



# PICHLER

## Bedienungsanleitung Master Flight Control 2

Bestell-Nr.: C 6566

Wir freuen uns, dass Sie sich für das Master Flight Control System Version 2 aus unserem Sortiment entschieden haben. Sie besitzen damit ein leistungsfähiges Flugstabilisierungssystem für Flächenmodelle. Trotz des logischen Bedienungsablaufs verlangt die Handhabung des MFC's einige Kenntnisse und Fertigkeiten. Damit Sie schnell und sicher mit dem Gerät vertraut werden, lesen Sie aufmerksam diese Anleitung, bevor Sie das Gerät in Betrieb nehmen. Von großer Wichtigkeit sind dabei die Sicherheitshinweise.

Wir wünschen Ihnen viel Freude und Erfolg mit dem Master Flight Control System Version 2.

### Inhaltsverzeichnis

Kapitel	Seite
1. <b>Sicherheits- und Betriebshinweise</b>	1
2. <b>Funktionsbeschreibung und Anwendung</b>	1
3. <b>Technische Daten</b>	2
4. <b>Lieferumfang</b>	2
5. <b>Anschluss Diagramme</b>	2
6. <b>Modellkonfigurationen</b>	3
7. <b>Operationsmodi</b>	...3
8. <b>Mischfunktionen einrichten</b>	...4
9. <b>System initialisieren</b>	4
10. <b>Einstellregler</b>	4
11. <b>Überprüfung der Querruderwirkung</b>	5
12. <b>Überprüfung der Höhenruderwirkung</b>	5
13. <b>Überprüfung der Seitenruderwirkung</b>	5
14. <b>Weitere Betriebshinweise</b>	5
14.1 Erschütterungen verhindern	5
14.2 3-D Modus	5
14.3 Kreiselempfindlichkeit einstellen	6
15. <b>Haftungsausschluss / Gewährleistung</b>	6

### 1. Sicherheits- und Betriebshinweise

Das Master Flight Control 2 System ist entwickelt worden, um die Fluglage eines Modells zu stabilisieren, nicht um es zu steuern oder gar Abstürze zu verhindern. Sie als Pilot müssen die Flugbewegungen des Modells kontrollieren. Befolgen Sie diese Hinweise und beachten Sie beim Betrieb des Master Flight Control 2 System darüber hinaus folgende Sicherheitshinweise.

- Die Inbetriebnahme und der Einsatz des Systems bedingen grundlegende Erfahrungen im Umgang mit ferngesteuerten Flugmodellen.
- Dieses Produkt ist für fortgeschrittene Modellflieger konzipiert. Das Flugmodell in dem das System betrieben werden soll, muss sicher und problemlos gesteuert werden können.
- Anfängern ohne den nötigen Kenntnissen wird unbedingt empfohlen die Inbetriebnahme nicht eigenständig durchzuführen, sondern sich die Hilfe eines erfahrenen Piloten zu sichern. Nur so ist der sichere Betrieb eines Modells mit dieser Fluglagenstabilisierung sichergestellt.
- Berücksichtigen Sie auch als erfahrener Pilot sämtliche Installations- und Betriebshinweise dieser Anleitung.
- Überprüfen Sie exakt vor jedem Einsatz die Funktion des Systems.
- Beachten Sie unbedingt sämtliche Sicherheitsbestimmungen und Warnhinweise der Hersteller der von Ihnen eingesetzten Komponenten.

### 2. Funktionsbeschreibung und Anwendung

Beim Master Flight Control (MFC) handelt es sich um ein Flug-Stabilisierungssystem für Flächenmodelle. Das Master Flight Control System 2 ist kompatibel mit allen handelsüblichen Fernsteuersystemen. Es verfügt für jede der drei Flugachsen über

einen integrierten Gyro- und Beschleunigungssensor. Aus den Daten der Sensoren wird mit Hilfe der Software des Master Flight Control Systems 2 die Lage des Modells dreidimensional im Raum bestimmt. Mit diesen Informationen können Störungen auf einen Flug jederzeit ausgeglichen werden. Das Modul wirkt allen von der Sensorik erkannten ungewollten Bewegungen entgegen. Das Quer-, Höhen- und Seitenruder wird so angesteuert, dass ein sanfter Ausgleich der Abweichungen erfolgt.

