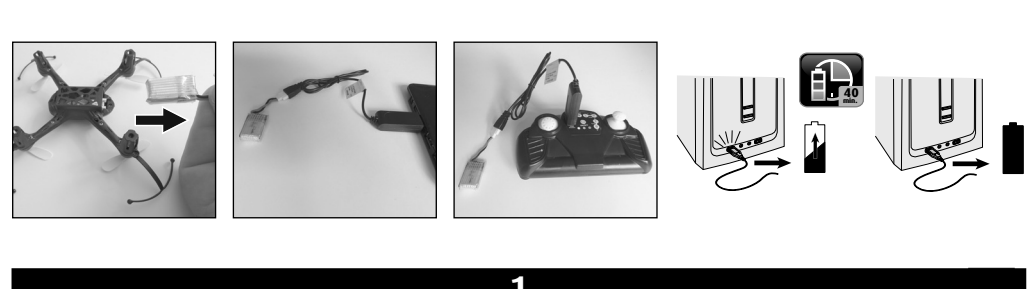


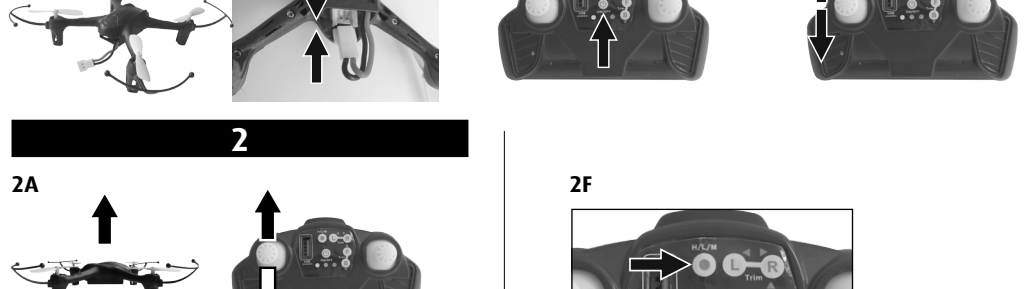
Inhalt	Table of contents	Contenu	Inhoud	Contenido	Contenuto
--------	-------------------	---------	--------	-----------	-----------



Batterie einsetzen	Inserting batteries	Mise en place des piles	Batterijen plaatsen	Montaje baterías	Inserire le batterie
--------------------	---------------------	-------------------------	---------------------	------------------	----------------------

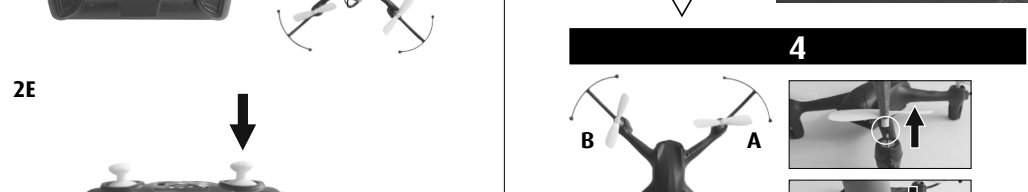
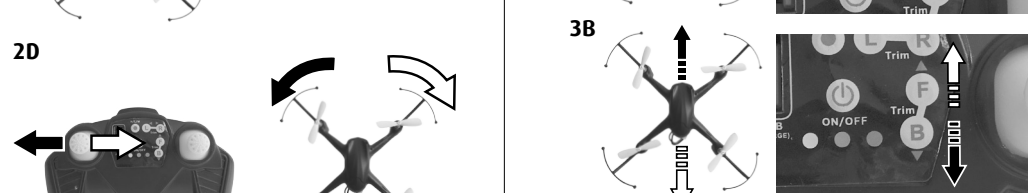
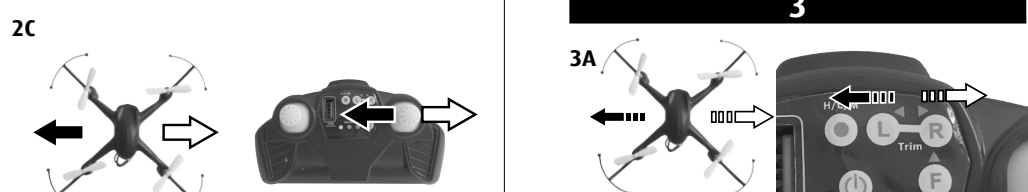


Aufladen	Charging	Recharge	Opladen	Carga	Ricarica
----------	----------	----------	---------	-------	----------



1 STARTVORBEREITUNG

Der Schubregler (der linke Regler der Fernsteuerung) muss vor dem Einschalten nach unten zeigen. Zuerst das Modell durch Verbinden des Akku-Steckers mit der Akku-Buchse im Modell einschalten (1A). Danach die Fernsteuerung durch Druck auf den ON/OFF-Knopf einschalten (1B). Zum Binden muss nun der linke Steuerregler für Schub einmal kurz auf Vollgas und wieder zurück bewegt werden (1C). Sobald die LEDs des Quadrocopters dauerhaft leuchten, ist die Verbindung zur Fernbedienung hergestellt. Zum Ausschalten des Modells den Akku-Stecker aus der Akku-Buchse im Modell ziehen und die ON/OFF-Taste der Fernsteuerung nochmals etwa 3 Sekunden lang drücken.



2 FLUGSTEUERUNG

Hinweis: Für ein ruhiges Flugverhalten des Quadrocopter sind nur minimale Korrekturen an den Reglern nötig! Die Richtungsangaben gelten, wenn man den Quadrocopter von hinten betrachtet. Fliegt der Quadrocopter auf den Piloten zu, so muss in die jeweils entgegengesetzte Richtung gesteuert werden.

