

XciteRC®

Rocket 400
Quadrocopter GPS

Bedienungsanleitung Manual Mode d'emploi



**#15001300 XciteRC Rocket 400 GPS Quadrocopter
2.4 GHz**

Inhaltsverzeichnis

Bestimmungsgemäße Verwendung3

Lieferumfang3

Benötigtes Zubehör3

Erklärung der Gefahrensymbole3

Sicherheitshinweise4

Sicherheitshinweise zum Umgang mit Batterien bzw. Akkus:5

Montage des Landegestells6

Montage der Propeller6

Anschlüsse auf der Unterseite6

Montage der Kamerahalterung7

Das Fernsteuersystem7

Fernsteuerung (Sender)8

Akku aufladen8

LED's und ihre Bedeutung9

Sendermodi10

Kalibrierung.....10

Flugmodi11

Starten und fliegen12

Landen12

Sender kalibrieren12

Wartung13

Fehlersuche13

Reparaturen, Ersatzteile14

Hinweise zum Umweltschutz15

Hinweise nach Batteriegesetz15

Konformitätserklärung.....46

Impressum

Diese Bedienungsanleitung ist eine Publikation der

XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG

Autenbachstrasse 12
D-73035 Göppingen
Phone: +49 7161 40 799 0
Fax: +49 7161 40 799 99
E-Mail: info@xciterc.de
Web: www.XciteRC.com

Alle Rechte einschließlich Übersetzung vorbehalten. Reproduktionen jeder Art, z. B. Fotokopie, Mikroverfilmung, oder die Erfassung in elektronischen Datenverarbeitungsanlagen, bedürfen der schriftlichen Genehmigung des Herausgebers. Nachdruck, auch auszugsweise, verboten.

Diese Bedienungsanleitung entspricht dem technischen Stand des Produkts bei Drucklegung, Änderung in Technik und Ausstattung vorbehalten. Aus Angaben und Abbildungen dieser Bedienungsanleitung können keine Ansprüche abgeleitet werden.

KEINE HAFTUNG FÜR DRUCKFEHLER! ÄNDERUNGEN VORBEHALTEN!

Die jeweils neueste Version dieser Anleitung finden Sie im Internet unter www.XciteRC.com

© Copyright 2014 by XciteRC-Modellbau GmbH & Co. KG

Vielen Dank für den Kauf des **Rocket 400 GPS** von XciteRC. Die vorliegende Bedienungsanleitung enthält wichtige Hinweise für den Betrieb Ihres neuen Modells. **Lesen Sie deshalb, bevor Sie das Modell in Betrieb nehmen, alle Anweisungen dieser Bedienungsanleitung vollständig durch, damit Sie Ihr Modell gefahrlos betreiben können.**

Alle enthaltenen Firmennamen und Produktbezeichnungen sind Warenzeichen der jeweiligen Inhaber. Alle Rechte vorbehalten.

Bestimmungsgemäße Verwendung

Der XciteRC Rocket 400 GPS ist ein flugfertig aufgebauter elektrisch angetriebener Quadrocopter einschließlich Motor und Drehzahlregler. Die Steuerung erfolgt drahtlos durch die beiliegende 2.4 GHz Funkfernsteuerung.

Das Produkt ist kein Spielzeug und nicht für Kinder unter 14 Jahren geeignet, bei unter 14-jährigen muss die Wartung und der Betrieb des Modells von einem Erwachsenen beaufsichtigt werden.

Lesen und beachten Sie vor Inbetriebnahme alle Warn- und Sicherheitshinweise in dieser Bedienungsanleitung und auf der Verpackung!

Diese Bedienungsanleitung ist Bestandteil dieses Produkts. Sie enthält wichtige Hinweise zum Umgang mit diesem Produkt. **Bewahren Sie die Bedienungsanleitung deshalb zum Nachlesen auf und geben sie bei Weitergabe des Fahrzeugs an Dritte mit. Nichtbeachtung der Bedienungsanleitung und der Sicherheitshinweise führen zum Erlöschen der Gewährleistung.**

Lieferumfang

RTF-XciteRC Rocket 400 GPS, teilmontiert

Sender

LiPo-Antriebsakku

Netzladegerät

Antriebspropeller

Landegestell

Bedienungsanleitung mit Ersatzteilleiste

Benötigtes Zubehör

4 AA-Batterien oder Akkus für den Sender

Erklärung der Gefahrensymbole



WARNUNG: diese Hinweise **müssen** durch den Betreiber **zwingend** beachtet werden! Eine Missachtung dieser Hinweise kann die sichere Funktion beeinträchtigen. Diese Hinweise dienen auch zu Ihrer eigenen Sicherheit und der anderer Personen!



ACHTUNG: diese Hinweise **müssen** durch den Betreiber beachtet werden! Eine Missachtung dieser Hinweise kann Schäden aller Art, Gewährleistungsverlust usw. zur Folge haben.

Hinweise oder Tipps, durch welche ein problemloser Betrieb gewährleistet wird.



Hinweise zur Pflege und Wartung, um eine lange Haltbarkeit des Produkts zu gewährleisten.

SICHERHEITSHINWEISE

Die folgenden Sicherheitshinweise müssen unbedingt beachtet werden. Für Sach-, Personen- oder Folgeschäden, die durch unsachgemäße Handhabung oder Nichtbeachtung der Sicherheitshinweise entstehen, übernimmt die XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG keine Haftung. In diesen Fällen erlischt die Gewährleistung.