Die Funktionsweise des Stabilisierungssystems kann vom Sender aus wie folgt beeinflusst werden:

- **Mode 1 (deaktivierter Modus, Steuerung nur über die RC Anlage)**  
Bei diesem Modus hat der Pilot die volle Kontrolle über das Flugmodell, das Stabilisierungssystem ist ausgeschaltet.
- **Mode 2 (3D-Modus)**  
In diesem Modus speichert das System die letzte vom Piloten vorgegebene Fluglage des Modells und hält es in dieser Position, bis neue Steuerbefehle kommen. Dadurch lässt sich das Modell mit höherer Stabilität manövrieren.
- **Mode 3 (automatischer Stabilisierungs-Modus)**  
In diesem Modus wird das Flugmodell immer in eine horizontale Fluglage gesteuert, wenn sich die Steuerknüppel der Ruderfunktionen am Sender in die Neutralposition befinden.

Das Master Flight Control System kann in folgenden Modellen eingesetzt werden:

- Normale Flächenmodelle mit Quer-, Höhen- und Seitenruder.
- Nurflügelmodelle mit oder ohne Seitenruder
- Flugmodell ohne Querruderansteuerung (nur Höhen- und Seitenruder)
- Modelle mit V-Leitwerk, sowohl mit als auch ohne Querruder

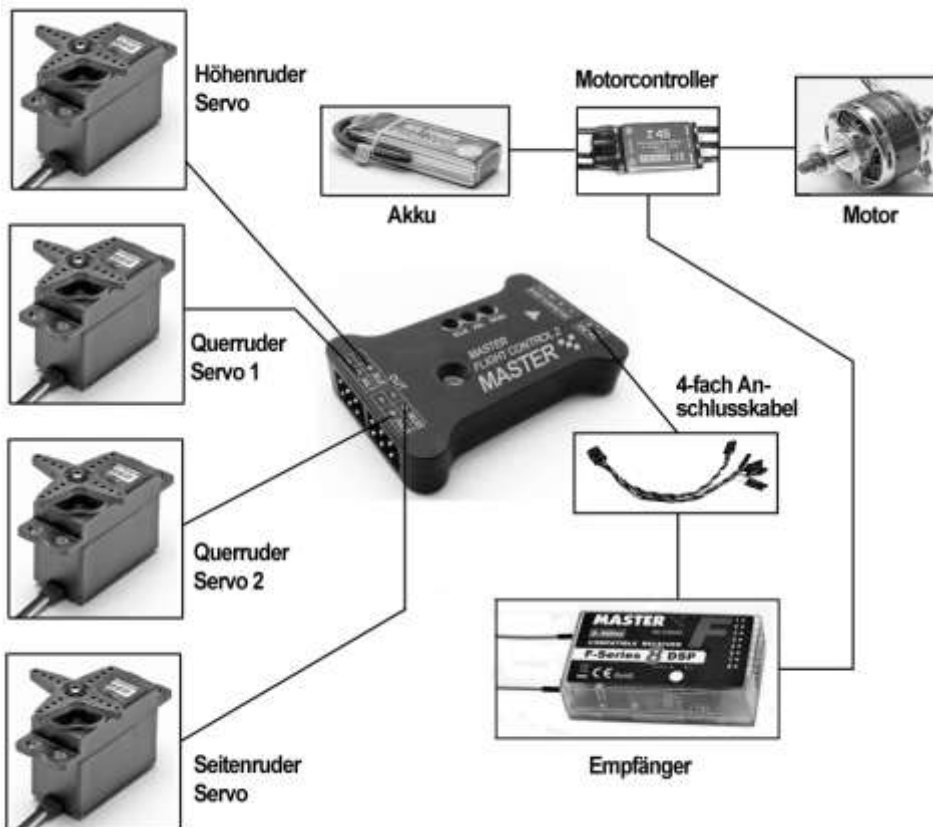
### 3. Technische Daten

Betriebsspannung:	5,0 V – 6,0 V
Stromaufnahme:	50 mA bei 5,0 V
Abmessungen:	47 x 27 x 16 mm
Gewicht:	ca. 16 g
Temperaturbereich:	ca. -25 °C bis +70 °C
Max. Rotationsrate:	≤ 2000 ° / Sek.