2A Um zu starten oder an Flughöhe zu gewinnen, den linken Knüppel vorsichtig nach vorn bewegen. Zum Landen oder um tiefer zu fliegen, den linken Knüppel nach hinten bewegen.
2B Um nach vorn zu fliegen, den rechten Knüppel vorsichtig nach vorn bewegen. Um rückwärts zu fliegen, den rechten Knüppel vorsichtig nach hinten ziehen.
2C Um nach links zu fliegen, den rechten Knüppel vorsichtig nach links bewegen. Um nach rechts zu fliegen, den rechten Knüppel vorsichtig nach rechts bewegen.
2D Um den Quadrocopter links herum zu drehen, den linken Knüppel nach links bewegen. Um den Quadrocopter rechts herum zu drehen, den linken Knüppel nach rechts bewegen.
2E **Loopings fliegen: Rechten Knüppel KURZ senkrecht nach unten drücken**
 Die nächste Bewegung mit dem rechten Steuerregler löst einen Flip in der jeweiligen Richtung aus. Stellen Sie sicher, dass Sie ausreichend Platz in jede Richtung haben (10 m mindestens). Beachten Sie zudem auch die Sicherheitshöhe - fliegen Sie mindestens 2 m hoch, da Ihr Quadrocopter beim Überschlag an Höhe verliert, und anschließend abfangen und ausgesteuert werden muss! Beachten Sie: Loopings gelingen besser, wenn der Akku noch recht voll ist! Drücken Sie den Nick-/Roll-Regler schnell ganz in eine Richtung und wieder ganz zurück.

2F **Geschwindigkeitsstufen: Knopf für Geschwindigkeitsstufen**
 Jeweils ein Druck auf den Knopf für Geschwindigkeitsstufen schalten in die zweite, dritte und wieder zurück in die erste Geschwindigkeitsstufe.
2G **Headless-Mode: Knopf für Geschwindigkeitsstufen mindestens 3 Sekunden gedrückt halten**
 Bitte beachten: Der Headless Mode ist nur in der ersten Geschwindigkeitsstufe verfügbar.
 Der Headless-Mode unterstützt Beginner beim Einstieg, denn ganz gleich wohin sich das Modell dreht entspricht die Flugrichtung immer exakt der Richtung, die man mit dem rechten Regler für Vor/Zurück und Seitwärts steuert. Ein Beispiel: Würde man das Modell um 180° drehen und auf sich zu fliegen, müsste man Vor/Zurück und Seitwärts „umdenken“, also entgegengesetzt steuern. Aktiviert man den Headless Mode ist das nicht mehr nötig, da der interne Prozessor die Steuerrichtungen immer automatisch umrechnet. Ein weiterer 3-Sekunden-Druck auf den Knopf für Geschwindigkeitsstufen deaktiviert den Mode.

3 TRIMMEN DER STEUERUNG

Die richtige Trimmung ist die Grundvoraussetzung für ein einwandfreies Flugverhalten des Quadrocopters. Die Abstimmung ist einfach, benötigt aber etwas Geduld und Gefühl. Bitte die folgenden Hinweise genau beachten: Den Schubregler vorsichtig nach oben bewegen und den Quadrocopter ungefähr 0,5 bis 1 Meter in die Höhe steigen lassen.

3A Wenn sich der Quadrocopter von selbst schnell oder langsam nach links oder rechts bewegt ... Die Roll-Trimmung schrittweise in die entgegengesetzte Richtung drücken.
3B Wenn sich der Quadrocopter von selbst schnell oder langsam nach vorn oder hinten bewegt ... Die Nick-Trimmung schrittweise nach unten drücken. Wenn sich der Quadrocopter nach hinten bewegt, die Nick-Trimmung schrittweise nach oben drücken.

Wenn sich der Quadrocopter von selbst schnell oder langsam um seine eigene Achse dreht ... landen Sie und schalten Sie das Modell und Fernsteuerung neu ein - die Trimmung erfolgt automatisch.

4 WECHSELN DER PROPELLER

Falls die Rotorblätter des Quadrocopters beschädigt und ausgetauscht werden müssen, wie folgt vorgehen:
 • Vor der Montage darauf achten, dass die Propeller nicht vertauscht werden. Der Quadrocopter hat 4 verschiedene Propeller, die sich durch Farbe und Markierungen auf der Unterseite unterscheiden:
 • Vorne rechts: Markierung A
 • Vorne links: Markierung B
 • Hinten rechts: Markierung B
 • Hinten links: Markierung A
 • Den defekten Propeller vorsichtig von der Welle abziehen.
 • Den neuen Propeller wieder vorsichtig auf die Welle stecken.

FEHLERBEHEBUNG

Problem: Die Propeller bewegen sich nicht.
Ursache: 1. Der Akku ist nicht eingesteckt.
 2. Der Akku ist zu schwach bzw. leer.
Abhilfe: 1. Akku im Modell mit der Akku-Buchse verbinden.
 2. Den Akku aufladen.

Problem: Der Quadrocopter stoppt ohne ersichtlichen Grund während des Fluges und sinkt ab.
Ursache: • Der Akku ist zu schwach.
Abhilfe: • Den Akku aufladen.