Bewegen Sie Ihr Modell immer mit größter Vorsicht und Verantwortung, ansonsten kann es zu Schäden an fremden Eigentum oder gar Personenschäden kommen. Zum Betrieb ist eine Haftpflichtversicherung verpflichtend. Sollten Sie schon eine Haftpflichtversicherung besitzen, informieren Sie sich vor Inbetriebnahme des Modells, ob ferngesteuerte Modelle in entsprechendem Umfang mitversichert sind.



- Das Produkt enthält kleine Teile, die beim Verschlucken gesundheitliche Schäden verursachen können; sie müssen daher von Kindern unter 3 Jahren ferngehalten werden
- Das Produkt ist kein Spielzeug und nicht für Kinder unter 14 Jahren geeignet.
- Der Betrieb von ferngesteuerten Modellen erfordert Übung. Bewegen Sie Ihr neues Modell deshalb zu Anfang besonders vorsichtig und machen sich mit der Reaktion auf Ihre Steuerbefehle vertraut.



WARNUNG: Der sichere Betrieb erfordert Konzentration und schnelle Reaktion. Betreiben Sie das Modell nicht, wenn Sie müde sind oder unter Alkohol- oder Medikamenteneinfluss stehen – **Unfall- und Verletzungsgefahr!**



- **WARNUNG:** Die Steuerung dieses Modells erfolgt über Funksignale, die durch die Umgebung beeinflusst werden können. Dadurch können Sie unter Umständen die Kontrolle über Ihr Modell verlieren. Das Modell darf nur in einem geeigneten und ausreichend großen Raum ohne Hindernisse betrieben werden.
- Betreiben Sie Ihr Modell deshalb nur bei ausreichenden Lichtverhältnissen in direktem Sichtkontakt, abseits von Autos, Verkehr und Menschen – **Unfall- und Verletzungsgefahr!**
- Betreiben Sie Ihr Modell nicht während eines Gewitters oder in der Nähe von Funkmasten oder Hochspannungsleitungen.
- Ferngesteuerte Modelle dürfen nicht ohne weiteres im öffentlichen Raum (Straßen, Wege, Plätze oder Seen) betrieben werden. Erkundigen Sie sich deshalb vorab, wo der Betrieb zulässig ist. Dies gilt auch für Privatgelände, hier ist die Zustimmung des Besitzers erforderlich.



- **WARNUNG:** Achten Sie darauf, dass weder Finger, noch Haare oder lose Kleidung in drehende Teile oder die Propeller/Rotoren gerät – **Verletzungsgefahr!**
- Schalten Sie immer zuerst den Sender ein, dann das Modell. **BEACHTEN:** während des Betriebs muss der Sender immer eingeschaltet bleiben!
- Bewegen Sie Ihr Modell niemals mit schwachen Senderbatterien, da dies die Reichweite drastisch reduziert.
- Wird der Antriebsakku leerer, wird zuerst das Modell langsamer, bis es nicht mehr richtig auf Steuerbefehle reagiert. Stellen Sie den Betrieb spätestens dann ein und wechseln den Fahrakku oder laden ihn wieder auf.
- Halten Sie sich sorgfältig an die Anweisungen und Warnhinweise für das vorliegende und jedes andere von Ihnen benutzte Zubehör (Ladegeräte, wiederaufladbare Akkupacks usw.).



- **WARNUNG:** Halten Sie Verpackungsmaterial, Kleinteile, Chemikalien und alle elektrischen Komponenten von Kindern fern – **Unfall- und Verletzungsgefahr!**
- Das Modell und der Sender dürfen weder feucht noch nass werden, da insbesondere die Elektronik (Empfänger, Drehzahlregler, Servo) und ggf. verwendete Lithiumakkus nicht wasserdicht sind! Betreiben Sie das Modell deshalb nicht bei Regen (oder dichtem Nebel), in nassem Gras oder fahren durch Pfützen



oder Schnee. **WARNUNG: Brand- und Explosionsgefahr durch eindringende Feuchtigkeit bei Lithium-Akkus!**

- Kunststoff (z.B. Rumpf oder Rotorblätter) ist bei kalten Temperaturen (unter 10° C) weniger flexibel und kann daher leichter brechen.

- Das Umbauen oder verändern des Modells ist aus Sicherheitsgründen und der CE-Zulassungsbestimmungen nicht gestattet, das gilt im Besonderen für den Sender, Empfänger und Drehzahlregler. Wartungsarbeiten oder Reparaturen mit Originalersatzteilen sind hiervon ausgenommen.
- Nach Gebrauch schalten Sie zuerst das Modell und dann den Sender aus. **WARNUNG:** Entnehmen Sie anschließend die Antriebsakkus bzw. Batterien aus dem Modell und Sender. Bewahren Sie das Modell nie mit eingebautem Akku auf. Brandgefahr!
- Lagern Sie die Akkus separat auf einer nicht brennbaren Unterlage.
- Die Antriebskomponenten (Motor und Drehzahlregler) und der Fahrakku können während des Betriebs sehr warm werden.  **WARNUNG: Verbrennungsgefahr!** Lassen Sie diese Komponenten nach dem Betrieb (und auch vor jedem Akkuwechsel) vollständig abkühlen!
- Die Inbetriebnahme und der Betrieb des Modells erfolgt einzig und allein auf Gefahr des Betreibers. Nur ein vorsichtiger und überlegter Umgang beim Betrieb schützt vor Personen- und Sachschäden.