### 4. Lieferumfang (kann abweichen)

- 1 x Master Flight Control Modul
- 4 -fach Anschlusskabel zum Empfänger
- 2 x doppelseitiges Klebeband bzw. Klettband
- 1 x Spezial Schraubendreher zum Einstellen der Poti's
- 1 x Betriebsanleitung

### 5. Anschluss Diagramme

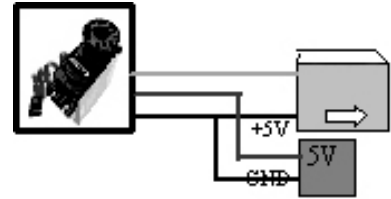


Das Anschlusskabel mit der braunen Leitung kann an einen beliebigen freien Schaltkanal angeschlossen werden und über diesen Kanal kann dann mittels 3-Stufenschalter zwischen den drei Betriebsmodi umgeschaltet werden.

Beim Einbau des Kreises orientieren Sie sich unbedingt an dem aufgedruckten Pfeil, der unbedingt genau nach vorn in Flugrichtung zeigen muss.

Der Kreis muss genau horizontal im Modell eingebaut werden, da diese Position für den Auto-Balance-Mode (ABM) als Referenz dient.

Beim Einsatz von leistungsstarken Servos mit hohem Drehmoment, müssen Sie unbedingt eine sehr stabile Stromversorgung gewährleisten. Dabei können entsprechend der nebenstehenden Skizze vorgehen. Dabei wird die Spannungsversorgung für die Servos direkt angelegt und nicht durch das Master Flight Control 2 System geschleift, da sonst der Strom für das System zu hoch werden und es dadurch beschädigt werden könnte



Zur besseren Orientierung für den Anschluss an den Empfänger dient die folgende Tabelle der Anschlusskabel:

<b>Farbe Funktion</b>	<b>weiß - rot - schwarz</b>	<b>weiß - rot - schwarz</b> Anschluss für Querruder 1 Funktion	<b>orange</b> Anschluss für Höhenruder Funktion
<b>Funktion</b>		<b>weiß - rot - schwarz</b>	
orange		Anschluss für Höhenruder Funktion	
grün		Anschluss für Querruder 2 Funktion, wenn das Modell mit einer Flapfunktion ausgestattet ist	
gelb		Anschluss für Seitenruder Funktion	
braun		Anschluss für Schaltfunktion zur Betriebsmodusumschaltung → 3-Stufenschalter	

**Achtung:** Alle Betriebsmodi und alle Einstellvorgänge werden über eine einzige Multicolor-LED angezeigt

Die folgende Tabelle stellt die Leuchtsignale der Status LED's dar:

Status	LED (rote Signale)	Gyro muss resetet werden (LED blaue Signale)
Steuerung über RC	●	●
Stabilisierung	● ●	● ●
3-D Modus	● ● ●	● ● ●
Gyro rest	□	
Mischer Kontrolle	□	

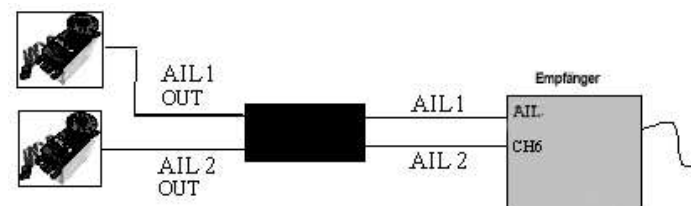
### Achtung:

Falls ihre RC-Anlage nur ein Querrudersignal ausgeben kann und zwei getrennte Querruderservos angesteuert werden sollen, kann man ein 'Y-Kabel' an AIL 1 verwenden. Die nebenstehende Skizze zeigt den Anschluss.