Problem: Der Quadrocopter lässt sich mit der Funk-Fernsteuerung nicht steuern.
Ursache: 1. Die Fernsteuerung ist ausgeschaltet.
 2. Die Batterien wurde falsch eingelegt.
 3. Die Batterien haben nicht mehr genug Energie.
Abhilfe: 1. Die Fernsteuerung einschalten.
 2. Überprüfen, ob die Batterien korrekt eingelegt sind.
 3. Neue Batterien einlegen.

Problem: Der Quadrocopter dreht sich nur noch um seine Hochachse, überschlägt sich beim Start oder hebt nicht ab.
Ursache: • Falsche Anordnung der Propeller.
Abhilfe: • Propeller wie in der Anleitung beschrieben einbauen.

Weitere Tipps und Tricks finden Sie im Internet unter www.revell-control.de.

English

1 START PREPARATION

The thrust controller (the left controller on the remote control) must point down before being switched on. First switch on the model by connecting the battery plug to the battery socket in the model (1A). Then switch on the remote control by pressing the ON/OFF button (1B). To connect the left control for thrust has to be briefly moved to full throttle and back again (1C). As soon as the LEDs on the Quadrocopter light up red permanently, the connection to the remote control has been established. To switch on the model pull the battery plug out of the battery socket in the model and hold the ON/OFF button of the remote control again for around three seconds.

Attention! Always place the Quadrocopter on an even horizontal surface - the control electronics aligns its neutral position to the subsurface!

2 FLIGHT CONTROL

Note! Only minimal corrections of the controls are necessary for a smooth flying behaviour of the Quadrocopter. The direction information applies if the Quadrocopter is viewed from behind. If the Quadrocopter is flying towards the pilot, it must be moved in the opposite direction.

2A In order to start or gain altitude, carefully move the left hand joystick forward. Move the left hand joystick back for landing or to fly lower.
2B To fly forward, carefully move the right hand joystick control forward. To fly backward, pull the right joystick back carefully.
2C Curve left by carefully moving the right hand joystick control to the left. Curve right by carefully moving the right hand joystick control to the right.
2D Turn the Quadrocopter around to the left by moving the left joystick to the left. Turn the Quadrocopter around to the right by moving the left joystick to the right.
2E **Flying loops: BRIEFLY press the right stick horizontally downwards**
 The next movement with the right control triggers a flip in the corresponding direction. Make sure that you have sufficient space in every direction (at least 10 m). Also comply with the safety height - fly at a height of at least 2 m, as your Quadrocopter loses height when rolling over and has to be caught and corrected afterwards! Please note: Looping is more successful when the battery is still relatively full! Press the nick/roll controller all the way in one direction and then all the way back again.

2F **Speed levels: Button for multiple speeds**
 Each pressing of the button for multiple speeds switches to the second, third and back to the first speed. Depending on the speed, 1-3 signal tones sound.
2G **Headless Mode: hold button for multiple speeds for at least three seconds**
 Please note: Headless Mode is only available at the first speed.
 Headless mode assists beginners by adjusting the controls so that the flight direction corresponds to the exact direction in which the right control for forwards/backwards and banking is actuated, regardless of the model rotation. For example: If the model is rotated 180° and flying towards the pilot, it would be necessary to "rethink" forwards/backwards and the controls are reversed. With headless mode activated, this is no longer necessary, because the internal processor always automatically recomputes the control directions. Holding the button for multiple speeds for a further three seconds deactivates the mode.

BATTERY LEVEL:
 • If the LED „eyes“ blink, the battery is depleted. Commence with landing immediately in order to avoid crashing!

3 TRIM ADJUSTMENT OF THE CONTROL

The correct trim is a basic requirement for fault-free flying behaviour of the Quadrocopter. Its adjustment is simple, but it requires some patience and a feel for it. Please observe the following instructions precisely: Carefully move the thrust control up and raise the Quadrocopter approximately 0.5 to 1 metre in altitude.

3A If the Quadrocopter moves by itself slowly or quickly to the left or right ... Press the roll trim incrementally in the opposite direction.
3B If the Quadrocopter moves by itself slowly or quickly forwards or backwards ... Press the nick trim down incrementally. If the helicopter moves backwards, press the nick trim up incrementally.
3C If the Quadrocopter moves by itself slowly or quickly around its own axis ... Land and restart the model and remote control - the trimming takes place automatically.

4 CHANGING THE PROPELLERS

If the Quadrocopter's rotor blades are damaged and must be replaced, proceed as follows:
 • Before fitting the propellers, make sure they are not mixed up. The Quadrocopter has 4 different propellers, which differ in colour and markings on the bottom:
 • Front right: marking A
 • Front left: marking B
 • Rear right: marking B
 • Rear left: marking A
 • Carefully pull the defective propeller off the shaft.
 • Carefully fit the new propeller onto the shaft again.

TROUBLESHOOTING

Problem: The propellers do not move.
Cause: 1. The battery is not inserted.
 2. The battery is too weak or depleted.
Remedy: 1. Connect battery in the model with the battery socket.
 2. Charge the battery.

Problem: The Quadrocopter stops and descends during flight for no apparent reason.
Cause: • The battery is too weak.
Remedy: • Charge the battery.

Problem: It isn't possible to control the Quadrocopter using the remote control.
Cause: 1. The remote control is switched off.
 2. The batteries were not inserted correctly.
 3. The batteries do not have enough power.
Remedy: 1. Switch on the remote control.
 2. Check whether the batteries are inserted correctly.
 3. Insert new batteries.

Problem: The Quadrocopter only turns on its vertical axis or rolls over when started or does not lift off.
Cause: • Incorrect arrangement of propellers.
Remedy: • Install the propellers as outlined in the manual.