Sicherheitshinweise zum Umgang mit Batterien bzw. Akkus:

- Batterien und Akkus von Kindern fernhalten! Lassen Sie Batterien und Akkus nie unbeaufsichtigt, da sie von Kindern oder Haustieren verschluckt werden können!
- Verwenden Sie ausschließlich die empfohlenen oder gleichwertige Batterietypen/Akkus.
-  **WARNUNG:** Batterien/Akkus nicht großer Hitze aussetzen oder ins Feuer werfen – **Brand- bzw. Explosionsgefahr!**
-  **WARNUNG:** Batterien/Akkus nur mit der korrekten Polarität einsetzen, nicht kurzschließen – **Brandgefahr – bzw. Explosionsgefahr!**
- Nach Möglichkeit immer alle Batterien gleichzeitig austauschen, niemals neue und gebrauchte Batterien sowie Akkus mit unterschiedlichem Ladestand gleichzeitig verwenden.
- Verwenden Sie keine defekten oder beschädigten Batterien oder Akkus – Brandgefahr! Bei Berührung mit der Haut außerdem Verätzungsgefahr, Schutzhandschuhe verwenden!
-  **WARNUNG:** Versuchen Sie nie, nicht wiederaufladbare Batterien an einem Ladegerät aufzuladen – **Brandgefahr- bzw. Explosionsgefahr!**
- Entnehmen Sie die Akkus zum Laden aus dem Gerät.
- Das Aufladen darf nur mit einem für den Akkutyp geeigneten Ladegerät auf einer feuerfesten Unterlage und unter permanenter Aufsicht eines Erwachsenen erfolgen – Brandgefahr!
- Verbrauchte Batterien sofort aus den Geräten entnehmen.
-  **BEACHT:** NiMH-Akkus müssen spätestens alle 3 Monate kontrolliert und gegebenenfalls nachgeladen werden, da es ansonsten bedingt durch die typenspezifische Selbstentladung zur Tiefentladung und somit Zerstörung der Akkus kommen kann! Verwenden Sie deshalb nach Möglichkeit sogenannte RTU-Akkus, die durch eine sehr geringe Selbstentladung wartungsarm sind.
-  **BEACHT:** beachten Sie bei Lithium-Akkus die angegebene Lagerspannung. Wird ein zu voller oder zu leerer Lithium-Akku längere Zeit gelagert, kann er beschädigt werden.

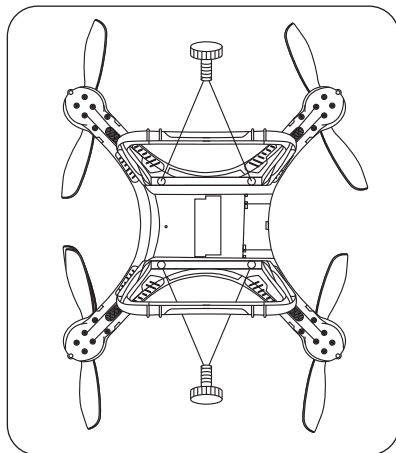
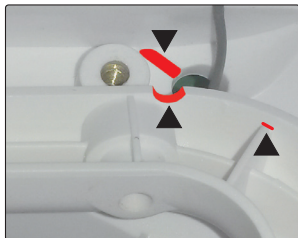
Die Firma XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG kann den korrekten Umgang mit den von Ihnen verwendeten Akkus bzw. Batterien nicht überwachen, daher wird die Gewährleistung bei falscher Ladung oder Entladung ausgeschlossen.

Montage des Landegestells

1. Platzieren Sie die Landegestelle an den vorgesehenen Positionen und sichern sie mit den beiliegenden Schrauben.

! WARNUNG: Achten Sie auf die Antenne, sie muss in der Aussparung (rote Markierung) des Quadrocoptergehäuses und des Landegestells liegen – **nicht einklemmen, Absturzgefahr!**

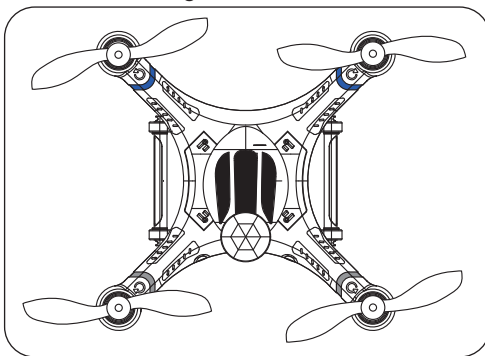
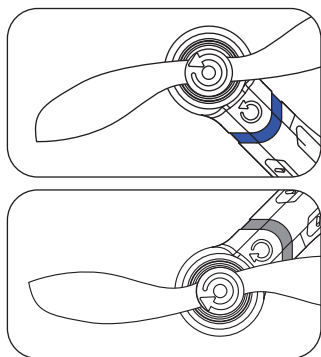
2. Fixieren Sie die Antenne mit doppelseitigem Klebeband im Landegestell (siehe Abb.)



Montage der Propeller

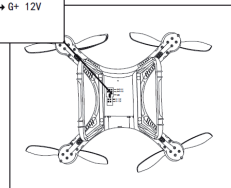
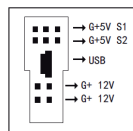
1. Der Richtungspfeil des Propellers muss nach oben zeigen. Beachten Sie die Laufrichtungsmarkierung auf dem Motorenausleger, die Laufrichtung des Propellers muss identisch sein (siehe Abb.)
2. Befestigen Sie die Propeller mit der passenden Mutter, silber für rechtslaufende Motoren (Uhrzeigersinn), schwarz für linkslaufende Motoren (gegen Uhrzeigersinn).