**Achtung:** Wenn die Querruder zusätzlich als Flaps genutzt werden sollen (z.B. Hochstellen bei der Landung).

In diesem Fall schließen Sie die beiden Querruderservos an den AIL 1 und an den AIL 2 Port an. Verbinden die beiden Empfängeranschlusskabel mit den entsprechenden Kanälen des Empfängers und setzen Sie einen Schalter zur Steuerung der Flaps, dabei die Vorgaben des Herstellers ihrer RC-Anlage einhalten. Die nebenstehende Skizze zeigt diese Anschlussmöglichkeit.



## 6. Modellkonfigurationen

Die folgende Tabelle stellt für die verschiedenen Modellkonfigurationen die Anschlussmöglichkeiten der einzelnen Ausgänge dar:

Anschluss	normal	Delta (Quer- und Höhe kombiniert)	V-Leitwerk (Höhen- und Seitenruder kombiniert)	Modell ohne Querruder
<b>Höhenruder (ELE)</b>	Höhenruderservo	gemischte Servofunktion 1	gemischte Servofunktion 1	Höhenruderservo
<b>Querruder 1 (AIL 1)</b>	Querruderservo 1	gemischte Servofunktion 2	Querruderservo 1	Seitenruderservo
<b>Seitenruder (RUD)</b>	Seitenruderservo	Seitenruderservo	gemischte Servofunktion 2	-
<b>Querruder 2 (AIL 2)</b>	Querruderservo 2 bei Benutzung der Flapfunktion	-	Querruderservo 2 bei Benutzung der Flapfunktion	-

### 7. Operationsmodi

Das Master Flight Control 2 System benötigt einen Empfänger mit mindestens fünf Kanälen. Davon werden vier Kanäle für die normalen Ruder- und die Gasfunktion benutzt.

1 Kanal für Querruder (Aileron), 1 Kanal für Höhenruder (Elevator), 1 Kanal für Motoransteuerung (Throttle) und 1 Kanal für Seitenruder (Rudder). Die Zuordnung der Kanäle entnehmen sie bitte der Anleitung ihrer RC-Anlage

Der eine noch freie Kanal dient zur Umschaltung des Betriebsmodus, dafür wählt man idealerweise einen Schaltkanal mit einem ein 3-Stufen Schalter. Wenn keine Verbindung zum freien Kanal hergestellt ist, resp. wenn der Stecker mit dem braunen Kabel nicht am Empfänger angeschlossen ist, arbeitet der Master Flight Control 2 immer nur im 'ABM' - Modus (Auto Balance Modus).

Die folgende Tabelle zeigt die drei Betriebsmodi in Abhängigkeit der Ausgangsimpulslänge. Die nebenstehende Abbildung zeigt einen 3-Stufen Schalter der gut zur Umschaltung genutzt werden kann.



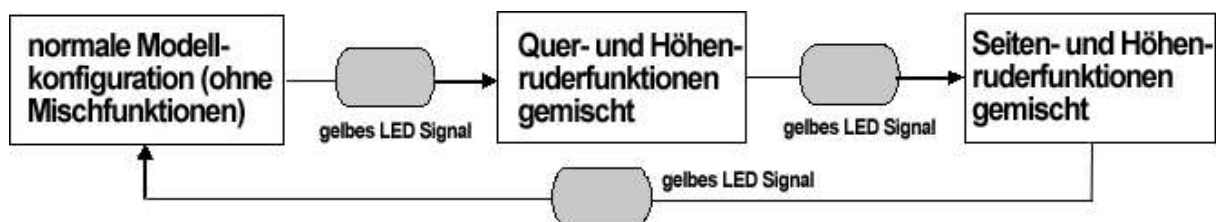
Empfängersignal	900 – 1200 µs	1200 – 1800 µs	1800 – 2100 µs
Funktionsmodus	nur Steuerung über die RC Anlage	stabilisierende Wirkung des Gyrosystems ,Auto-Balance-Modus (= ABM)	3-D Flugmodus
LED Signalisierung (LED blinkt jeweils rot mit Pausen)	●	● ●	● ● ●
	Schalterstellung 1	Schalterstellung 2	Schalterstellung 3