Additional tips and tricks can be found online at www.revell-control.de.

Français

1 PRÉPARATION AU DÉMARRAGE

La commande des gaz (régulateur de gauche de la radiocommande) doit être positionnée vers le bas avant la mise sous tension. Connecter d'abord le modèle en reliant le connecteur de la batterie avec la douille de la batterie dans le modèle (1A). Puis allumer la radiocommande en appuyant sur le bouton ON/OFF (1B). Pour la connexion, placer le levier de commande gauche une fois brièvement à pleins gaz et en arrière (1C). Dès que les témoins lumineux du quadricoptère s'allument en continu, la connexion à la télécommande est établie. Pour déconnecter le modèle, retirer le connecteur de la batterie de la douille de la batterie dans le modèle et réappuyer sur la touche ON/OFF de la radiocommande pendant environ 3 secondes.

Attention ! Le quadricoptère doit impérativement être posé sur une surface horizontale - la position neutre de l'électronique de commande est orientée vers le sol !

2 PILOTAGE

Remarque : Pour un comportement de vol calme du quadricoptère, des ajustements infimes au niveau des régulateurs suffisent ! Les indications de direction sont valables en observant le quadricoptère de l'arrière. Si le quadricoptère vole en direction du pilote, il doit être piloté dans la direction opposée.

2A Diriger le levier gauche légèrement vers l'avant pour décoller ou gagner de l'altitude. Diriger le levier gauche vers l'arrière pour atterrir ou réduire l'altitude de vol.
2B Diriger le levier droit légèrement vers l'avant pour voler en marche avant. Diriger le levier droit légèrement vers l'arrière pour voler en marche arrière.
2C Diriger le levier droit légèrement vers la gauche pour voler vers la gauche. Diriger le levier droit légèrement vers la droite pour voler vers la droite.
2D Diriger le levier gauche vers la gauche pour faire pivoter le quadricoptère vers la gauche. Diriger le levier gauche vers la droite pour faire pivoter le quadricoptère vers la droite.
2E **Effectuer des loopings : Exercer une pression verticale BRÈVE sur le levier droit**
 Le mouvement suivant à l'aide du levier de commande droit fait faire un flip dans la direction s'y rapportant. S'assurer qu'une place suffisante est disponible sur tous les côtés (au moins 10 m). Veiller également à la hauteur de sécurité - voler au moins à une hauteur de 2 m car votre quadricoptère perd de la hauteur lors de la boucle et doit ensuite être redressé et contrôlé ! Veillez aux points suivants : Les loopings fonctionnent mieux lorsque la batterie est complètement chargée ! Pousser le régulateur de tangage/roulis rapidement dans un sens puis le placer de nouveau en position initiale.

2F **Niveaux de vitesse : Bouton des niveaux de vitesse**
 Une pression sur le bouton des niveaux de vitesse permet de passer au deuxième ou troisième niveau de vitesse et retour. 1 à 3 signaux retentissent suivant le niveau de vitesse concerné.
2G **Mode headless : Appuyer au moins 3 secondes sur le bouton des niveaux de vitesse**
 À savoir : Le mode headless n'existe que pour le premier niveau de vitesse. Deux brefs signaux retentissent continuellement si le mode headless est actif.
 Le mode headless assiste les débutants dans leurs premiers pas, car, quelle que soit l'orientation du modèle, la direction de vol correspond toujours exactement au sens dans lequel le régulateur droit de déplacement avant/arrière et de translation latérale commande d'appareil. Un exemple : Si le pilote faisait pivoter le modèle à 180° et voler vers lui, il devrait changer de perspective pour le déplacement avant/arrière et la translation latérale, c'est-à-dire utiliser les commandes inverses. En activant le mode headless, cela n'est plus nécessaire car le processeur interne convertit toujours automatiquement les directions des commandes. Une nouvelle pression d'une durée de 3 secondes sur le bouton des niveaux de vitesse désactive le mode.

ÉTAT DE LA BATTERIE :
 • Si les témoins lumineux à DEL clignotent, la batterie est presque déchargée. Pour ne pas chuter en vol, entamer une phase de chargement !

3 ÉQUILIBRAGE DE LA COMMANDE

Un équilibre correct est la condition de base requise pour un comportement de vol irréprochable du quadricoptère. La syntonisation est simple, mais nécessite un peu de patience et de doigté. Veuillez suivre scrupuleusement les instructions suivantes : diriger légèrement la commande des gaz vers le haut et faire monter le quadricoptère à une hauteur de 0,5 à 1 mètre.

- 3A Si le quadricoptère se déplace de lui-même, rapidement ou lentement, vers la gauche ou vers la droite ...**
pousser graduellement le compensateur de roulis dans la direction opposée.
- 3B Si le quadricoptère se déplace de lui-même, rapidement ou lentement, vers l'avant ou vers l'arrière ...**
pousser graduellement le compensateur de tangage vers le bas. Si le quadricoptère se déplace en arrière, pousser graduellement le compensateur de tangage vers le haut.

- 3C Si le quadricoptère tourne de lui-même sur son axe, rapidement ou lentement, ...**
atterrissez et rallumez le modèle et la radiocommande – le compensateur de vol s'effectue automatiquement.

4 CHANGEMENT DES HÉLICES

- Si les pales du quadricoptère sont endommagées et doivent être remplacées, procéder comme suit :
- Avant le montage, veiller à ne pas intervertir les hélices. Le quadricoptère est équipé de 4 hélices différentes qui se distinguent par leur couleur et leurs marquages sur la partie inférieure :

- avant droite : marquage A
- avant gauche : marquage B
- arrière droite : marquage B
- arrière gauche : marquage A

- Retirer délicatement l'hélice défectueuse de l'axe.
- Placer délicatement la nouvelle hélice sur l'axe.