! WARNUNG: Ziehen Sie die Muttern fest an – **Absturzgefahr!**



Anschlüsse auf der Unterseite

- Die Anschlüsse S1 und S2 sind Proportionalausgänge, die über die Drehregler AUX1 und AUX2 am Sender gesteuert werden. Hierüber kann z.B. die Kameraneigung der Kamera #15001119 bedient werden.
- Über die Anschlüsse G+12V kann geeignetes 12V Zubehör (z.B. Gimbals) mit Spannung versorgt werden.
- Der USB-Port ist für spätere Sonderfunktionen reserviert.



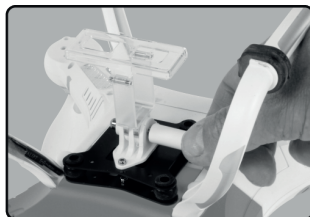
Montage der Kamerahalterung



Die Halteplatte mit den beigefügten Schrauben befestigen.



Die zweite Platte mit montierter Kamerahalterung an den Gummidämpfern befestigen.



Entfernen Sie nun die Flügelschraube der Kamerahalterung.



Kamera in die Halterung stellen und die Flügel zuklappen.



Kamerahalterung mit der Flügelschraube befestigen.

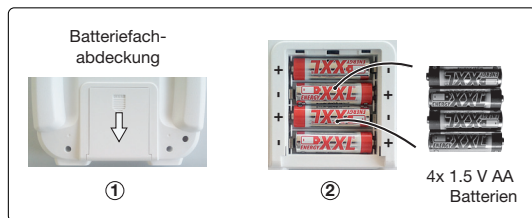


Alternativ kann die Kamera auch mit der Kameraeigenen Halterung befestigt werden.

Das Fernsteuersystem

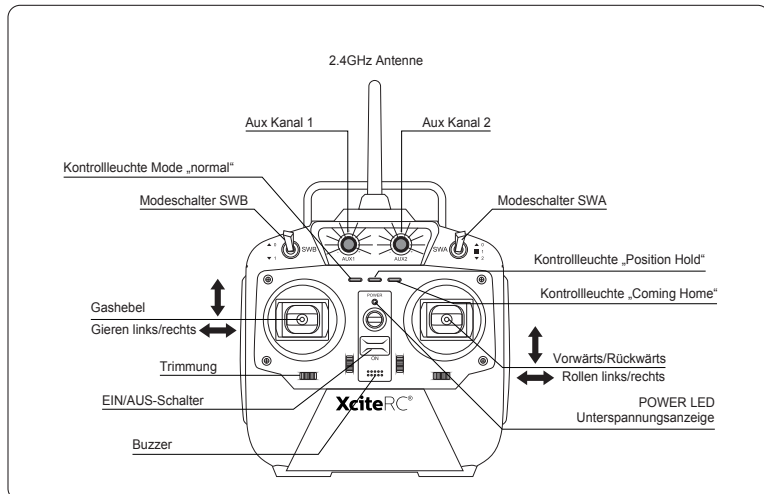
Im Folgenden bekommen Sie einen Überblick über das Fernsteuersystem Ihres XciteRC Rocket 400 GPS und über seine verschiedenen Funktionen und Einstellungen. Vor dem ersten Flug sollten Sie unbedingt alle diese Funktionen und Einstellungen gelesen und verstanden haben.

- Stellen Sie sicher, dass der Sender ausgeschaltet ist – POWER-LED aus.
- Nun öffnen Sie den Akkufachdeckel auf der Rückseite, dazu Deckel nach unten schieben (1). Legen Sie vier AA-Batterien (oder Akkus) in das Batteriefach des Senders (2). Achten Sie auf die richtige Polung!



- Akkufachdeckel wieder schließen, dann Sender einschalten – EIN/AUS-Schalter nach oben schieben.
- Die rote POWER-LED muss leuchten. **⚠️ ACHTUNG:** blinkt die POWER-LED oder leuchtet gar nicht mehr, darf das Modell nicht mehr gestartet werden – **Absturzgefahr!** Senderbatterien sofort wechseln.
- **⚠️ WARNUNG:** Achten Sie auch während des Betriebs auf die POWER-LED. Beginnt sie zu blinken, Modell sofort landen, ausschalten und Senderbatterien wechseln – **Absturzgefahr!**
- **⚠️ ACHTUNG:** Das Fernsteuersystem hat eine Reichweite von maximal 600 m. Das Modell ist mit einer automatischen Coming-Home Funktion ausgestattet und kommt nach Überschreiten der Maximalreichweite von alleine zum Startpunkt zurück. Dies funktioniert aber nur, wenn beim Start ein ausreichendes GPS-Signal vorhanden war - lesen Sie dazu den Abschnitt *LED's und ihre Bedeutung*.