Die drei Schalterstellungen sind entsprechend der Signallänge der jeweiligen Fernsteuerung entsprechend zugeordnet, wobei je nach Hersteller der entsprechende Kanal eventuell invertiert (umgedreht) werden muss:

- Position 1: nur Steuerung über die RC Anlage, System total deaktiviert
- Position 2: stabilisierende Wirkung des Gyrosystems, Auto Balance Modus (= ABM)
- Position 3: 3-D Flugmodus

### 8. Mischfunktionen einrichten

Zuerst sollten am Sender die Modelldaten für ein normales konventionelles Flugmodell, ohne Mischfunktionen programmieren. Um für eine bestimmte Modellkonfiguration, wie für ein Deltamodell, die Kombination von Quer- und Höhenruder oder für ein Modell mit V-Leitwerk, die Kombination von Höhen- und Seitenruder zu erreichen, müssen Sie eine bestimmte Prozedur durchlaufen. Dazu muss der Schalter für den Betriebsmodus betätigt werden. Dazu muss der Umschalter schnell innerhalb von 10 Sek. sechsmal zwischen dem stabilisierenden Modus und dem 3-D Flugmodus hin und her geschaltet werden. Dabei blinkt die LED gelb. Sobald die gelbe LED erloschen ist, ist der jeweilige Mischer eingestellt. Die einzelnen Optionen sind hinter einander geschaltet. Die Ablaufsteuerung entnehmen Sie der untenstehenden Abbildung.



### **Achtung – Achtung: Die Einstellung der Mischfunktion ist immer aktiv !!**

Deshalb darf im Flugbetrieb der Umschalter für die Flugmodi **niemals innerhalb 10 Sekunden 6 mal** hintereinander umgeschaltet werden. Das würde zur Folge haben, dass eine Mischfunktion aktiviert oder auch deaktiviert wird und das Modell dann unweigerlich abstürzen würde, weil die zuvor gewählte Leitwerkskonfiguration dann nicht mehr stimmt.

**Bitte beachten Sie dringen diesen Hinweis, damit Sie niemals ungewollt die Mischfunktionen während des Fluges verändern.**

### 9. System initialisieren

Das System ist im Lieferzustand betriebsbereit und grundsätzlich ab Hersteller bereits initialisiert resp. horizontal abgeglichen und kann sofort eingesetzt werden.

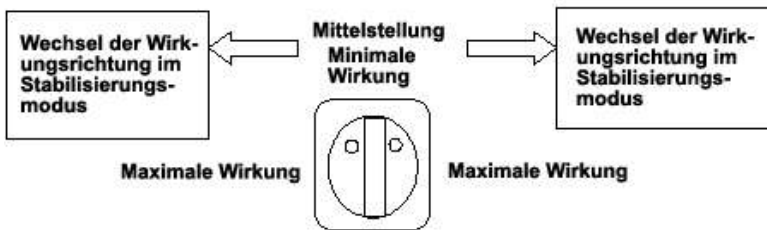
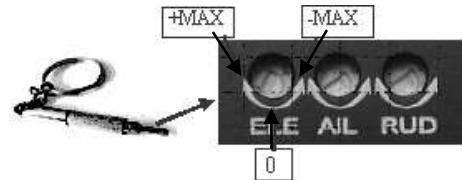
**Eine Initialisierung vor jedem Flug ist bei diesem System nicht erforderlich!!**

Sollte die rote LED irgendwann einmal dauerhaft blinken, wenn das System stationär eingeschaltet wird, bedeutet dies dass die Sensoren neu initialisiert, bzw. auf Werkseinstellung resetet werden müssen, damit das System wieder korrekt betrieben werden kann. Wenn dieser Fall einmal eintreten sollte, dann gehen Sie wie folgt vor:

1. Sorgen Sie dafür, dass der Sensor im Modell eine exakt horizontale Ausrichtung einnimmt
2. Schließen Sie die Spannungsversorgung im Modell an und lassen Sie das Modell stationär ganz ruhig stehen.
3. Schalten Sie mit dem 3-Stufenschalter (= Betriebsmodusschalter) den 3-D Modus ein.
4. Mit dem Betriebsmodusschalter der RC-Anlage schalten Sie schnell sechsmal zwischen dem 3-D Modus und dem abgeschalteten Modus, hin und her. (dass dabei stets über den ABM-Modus geschaltet wird ist nicht von Bedeutung!)
5. Gehen Sie dabei wie folgt vor:  
3-D Modus --> deaktivierter Modus --> 3-D Modus -> deaktivierter Modus --> 3-D Modus -> deaktivierter Modus --> 3-D Modus -> deaktivierter Modus --> 3-D Modus -> deaktivierter Modus --> 3-D Modus -> deaktivierter Modus --> 3-D Modus -> deaktivierter Modus --> 3-D Modus -> deaktivierter Modus
6. Sobald die Multicolor-LED weiß aufleuchtet ist der Initialisierungsvorgang komplett abgeschlossen.

### 10. Einstellregler

1. Es sind am Master Flight Control 2 System drei Einstellregler vorhanden. Mit jedem Regler kann die Empfindlichkeit des Gyros getrennt für jedes Ruder bzw. für jede Achse und auch die Wirkungsrichtung eingestellt werden.  
Für die Verstellung benutzen Sie den beigegefügtten Spezialschraubendreher. Die neben- und unten stehenden Abbildungen zeigen die Zusammenhänge.



2. Je weiter ein Regler aus der Mittelstellung (12 Uhr Position) gedreht wird, umso höher ist die Empfindlichkeit eingestellt. Bei zu geringer Empfindlichkeit, zeigt sich nur verminderte Wirkung der Stabilisierung. Bei zu hoher Empfindlichkeit schaukelt sich das Modell auf, es schwingt um die entsprechende Achse. Stellen Sie die optimale Empfindlichkeit für Ihr Modell ein, indem Sie mehrere Probeflüge durchführen.

### **Achtung:**

Drehen Sie am Empfindlichkeitsregler **immer nur in kleinen Schritten**, damit Sie nicht in den Bereich gelangen in dem sich das Modell aufschaukelt. Testen Sie auch bei jeder neuen Einstellung den max. Geschwindigkeitsbereich des Modells durch.

Es kann durchaus sein, dass bei normaler horizontaler Geschwindigkeit noch kein Aufschaukeln vorhanden ist, aber im Bahnneigungsflug mit höherer Geschwindigkeit plötzlich ein Aufschaukeln um eine oder mehrere Achsen eintritt. In so einem Fall sofort wieder die Geschwindigkeit durch leichtes Ziehen reduzieren und landen. Anschließend am Empfindlichkeitsregler der entsprechenden Achse die Empfindlichkeit minimal reduzieren.

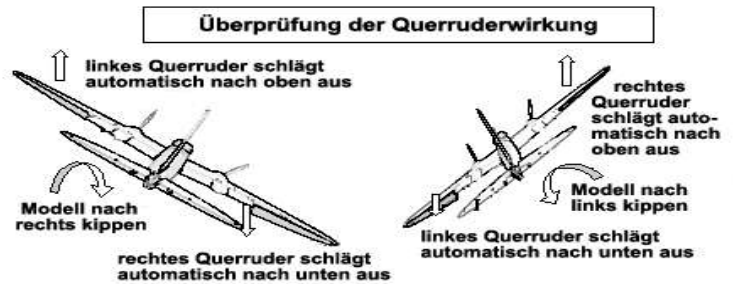
Nehmen Sie sich für die Einstellung der Empfindlichkeits-Regler etwas Zeit, damit das Master Flight Control 2 optimal auf Ihr Modell abgestimmt wird. Nur dann haben Sie dauerhaftes Vergnügen mit dem Master Flight Control 2.

3. Die Wirkungsrichtung, also die Richtung des Servoauschlags kann ebenfalls mit den Empfindlichkeitsreglern bestimmt werden. Die Drehrichtung des Poti's aus der Nulllage heraus bestimmt die jeweilige Wirkrichtung.

Schalten Sie den Auto Balance Modus (= ABM) ein und überprüfen Sie die Wirkungsrichtung, so wie es in den nächsten Abschnitten für die einzelnen Achsen jeweils erläutert wird.