DÉPANNAGE

- Problème : Les hélices ne bougent pas.**
Cause :
1. La batterie n'est pas introduite.
2. La batterie est trop faible ou vide.
Solution :
1. Relier la batterie dans le modèle avec la douille de la batterie.
2. Recharger la batterie.

- Problème : Le quadricoptère s'arrête sans raison apparente pendant le vol et perd de l'altitude.**
Cause :
• La batterie est trop faible.
Solution :
• Recharger la batterie.

- Problème : Le quadricoptère ne répond pas aux ordres de la radiocommande.**
Cause :
1. La radiocommande est éteinte.
2. Les piles ne sont pas correctement insérées.
3. Les piles sont déchargées.
Solution :
1. Allumer la radiocommande.
2. Vérifier que les piles sont correctement insérées.
3. Insérer de nouvelles piles.

- Problème : Le quadricoptère ne fait pas que tourner autour de son axe vertical, culbute lors du décollage ou ne décolle pas.**
Cause :
• Disposition incorrecte des hélices.
Solution :
• Installer les hélices tel que décrit dans le mode d'emploi.

Vous trouverez d'autres conseils sur notre site Internet www.revell-control.de.

Nederlands

1 STARTVOORBEREIDING

De liftkrachtregelaar (de linkerknop op de zender) moet voor het inschakelen naar beneden wijzen. Schakel het model eerst in door de accustekker te verbinden met de accu-aansluiting in het model (**1A**). Schakel de zender daarna in door op de ON/OFF-knop te drukken (**1B**). Om het model en de zender te koppelen, moet de linkerregelaar (voor liftkracht) eenmaal kort naar vol gas en weer terug worden bewogen (**1C**). Wanneer de led's van de quadcopter continu rood branden, is de verbinding met de zender tot stand gekomen. Trek de accustekker uit de accu-aansluiting in het model om het model uit te schakelen en druk nogmaals 3 seconden lang op de ON/OFF-knop van de zender.

Let op! Plaats de quadcopter altijd op een horizontaal oppervlak voor het opstijgen; de besturingselektronica stelt de neutrale stand vast aan de hand van de ondergrond!

2 BESTURING

Opmerking: Voor een rustig vlieggedrag van de Quadcopter hoeven er maar minimale aanpassingen aan de regelingen te worden gedaan! De richtingsindicaties hebben betrekking op de vliegrichting, wanneer de quadcopter van achteren wordt gezien. Als de quadcopter naar de piloot toe vliegt, moet in de betreffende tegenovergestelde richting worden gestuurd.

- 2A** Beweeg de linkerregelaar voorzichtig naar voren om te starten of hoger te gaan vliegen.
Beweeg de linkerregelaar naar achteren om te landen of lager te gaan vliegen.
- 2B** Beweeg de rechterregelaar voorzichtig naar voren om vooruit te vliegen.
Trek de rechterregelaar voorzichtig naar achteren om achteruit te vliegen.
- 2C** Beweeg de rechterregelaar voorzichtig naar links om naar links te vliegen.
Beweeg de rechterregelaar voorzichtig naar rechts om naar rechts te vliegen.
- 2D** Beweeg de linkerregelaar naar links om de quadcopter linksom te laten draaien.
Beweeg de linkerregelaar naar rechts om de quadcopter rechtsom te laten draaien.

2E Loopings maken: Rechterknuppel KORT loodrecht indrukken
Wanneer de rechterregelaar nu weer wordt bewogen, maakt het model een flip in de betreffende richting. Zorg dat u in elke richting voldoende ruimte hebt (ten minste 10 m). Houd bovendien een veiligheidshoogte van ten minste 2 m aan: de quadcopter verliest hoogte bij het maken van een looping en moet daarna worden opgevangen en gecorrigeerd. Let op: loopings lukken het best wanneer de accu nog goed is opgeladen! Druk de stamp-/rolregelaar snel in de gewenste richting en weer helemaal terug.

2F Snelheidsniveaus: Knop voor snelheidsniveaus
Wanneer op de knop voor snelheidsniveaus wordt gedrukt, wordt achtereenvolgens het tweede, derde en dan weer het eerste snelheidsniveau geactiveerd. Afhankelijk van het snelheidsniveau klinken 1 tot 3 signaaltönen.

2G Headless Mode: knop voor snelheidsniveau gedurende ten minste 3 seconden ingedrukt houden
Let op: de Headless Mode is alleen beschikbaar bij het eerste snelheidsniveau

Met Headless Mode worden beginnende vliegers ondersteund, doordat het model altijd in de richting vliegt waarin wordt gestuurd met de regelaar voor vooruit/achteruit en zijwaarts vliegen (rechterregelaar), ongeacht de draaiing die het toestel heeft ten opzichte van de piloot. Een voorbeeld: als het model 180° gedraaid is en u het naar u toe wilt laten vliegen, moet u voor uw gevoel achteruit vliegen en links en rechts omwisselen. Wanneer Headless Mode is geactiveerd, is dat niet meer nodig, omdat de interne processor de stuurrichtingen steeds automatisch omkeert. Door nogmaals 3 seconden op de knop voor snelheidsniveaus te drukken, wordt Headless Mode uitgeschakeld.

ACCUTOESTAND:
Wanneer de led-"ogen" knipperen, begint de accu leeg te raken. Om niet neer te storten, moet het toestel opgeladen worden!