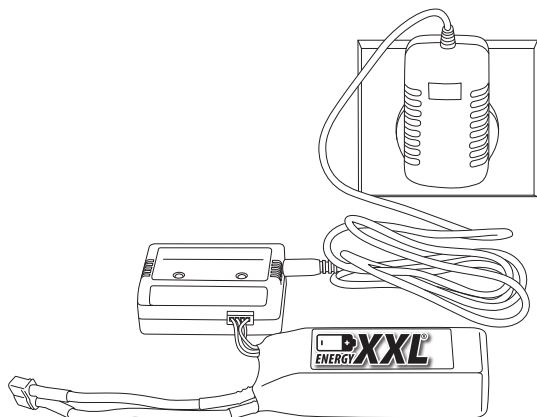
Fernsteuerung (Sender)



Akku aufladen:

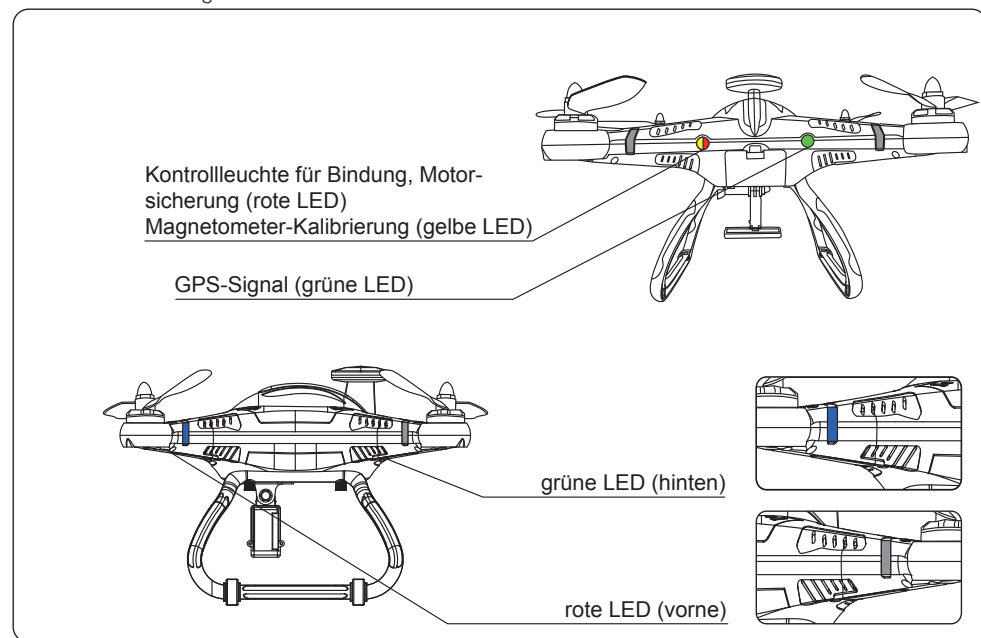
! WARNUNG: Lesen Sie zuvor alle Sicherheitshinweise, die den Umgang mit wiederaufladbaren Akkus betreffen, durch. Stellen Sie das Ladegerät und den Akku auf eine geeignete, nicht brennbare Unterlage – **Brand- bzw. Explosionsgefahr!**

- Netzteil mit dem Ladegerät verbinden. Die grüne LED am Ladegerät leuchtet.
 - Verbinden Sie das Balancerkabel des Akkus mit dem Ladegerät.
 - **! WARNUNG:** Der Balancerstecker ist verpolungssicher. Achten Sie auf die seitlichen Führungen. Wenden Sie keine Gewalt an – **Brand bzw. Explosionsgefahr!**
 - Die rote LED leuchtet und zeigt den Ladevorgang an. Der Ladevorgang dauert ca. 5 Stunden. Ist der Akku vollgeladen, erlischt die rote LED wieder.
 - Stecken Sie den Akku vom Ladegerät ab und anschließend das Netzteil aus der Steckdose.
- Die Flugzeit des Quadrocopters beträgt ca. 15 Minuten.



LED's und ihre Bedeutung

Im Heck sind drei LED's zur Kontrolle des GPS-Status (grün), Magnetometer (gelb) und zur Kalibrierungsanzeige (rot) untergebracht. Außerdem weitere unterhalb der Motorenausleger, um die Fluglage und den Akkuzustand anzuzeigen.



Heck-LED's:

rot	grün	gelb	Funktion
blinkt langsam			Kalibrierung erfolgt/Motoren gesichert
leuchtet			Kalibrierung erfolgt/Motor ungesichert
	blinkt		GPS-Suche oder weniger als 6 Satelliten empfangbar
	leuchtet		GPS: mehr als 6 Satelliten/GPS ok
blinkt		blinkt	Kalibrierung erforderlich

WARNUNG: Blinkt die grüne LED, dürfen alle GPS-unterstützten Modi (Position-Hold, Altitude-Hold und Coming-Home) nicht verwendet werden, da das Modell kein ausreichendes GPS-Signal erhält und seine Position nicht bestimmen kann – **Absturzgefahr!** Ebenso ohne Funktion ist das Failsafe Coming-Home!

LED's unter den Motorenauslegern:

rot = vorne	grün = hinten	
leuchtet	leuchtet	Normalbetrieb
blinkt	blinkt	Akkuwarnung

Akkuwarnung: Blinken die LED's und ertönt zugleich ein akustisches Warnsignal, ist das Modell sofort zu landen – **Absturzgefahr!**

Beachte: sinkt die Akkuspannung auf 10.2 – 10.4 V, beginnen die LED's langsam zu blinken. Damit bleiben ca. 1 bis 2 Minuten Zeit, das Modell ggf. zurückzufiegen und sicher zu landen. Mit leerer werdendem Akku

wird auch die Blinkfrequenz höher, d.h. blinken die LED's schneller, sofort landen!
Ist der Akku zu leer, können die Motoren nicht mehr entschert werden, das Modell kann nicht mehr starten.
Akku wechseln oder wieder aufladen.