### 11. Überprüfung der Querruderwirkung

Bei einer Drehung des Modells um die Längsachse nach rechts, müssen das rechte Querruder nach unten und das linke nach oben ausschlagen. Die Servos müssen auf jede Bewegung mit einem entgegen gesetzten, mit einem stabilisierenden Ausschlag reagieren. Sollte dies nicht der Fall sein, müssen Sie den zugehörigen Regler auf die andere Seite einstellen.



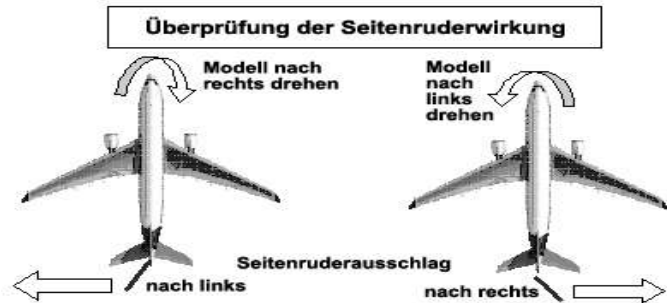
### 12. Überprüfung der Höhenruderwirkung

Bei einer Drehung des Modells um die Querachse nach oben, muss das Höhenruder nach unten ausschlagen. Wenn die Nase abgesenkt wird, muss das Höhenruder nach oben ausschlagen. Das Servo muss auf jede Bewegung mit einem entgegen gesetzten, mit einem stabilisierenden Ausschlag reagieren. Sollte dies nicht der Fall sein, müssen Sie den zugehörigen Regler zur anderen Seite drehen.



### 13. Überprüfung der Seitenruderwirkung

Bei einer Drehung des Modells um die Hochachse nach rechts, muss das Seitenruder nach links ausschlagen. Wenn das Modell nach links gedreht wird, muss das Seitenruder nach rechts ausschlagen. Das Servo muss auf jede Bewegung mit einem entgegen gesetzten, mit einem stabilisierenden Ausschlag reagieren. Sollte dies nicht der Fall sein, müssen Sie den zugehörigen Regler zur anderen Seite drehen.



### 14. Weitere Betriebshinweise

#### 14.1 Erschütterungen verhindern

Das Master Flight Control 2 System ist empfindlich gegenüber Vibrationen. Um die optimale stabilisierende Wirkung zu erhalten, muss das Kreiselssystem so eingebaut werden, dass Vibrationen auf ein Minimum beschränkt werden. Eine gute Dämpfung von Schwingungen ist die Basis für einen optimalen Betrieb. Stellen Sie daher unbedingt sicher, dass der MFC 2 während des Fluges absolut von Erschütterungen frei bleibt, nur so ist gewährleistet, dass das System mit maximaler Leistung arbeitet und Sie gute Flüge absolvieren. Andernfalls kann es zu Ausfällen und dadurch bedingt, zu schweren Unfällen kommen. Sie können eigene Methoden mit stossdämpfender Wirkung realisieren, die die oben genannten Bedingungen eines erschütterungsfreien Betriebs erfüllen.

Idalerweise wird das Master Flight Control 2 System mittels Klebepads, wie man sie auch für Hubschrauber-Kreisel verwendet, im Modell auf ein exakt horizontal eingeklebtes Brettchen montiert. Eine zu harte und eine zu weiche Dämpfung sind kontraproduktiv und wirken einer optimalen Arbeitsweise des Master Flight Control 2 Systems entgegen.

**Für einen optimale Funktion des Master Flight Control 2 Systems, benutzen Sie bitte unsere speziellen Klebepads mit der Bestellnummer: xxxx**

#### 14.2 3-D Modus

Wenn keine Steuerung durch den Piloten erfolgt und sich alle Steuerknüppel in der Neutralposition befinden, wird im 3-D Modus das Modell in der letzten vom Pilot vorgegebenen Fluglage gehalten, bis neue Steuerbefehle kommen. Dadurch lässt sich das Modell mit höherer Stabilität manövrieren.