3 TRIMMEN VAN DE BESTURING

Voor een goed vlieggedrag van de quadcopter is het noodzakelijk dat de besturing juist is getrimd. Het afstellen van de trim is eenvoudig, maar er is wel wat geduld en gevoel voor vereist. Neem de volgende aanwijzingen in acht: Beweeg de liftkrachtregelaar voorzichtig naar boven en laat de quadcopter opstijgen tot een hoogte van 0,5 à 1 meter.

- 3A Als de quadcopter vanzelf snel of langzaam naar links of rechts beweegt...**
De roltrimknop stapsgewijs in de tegenovergestelde richting drukken.
- 3B Als de quadcopter vanzelf snel of langzaam naar voren of naar achteren beweegt...**
De stamptrimknop stapsgewijs naar beneden drukken. Als de helikopter naar achteren beweegt, drukt u de stamptrimknop stapsgewijs naar boven.

- 3C Als de quadcopter vanzelf snel of langzaam om zijn draait...**
Land en schakel het model en de zender opnieuw in; het model wordt automatisch getrimd.

4 DE PROPELLERS VERVANGEN

Ga als volgt te werk als de rotorbladen van de quadcopter beschadigd zijn en vervangen moeten worden:

- Let er voor de montage op, dat de propellers niet onderling verwisseld zijn. De quadcopter heeft 4 verschillende propellers die te herkennen zijn aan de kleur en de markeringen op de onderzijde:

- Rechtsvoor: markering A
- Rechtsachter: markering B
- Linksvoor: markering B
- Linksachter: markering A

- Schuif de kapotte propeller voorzichtig van de as.
- Schuif de nieuwe propeller weer voorzichtig op de as.

PROBLEEMOPLOSSING

- Probleem: De propellers bewegen niet.**
Oorzaak:
1. De accu is niet aangesloten.
2. De accu is te zwak of leeg.
Oplossing:
1. Verbind de accu in het model met de accu-aansluiting.
2. Laad de accu op.

- Probleem: De quadcopter stopt zonder zichtbare oorzaak tijdens de vlucht en verliest hoogte.**
Oorzaak:
• De accu is te zwak.
Oplossing:
• Laad de accu op.

- Probleem: De quadcopter kan niet worden bestuurd met de zender.**
Oorzaak:
1. De zender is uitgeschakeld.
2. De batterijen werden verkeerd geplaatst.
3. De batterijen hebben niet voldoende energie meer.
Oplossing:
1. Schakel de zender in.
2. Controleer of de batterijen juist zijn geplaatst.
3. Plaats nieuwe batterijen.

- Probleem: De quadcopter draait zich alleen nog om zijn hoogtes of slaat bij het starten over de kop**
Oorzaak:
• Verkeerde rangschikking van de propellers.
Oplossing:
• Propellers monteren zoals beschreven in de handleiding.

Op www.revell-control.de vindt u meer tips en trucs.

Español

1 SECUENCIA DE ENCENDIDO

La palanca de gas (palanca izquierda de la emisora) debe apuntar hacia abajo antes del encendido. Primero encienda el modelo enchufando el conector de la batería a la hembrilla de la batería en el modelo (**1A**). A continuación encienda la emisora pulsando el botón ON/OFF (**1B**). Para vincular el modelo y la emisora es necesario empujar brevemente la palanca izquierda de gas a la posición de aceleración máxima y de nuevo hacia abajo (**1C**). Cuando los LED del quadricóptero se encienden de forma fija la conexión con la emisora está establecida. Para apagar el modelo desenchufe el conector de la batería de la hembrilla de la batería en el modelo y pulse el botón ON/OFF de la emisora durante aprox. 3 segundos.

¡Atención! El quadricóptero se debe colocar en una superficie horizontal, ya que la electrónica de control ajusta la posición neutral en función de la superficie.

2 CONTROL DEL VUELO

Nota: solo se requieren correcciones mínimas en los mandos para mantener la estabilidad del vuelo del quadricóptero. Las referencias de dirección se refieren al quadricóptero visto desde atrás. Si el quadricóptero vuela hacia el piloto, el control se debe realizar en sentido contrario.

- 2A** Empuje la palanca izquierda con cuidado hacia delante para despegar o ganar altura.
Empuje la palanca izquierda hacia atrás para aterrizar o perder altura.
- 2B** Empuje la palanca derecha con cuidado hacia delante para volar hacia delante.
Empuje la palanca derecha con cuidado hacia atrás para volar hacia atrás.
- 2C** Empuje la palanca derecha con cuidado hacia la izquierda para volar hacia la izquierda.
Empuje la palanca derecha con cuidado hacia la derecha para volar hacia la derecha.
- 2D** Empuje la palanca izquierda hacia la izquierda para rotar el quadricóptero hacia la izquierda.
Empuje la palanca izquierda hacia la derecha para rotar el quadricóptero hacia la derecha.

2E Volar loopings: Pulsar la palanca derecha BREVEMENTE en vertical hacia abajo
Con el siguiente movimiento de la palanca derecha se ejecuta un Flip en la dirección correspondiente. Compruebe que dispone de espacio libre suficiente en cada dirección (10 m por lo menos). Tenga en cuenta también la altura de seguridad necesaria, vuelle por lo menos a 2 metros, ya que durante la maniobra el quadricóptero pierde altura y al finalizar la misma es necesario recuperarse y estabilizar la posición normal. Nota: la mejora forma de realizar un looping es con la batería completamente cargada. Empuje la palanca de cabeceo rápidamente en una dirección y devuélvala a su posición.