Sendermodi

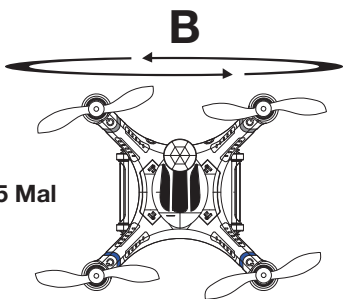
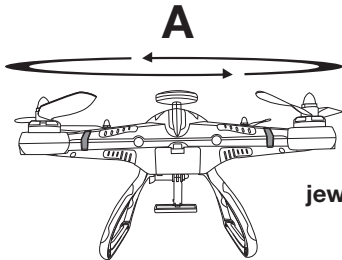
Beachte: zum Start müssen die Schalter in Position „normal“ stehen.

Modus	Schalter SWB (links)	Schalter SWA (rechts)	Sender-LED
normal	0	0	rot
Position Hold	0	1	blau
Flight Direction Locked	1	1	
Altitude Hold	1	2	
Coming Home	0	2	grün

! WARNUNG: Blinkt die grüne LED, dürfen alle GPS-unterstützten Modi (Position-Hold, Altitude-Hold und Coming-Home) nicht verwendet werden, da das Modell kein ausreichendes GPS-Signal erhält und seine Position nicht bestimmen kann – **Absturzgefahr! Ebenso ohne Funktion ist dann auch das Failsafe Coming-Home!**

! WICHTIG: vor dem Erstflug muss der integrierte Magnetometer kalibriert werden.
Gehen Sie dazu wie folgt vor:

- Stellen Sie den Quadrocopter auf eine gerade Fläche und schalten ihn ein. Die Heck-LED's blinken abwechselnd schnell. **! BEACHT:** meiden Sie hier Objekte mit großen Metallflächen, z.B. Hallen mit Metallverkleidung, um die Kalibrierung nicht zu beeinträchtigen.
- Bringen Sie die Schalter SWA und SWB des Senders in Position 0. Schalten Sie jetzt den Sender ein.
- Stellen Sie den Quadrocopter auf eine gerade Fläche und bewegen den Schalter SWA von Position 0 auf 2 und wieder zurück, solange, bis die linke LED gelb zu blinken beginnt. Der Quadrocopter ist im Kalibrierungsmodus.
- Drehen Sie ihn nun auf der ebenen Fläche ca. 3 - 5 mal im Kreis (A) und beobachten dabei die linke, gelbe LED. Sobald sie langsamer blinkt, drehen Sie das Modell in die Vertikale mit der Vorderseite nach unten und drehen es nochmals 3 - 5 mal (B). Beobachten Sie weiter die linke LED, sobald sie rot blinkt, stellen Sie den Quadrocopter wieder auf einer ebenen Fläche ab und schalten ihn aus. Der Magnetometer ist nun fertig kalibriert.
- **! BEACHT:** blinken beim nächsten Einschalten beide LED's der linken Seite (rot und gelb), ist die Kalibrierung fehlgeschlagen und muss wiederholt werden.



jeweils 3 - 5 Mal

Flugmodi

Normal: Normalflug ohne GPS oder Höhenkontrolle. Ist der Mode aktiv, leuchtet die rote LED des Senders.

Position Hold: Fliegen Sie an die gewünschte Position in eine stabile Position und bringen die Schalter in die korrekte Stellung, anschließend den Gashebel in die Mittelposition. Das Modell behält die aktuelle Position bei und führt Korrekturmanöver automatisch durch. **Beachte:** je nach Windgeschwindigkeit kann das Modell bis zur Korrektur mehr oder weniger Raum benötigen. Verwenden Sie diese Funktion nur, wenn ausreichend Platz zur Verfügung steht – also nicht zu dicht an Hindernisse wie Bäume oder Hauswände fliegen – **Kollisionsgefahr!**

Beachte: durch starke Steuerausschläge kann diese Position manuell weiterhin „überfliegen“ werden.

Ist der Mode aktiv, leuchtet die blaue LED des Senders, außerdem ertönt ein akustisches Piep-Signal.

Coming Home: Bringen Sie die Nase des Modells in Richtung Startpunkt und die Schalter in die korrekte Position um den Mode zu aktivieren. Fliegt das Modell höher als 15 m, fliegt es in der aktuellen Höhe direkt zum Startpunkt. Fliegt es niedriger, steigt es aus Sicherheitsgründen zuerst auf 15 m Höhe und fliegt erst dann zurück. Über der Startposition (bzw. die Position, in der die Motoren entschert wurden) angekommen, verharret das Modell einige Sekunden in dieser Höhe und beginnt dann langsam zu sinken.

Beachte: bringen Sie das Modell in eine stabile Schweben- und die Nase in Richtung Startposition, bevor Sie den Mode aktivieren. Einmal gelandet, werden die Motoren automatisch gesichert (siehe Abschnitt Bedienung). Um erneut zu starten, Schalter SWA auf 0 stellen und Motoren entschern.



! WARNUNG: ist die Akkuwarnung aktiv (LED's der Motorenausleger blinken), schnellstmöglich landen und nicht mehr versuchen, das Modell über die Coming-Home Funktion zurückzubringen – **Absturzgefahr!** Ist der Mode aktiv, leuchtet die grüne LED des Senders, außerdem ertönt ein akustisches Piep-Signal.