**Achtung: Stellen Sie daher unbedingt sicher, dass die Knüppel sich in der Neutralposition befinden, wenn Sie in den 3-D Modus umschalten.**

Die Regeleinheit nimmt die aktuelle Position der Knüppel auf und verriegelt (lock) Fluglage, sobald Sie den Steuerknüppel der Ruderfunktionen loslassen und in die Neutralposition bringen.

### 14.3 Kreiselempfindlichkeit einstellen

Stellen Sie bitte für den ersten Flug keine zu hohe Empfindlichkeit ein, es könnte eine Überreaktion erfolgen und zu Pendelbewegungen des Modells kommen, dieses gilt es zu vermeiden. Führen Sie Probeflüge durch, schalten Sie in den Auto Balance Modus und steuern Sie das Modell um alle Achsen. Dabei beobachten Sie genau, ob die stabilisierende Wirkung optimal ist. Sollte die Stabilisierung zu schnell erfolgen und sich das Modell nur schwer zu einer Richtungsänderung bewegen lassen, reduzieren Sie die Verstärkung. Sollte es zu einem Aufschwingen kommen, müssen Sie die Einstellung ebenfalls reduzieren. Wenn Sie nur eine ungenügende stabilisierende Wirkung feststellen, muss die Empfindlichkeitseinstellung erhöht werden.

### 15. Haftungsausschluss / Gewährleistung

Die Bedingungen und Methoden bei Installation, Betrieb, Verwendung und Wartung dieses Produktes können von uns nicht überwacht werden. Daher übernehmen wir keinerlei Haftung für Verluste, Schäden oder Kosten, die sich aus fehlerhafter Verwendung und Betrieb ergeben oder in irgendeiner Weise damit zusammenhängen. Wir untersagen hiermit ausdrücklich den Betrieb des Master Flight Control 2 mit Flugmodellen, die einen Wert von 200,- EUR übersteigen. Soweit gesetzlich zulässig ist die Verpflichtung von Schadenersatz, gleich aus welchem Rechtsgrund, begrenzt auf den Kaufpreis des Master Flight Control 2.

Jedes Master Flight Control System 2 durchläuft während der Herstellung mehrere Prüfungen. Wir legen besonderen Wert auf einen hohen Qualitätsstandard. Für unseren MFC 2 übernehmen wir daher eine Gewährleistung von zwei Jahren. Als Beleg für den Beginn des Gewährleistungszeitraumes dient die Quittung Ihres Händlers oder unsere Rechnung, die Sie beim Kauf des Produkts erhalten haben. Eventuelle Reparaturen verlängern die Gewährleistungsfrist nicht. Wenn innerhalb der Gewährleistungsfrist Funktionsmängel, Fabrikations- oder Materialfehler auftreten, werden diese von uns kostenlos behoben.

Weitere Ansprüche, auch bei Folgeschäden, sind absolut ausgeschlossen.

**Unerlaubte Rücksendungen werden nicht angenommen. Für Schäden oder Verlust der von Ihnen zugesandten Ware können wir keine Haftung übernehmen. Im Falle einer Reklamation senden Sie bitte eine eMail oder ein Fax mit einer aussagekräftigen Problembeschreibung. Sie helfen damit, die Bearbeitungszeit wesentlich zu beschleunigen.**

Der MFC 2 genügt allen einschlägigen und zwingenden EG-Richtlinien, daher trägt er auch das CE-Zeichen. Defekte elektronische Geräte und verbrauchte Akkus dürfen nicht über die Hausmülltonne entsorgt werden. Am Ende der Nutzungsdauer müssen sie bei den kommunalen Sammelstellen oder Recycling-Zentren abgegeben werden. Helfen Sie die Umwelt zu schützen und zu bewahren, befolgen Sie daher unbedingt diese Hinweise.

Wir wünschen Ihnen viel Erfolg mit dem Master Flight Control 2.



Änderungen und Irrtümer vorbehalten

Pichler Kunststofftechnik GmbH  
D-84307 Eggenfelden

Fax: +49-(0)8721/7214

[www.pichler-modellbau.de](http://www.pichler-modellbau.de)  
[mail@pichler.de](mailto:mail@pichler.de)