2F Niveles de velocidad: Botón de niveles de velocidad
Al pulsar el botón de los niveles de velocidad se activa sucesivamente el segundo y el tercer nivel de velocidad y de nuevo el primero. En función del nivel seleccionado se emitirán entre 1 y 3 pitidos.

2G Modo Headless: Mantener pulsado el botón de niveles de velocidad durante por lo menos 3 segundos
Nota: El modo Headless solo está disponible en el primer nivel de velocidad.

El modo Headless ayuda a los principiantes a iniciarse al vuelo, ya que, dependiendo de la dirección en la que está girando el modelo, la dirección de vuelo se corresponde siempre exactamente a la dirección en la que se controla la palanca de vuelo hacia delante/detrás y vuelo lateral. Por ejemplo, si girase el modelo 180° y lo volase hacia su posición, debería invertir el control de la palanca de vuelo hacia delante/atrás y vuelo lateral, es decir, accionarlas en sentido contrario. Con el modo Headless activado esto no es necesario, ya que el procesador interno convierte automáticamente la dirección de control. Pulsando de nuevo el botón de niveles de velocidad durante 3 segundos se desactiva el modo.

ESTADO DE CARGA DE LA BATERÍA
• La batería está próxima a agotarse cuando los „ojos“ LED comienzan a parpadear. Aterrice inmediatamente para no estrellarse.

3 TRIMADO DEL CONTROL

Para que las características de vuelo del quadricóptero sean perfectas es imprescindible que el trimado esté ajustado correctamente. El trimado es una operación fácil, aunque requiere un poco de paciencia y tacto. Siga las instrucciones siguientes exactamente. Empuje la palanca de gas con cuidado hacia arriba y sujete el quadricóptero a aprox. 0,5-1 metro de altura.

- 3A Si el quadricóptero se mueve por sí mismo hacia la izquierda o la derecha de forma rápida o lenta...**
ajuste el trimado de alabeo repetidamente en sentido contrario.
- 3B Si el quadricóptero se mueve por sí mismo hacia delante o atrás de forma rápida o lenta...**
pulse el trimado de cabeceo repetidamente hacia abajo. Si el quadricóptero se mueve hacia atrás, pulse el trimado de cabeceo repetidamente hacia arriba.

- 3C Si el quadricóptero rota por sí mismo sobre su propio eje de forma rápida o lenta...**
aterrice y encienda el modelo y la emisora de nuevo, el trimado se produce de forma automática.

4 CAMBIO DE LAS HÉLICES

Proceda de la siguiente forma si las palas de rotor del quadricóptero sufren daños y es necesario sustituir las.

- Preste atención antes del montaje a que no se intercambien las hélices. El quadricóptero tiene 4 hélices distintas que se diferencian por su color y las marcas de la cara interior:

- Delantera derecha: marca A
- Trasera derecha: marca B
- Delantera izquierda: marca B
- Trasera izquierda: marca A

- Extraiga la hélice dañada con cuidado del eje.
- Monte la hélice nueva con cuidado en el eje.

SOLUCIÓN DE PROBLEMAS

- Problema: las hélices no se mueven.**
Causa:
1. La batería no está enchufada.
2. la carga de la batería es insuficiente o la batería está descargada;
Solución:
1. Enchufe la batería del modelo a la hembrilla de la batería.
2. cargue la batería;

- Problema: el quadricóptero se detiene sin motivo aparente durante el vuelo y pierde altura.**
Causa:
• la carga de la batería es insuficiente;
Solución:
• cargue la batería;

- Problema: el quadricóptero no se puede controlar con la emisora.**
Causa:
1. La emisora está apagada.
2. las baterías se han colocado incorrectamente;
3. la carga de las baterías es insuficiente.
Solución:
1. Encienda la emisora.
2. compruebe si las baterías están colocadas correctamente;
3. sustituya las baterías.

- Problema: el quadricóptero solo rota alrededor de su eje vertical, vuelca al despegar.**
Causa:
• posición incorrecta de las hélices.
Solución:
• monte las hélices según se describe.

Encontrará más consejos en Internet en www.revell-control.de.

Italiano

1 PREPARAZIONE DELL'AVVIO

Il regolatore di corsa (regolatore sinistro del radiocomando) deve essere rivolto verso il basso prima dell'attivazione. Per prima cosa avviate il modello collegando il connettore della batteria con la presa della batteria del modello (**1A**). Avviare poi il radiocomando premendo il pulsante ON/OFF (**1B**). Per il collegamento il regolatore di comando sinistro deve essere nuovamente spostato brevemente sull'accelerazione e poi riportarlo indietro (**1C**). Quando il LED del quadricottero passa a rosso fisso, la connessione al radiocomando è instaurata. Per spegnere il modello estrarre il connettore della batteria dall'apposita presa nel modello e tenere premuto il tasto ON/OFF del radiocomando ancora una volta per 3 secondi.

Attenzione! Collocare il quadricottero necessariamente in una superficie orizzontale – il sistema elettronico di controllo allinea la sua posizione di folle sul terreno!

2 COMANDI DI

Suggerimento: Per una guida sicura del quadricottero sono normalmente necessarie delle correzioni minime sui regolatori! Le indicazioni di direzione sono valide, guardando il quadricottero dalla parte posteriore. Se il quadricottero vola al di sopra dei piloti, deve essere comandato nella direzione opposta.