Flight Direction Lock: bei diesem Mode wird die aktuelle „Vorwärtsrichtung“ gespeichert. D.h. egal in welche Richtung die „Nase“ des Modells gerade zeigt, nach der Aktivierung ist die gerade im Flug in Vorwärtsrichtung zeigende Ecke „vorne“. Bringen Sie die Schalter zur Aktivierung in die korrekte Position.

Beachte: dieser Mode ist für Anfänger gewöhnungsbedürftig, somit eher für erfahrene Piloten geeignet. Der Coming Home Mode funktioniert auch bei aktiviertem Flight Direction Lock.

Altitude Hold: fliegen Sie das Modell in die gewünschte Höhe in eine stabile Position und bringen die Schalter in die korrekte Stellung, anschließend den Gashebel in die Mittelposition. Diese Höhe wird nun automatisch gehalten. Die restlichen Steuerfunktionen bleiben gewohnt erhalten. **Beachte:** je nach Windgeschwindigkeit kann das Modell bis zur Korrektur mehr oder weniger Raum benötigen. Verwenden Sie diese Funktion nur, wenn Sie ausreichend Höhe haben – also nicht zu dicht über dem Boden aktivieren – **Absturzgefahr!**

Beachte: durch starkes Gasgeben oder Gaswegnehmen kann diese Höhe manuell weiterhin „überfliegen“ werden.

Ist der Mode aktiv, leuchtet die grüne LED des Senders, außerdem ertönt ein akustisches Piep-Signal.

Failsafe Coming Home: wird kein Sendersignal empfangen (z.B. Modell außerhalb der Reichweite, Hindernisse oder leerem Senderakku), wird automatisch das Failsafe Coming Home aktiviert. Das Modell kehrt automatisch zur Startposition (bzw. die Position, in der die Motoren entschert wurden) zurück.

Wollen Sie Failsafe Coming Home abbrechen (z.B. Modell ist wieder in Sichtweite und somit steuerbar), bringen Sie die Schalter je nach Position:

SWA auf Position 0: nach 1 und wieder zurück.

SWA auf 1 oder 2: nach 0 und anschließend 1 und wieder 0

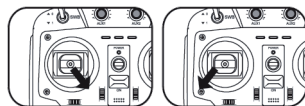


! WARNUNG: reagieren die GPS-unterstützten Modi (Position-Hold, Altitude-Hold und Coming-Home bzw. Failsafe Coming-Home) während des Fluges nicht, erhält das Modell kein ausreichendes GPS-Signal und kann seine Position nicht bestimmen. Gehen Sie in diesem Fall sofort auf den manuellen Modus, um die Steuerkontrolle zurückzuerhalten – **Absturzgefahr!**

Starten und fliegen

Vor dem Start überprüfen:

-  **WARNUNG:** Nur mit ausreichend vollen Senderbatterien und vollständig geladenem Flugakku starten – **Absturzgefahr!**
 - Überprüfen Sie alle Teile des XciteRC Rocket 400 GPS auf Beschädigungen sowie Schmutz. Tauschen Sie beschädigte Teile aus und reinigen das Modell, da Schmutz das Gewicht erhöht und damit die Flugeigenschaften verschlechtern kann.
1. Akku in das Akkufach legen und anstecken. Den Quadrocopter auf eine ebene Fläche stellen und anschließend bis zum Start nicht mehr bewegen. Die rote und grüne Heck-LED des Modells blinken abwechselnd schnell.
 2. Sobald die beiden LED's langsam blinken, können Sie das Akkufach schließen.
 3. Schalten Sie nun den Sender ein. Beachte: Schalter SWA und SWB in Position 0, Gashebel in die unterste Position = kein Gas. Die Bindung ist erfolgt, sobald der Piepton des Senders stoppt. **Beachte:** Führen Sie die Schritte 1 - 3 auch aus, wenn Sie den Quadrocopter erneut an den Sender binden müssen, z.B. nach einem Senderwechsel.
 4. **GPS:** warten Sie ca. 2 Minuten, bis die grüne LED am Modell dauerhaft leuchtet.  **WARNUNG:** Blinkt die grüne LED beim Start, dürfen alle GPS-unterstützten Modi (Position-Hold, Altitude-Hold und Coming-Home) nicht verwendet werden, da das Modell kein ausreichendes GPS-Signal erhält und seine Position nicht bestimmen kann – **Absturzgefahr!** Ebenso ohne Funktion ist dann auch das Failsafe Coming-Home!
 5. **Motoren entschichern:** Bringen Sie den Gashebel in die unterste rechte Position und warten, bis die rote LED des Modells nicht mehr blinkt. Sie können Ihr Modell nun starten.
 6. **Motoren sichern:** Bringen Sie den Gashebel in die unterste linke Position und warten, bis die rote LED blinkt. Wenn Sie nun Gas geben, laufen die Motoren nicht an. Verwenden Sie diesen Mode aus Sicherheitsgründen immer, wenn Sie nicht gerade fliegen.
 7. **Kalibrierung:** in seltenen Fällen kann es passieren, dass der Quadrocopter unruhig fliegt und seine Position nur schlecht einhält, dann muss er neu kalibriert werden. Gehen Sie dazu folgendermaßen vor:
 - a. Motoren sichern: Bringen Sie den Gashebel in die unterste linke Position und warten, bis die rote LED am Modell blinkt.
 - b. Bringen Sie den Gashebel nun in die unterste rechte Position und warten, bis die rote LED nicht mehr blinkt und starten anschließend. Halten Sie das Modell ca. 20 Sekunden in der Luft und landen anschließend wieder. Sichern Sie die Motoren (Gashebel nach links unten), die Kalibrierung ist abgeschlossen.



