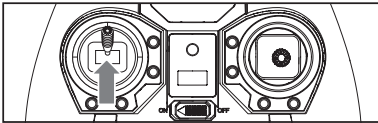
Ihr Hubschrauber wurde vor dem Versand ab Werk kalibriert. Durch einen Crash ist es jedoch möglich einen mechanischen Einfluss auf den Rahmen zu erzeugen der sich als leichter Drift im Stabilitätsmode bemerkbar macht. Sollte dieses Auftreten folgen Sie bitte diesen Anweisungen zur Kalibrierung.

Kalibrierung (Für MLP6DSM und Computersender):

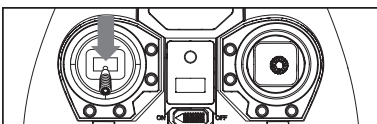
Vorbereitung: Vollständig geladener Akku. Mit dem Sender gebundener Hubschrauber.

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). (Blaue und rote LED blinken gemeinsam).
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.

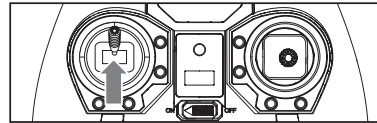
L'elicottero è stato calibrato in fabbrica prima di essere spedito, ma una caduta potrebbe causare una deformazione meccanica del telaio, causando un leggero movimento traslatorio nella modalità Stability. In questo caso, vi preghiamo di seguire la procedura di calibrazione.

Procedura di calibrazione (per MLP6DSM e trasmettenti computerizzate):

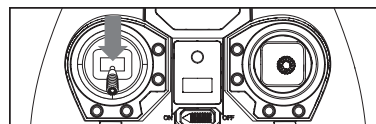
Preparazione: Batteria completamente carica, elicottero, trasmettente (connessa con l'elicottero).

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/passaggio collettivo completamente.



3. Connettere 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/passaggio collettivo completamente. (Spostare l'interruttore selezione modalità di volo alla modalità Stability sulla MLP6DSM).



5. Alzare lo stick motore/passaggio 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.