- 2A** Per partire o raggiungere l'altezza di volo spostare in avanti la barra di comando sinistra.
Per atterrare o volare basso, spostare la barra di comando sinistra all'indietro.
- 2B** Per volare in avanti spostare in avanti con attenzione la barra di comando destra.
Per volare all'indietro, tirare all'indietro la barra di comando destra con attenzione.
- 2C** Per volare a sinistra spostare a sinistra con attenzione la barra di comando destra.
Per volare a destra spostare a destra con attenzione la barra di comando destra.
- 2D** Per virare a sinistra il quadricottero, spostare a sinistra la barra di comando sinistra.
Per virare a destra il quadricottero, spostare a destra la barra di comando sinistra.

2E Volo Looping: Premere per BREVE tempo la barra di comando perpendicolarmente verso il basso
Il prossimo movimento del regolatore di comando determina un flip nella rispettiva direzione. Assicurarsi che ci sia spazio sufficiente in ogni direzione (almeno 10 metri). Prestare attenzione inoltre al livello di sicurezza - volare ad almeno 2 metri di altezza, poiché il quadricottero durante il capovolgimento perde quota, e deve quindi essere recuperato e controllato! Attenzione: il loop migliora se le batterie sono ancora ben cariche! Spingere il regolatore di beccheggio/rollio in avanti e poi riportarlo in posizione.

2F Velocità: Pulsante per i livelli di velocità
Una pressione sul pulsante dei livelli di velocità attiva fa cambiare marcia, passando al secondo, al terzo e poi nuovamente al primo livello di velocità. In base al livello di velocità vengono emessi da 1 a 3 segnali acustici.

2G Modalità Headless: Tenere premuto il pulsante del livello di velocità per almeno 3 secondi
Attenzione: La modalità Headless è disponibile solo il primo livello di velocità. Se la modalità Headless è attiva, vengono emessi due brevi segnali acustici continui.

La modalità Headless supporta i principianti, in quanto la direzione in cui gira il modellino corrisponde sempre esattamente alla direzione impostata con il regolatore di volo dello stesso, per volo in avanti/indietro e laterale. Un esempio: Se si dovesse girare il modellino di 180° e volare su se stesso, è necessario controllare il volo in avanti/indietro e laterale in modo contrario a quanto si farebbe normalmente. Con la modalità Headless ciò non è più necessario, in quanto il processore interno converte automaticamente le direzioni di guida. Una ulteriore pressione di 3 secondi sul pulsante dei livelli di velocità disattiva la modalità.

STATO DELLA BATTERIA:
Quando le spie dei LED lampeggiano, la batteria è scarica. Per non precipitare, iniziare a ricaricare!

3 COMPENSAZIONE DEI COMANDI

Una corretta compensazione è il requisito di base per un corretto utilizzo del quadricottero. La regolazione è semplice ma richiede pazienza e sensibilità. Seguire le indicazioni seguenti: Spostare il regolatore di accelerazione con attenzione verso l'alto e far sollevare il quadricottero di ca. 0,5-1 m.

- 3A Se il quadricottero si muove velocemente o lentamente in autonomia a destra o sinistra ...**
Spingere gradualmente la compensazione rollio nella direzione opposta
- 3B Se il quadricottero si muove velocemente o lentamente in autonomia in avanti o indietro...**
Spingere gradualmente la compensazione beccheggio verso il basso. Se il quadricottero indietreggia, spingere gradualmente la compensazione beccheggio in alto.

Se il quadricottero gira lentamente o velocemente in autonomia intorno al suo asse...
Atterrare e attivare nuovamente modello e radiocomando - la compensazione avviene automaticamente.

4 SOSTITUZIONE DELLE ELICHE

Se le pale del rotore del quadricottero sono danneggiate e devono essere sostituite, procedere nel seguente modo:

- Prima del montaggio fare attenzione che le eliche non vengano invertite. Il quadricottero ha 4 eliche diverse, che si differenziano per colore e marcature sul lato inferiore:

- anteriore destra: marcatura A
- posteriore destra: marcatura B
- anteriore sinistra: marcatura B
- posteriore sinistra: marcatura A

- Estrarre con cura l'elica difettosa dall'albero.
- Inserire con cura la nuova elica sull'albero.

ELIMINAZIONE DEI GUASTI

- Problema: Le eliche non si muovono.**
Causa:
1. La batteria non è inserita.
2. Batteria scarica e/o esaurita.
Soluzione:
1. Collegare la batteria nel modello con la presa della batteria.
2. Ricaricare la batteria.

- Problema: Il quadricottero si ferma senza motivo durante il volo e cade.**
Causa:
• La batteria è scarica.
Soluzione:
• Ricaricare la batteria.

- Problema: Non si riesce a controllare il quadricottero con il radiocomando.**
Causa:
1. il radiocomando è spento.
2. Le batterie sono posizionate in modo scorretto.
3. Le batterie non hanno energia sufficiente.
Soluzione:
1. Accendere il radiocomando.
2. Verificare la corretta posizione delle batterie.
3. Inserire batterie nuove.

- Problema: Il quadricottero ruota solo attorno al proprio asse verticale, si capovolge alla partenza o non si solleva.**
Causa:
• Errata disposizione delle eliche.
Soluzione:
• Montare le eliche come descritto nelle istruzioni.

Per ulteriori suggerimenti visitare il sito internet www.revell-control.de.

ERSATZTEILE / REPLACING SPARE PARTS / ÉPIÈCES DÉTACHÉES / RESERVEONDERDELEN / PIEZAS DE REPUESTO / PEZZI DI RICAMBIO

43626

Rotor-Satz
Rotor Set

43627

Akku
Battery

