**Flugregler: Manual(Naza-M V2)**

**Mounting:**

🡪 Maße Quadcopter

**Gain:**

🡪 Empfindlichkeit des Reglers auf die Signale von der Fernsteuerung

**Channel Monitor:**

🡪 Auslesen und anzeigen der aktuellen Einstellung

**Aircraft/Mixer type:**

🡪 Rotorenanordnung

**RC/Receiver Type:**

🡪 Art der Fernbedienung

**Motor:**

* Motor Idle Speed   
   🡪 Leerlaufumdrehungen des Motors ohne dass der Quadcopter vom Boden abhebt
* Cut Off Type  
   🡪

**F/S(Fail Safe Mode and auto go home function):**

Wenn zum Abbruch der Verbindung der Multicopter genug GPS Empfang hatte, fliegt er zu seinen Startkoordinaten zurück und landet automatisch.

**IOC(Intelligent orientation control):**

Unabhängig von der Rotationsstellung des Multicopters fliet er in die betätigte Richtung.

**Voltage:**

Protection Switch:

Sicherungsschalter

Current Voltage:

Battery Type:

Art des Akkus

First/Second Level Protection:

LED Warnung bei niedrigem Batteriestand manuell konfigurierbar