Motor entschichern

Motor sichern

Landen:

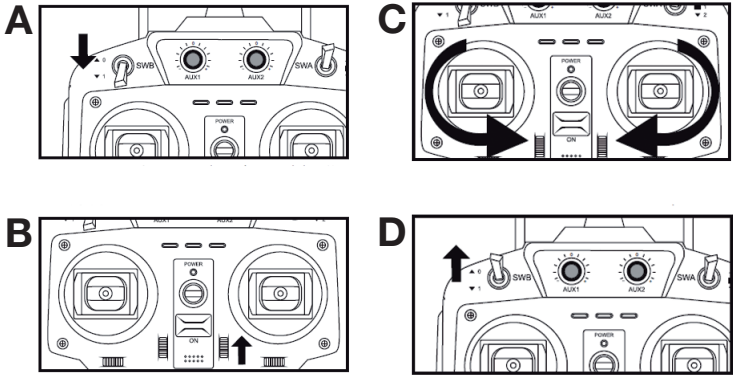
- Ziehen Sie den linken Gashebel vorsichtig nach hinten, der Quadrocopter sinkt. Versuchen Sie, möglichst „weich“ zu landen um das Modell zu schonen.
- Nach der Landung Modell und anschließend Sender ausschalten.

Sender kalibrieren

Der Sender des Rocket 400 GPS ist ab Werk bereits kalibriert. Sollte doch eine Neukalibrierung erforderlich werden (z.B. wenn der Quadrocopter beim Rollen auf eine Seite stärker reagiert als auf die anderen), kann dies jederzeit nachgeholt werden.

1. Stellen Sie dazu beide Schalter SWA und SWB sowie die Drehregler AUX1 und AUX2 auf Position 0. Die Trimmhebel müssen ebenfalls in Neutralstellung gebracht werden. Bewegen Sie dazu die Trimmhebel in die Mitte, bis Sie einen langen Piepton hören. Dieser signalisiert, dass die Neutralposition erreicht wurde.
2. Bringen Sie den Schalter SWB in Position 1 (A) und den Gasknüppel in die Mittenposition. Drücken Sie nun den horizontalen Trimmhebel auf der rechten Seite nach oben und schalten den Sender ein (B).

- Alle drei Mode-Kontrolleuchten leuchten auf. Bewegen Sie beide Knüppel in Kreisbewegungen zum Vollausschlag (C). Nach ca. 2 kompletten Kreisen beide Knüppel wieder in Neutralstellung bringen. Anschließend beide AUX-Drehregler zweimal von Minimum zu Vollausschlag bewegen und abschließend wieder auf Position 0.
3. Zur Fertigstellung der Kalibrierung Schalter SWB zurück in Position 0 stellen (D). Der Sender bestätigt die erfolgreiche Kalibrierung mit einem Piepton.



Wartung

Damit Sie lange Freude an Ihrem Modell haben, sind gelegentliche Servicearbeiten erforderlich, um Ihr Modell in gutem Zustand zu erhalten und den Verschleiß zu minimieren.

- Entfernen Sie nach jeder Benutzung Schmutz oder Staub, am einfachsten geht dies mit Druckluft oder einem weichen Pinsel. Für starke Verschmutzungen kann auch ein härterer Pinsel oder eine Zahnbürste benutzt werden.
- Zur Reinigung der Karosserie/Rumpf dürfen keine chemischen Reiniger wie z.B. Verdünnung verwendet werden, da dies den Kunststoff der Karosserie/Rumpf angreifen und beschädigen kann. Normalerweise reicht ein weiches Tuch, hartnäckiger Schmutz kann mit Spülwasser entfernt werden.
- Kontrollieren Sie den festen Sitz aller Schraubverbindungen und ziehen Sie gegebenenfalls nach.
- Überprüfen Sie ebenfalls alle Steckverbindungen, Kabel und Antriebsakkus /-batterien auf Beschädigungen.
-  **WARNUNG:** Beschädigte Akkus oder Batterien dürfen nicht weiter verwendet werden und sind sofort zu entsorgen – **Brandgefahr!** Beachten Sie dazu die Entsorgungshinweise am Ende der Bedienungsanleitung.
- Kontrollieren Sie das Modell auf verschlissene, gebrochene oder klemmende Teile und Zahnräder und reparieren Sie diese bei Bedarf.
-  **WARNUNG:** entnehmen Sie die Batterien/Akkus aus Sender und Modell, wenn Sie es nicht benutzen - **Brandgefahr!**

Fehlersuche

Problem	Lösung
Modell fliegt im Position Hold Mode Kreise	GPS Signal zu schlecht, anderen Platz suchen und erneut versuchen
	GPS Signal schlecht, fliegen Sie ggf. 3-5 Minuten im Normalmodus und kontrollieren die grüne GPS-LED. Leuchtet Sie nach dieser Zeit, Position Hold erneut testen

Problem	Lösung
Motoren laufen nicht an	Schalter SWA nicht in Position 0
	Akkuspannung zu niedrig, Akku aufladen oder tauschen
Modell hebt nicht ab	Überprüfen Sie die Montage der Propeller - Drehrichtung
Modell landet im Coming Home Modus weit abseits der Startposition	GPS Signal zu schlecht, anderen Platz suchen und erneut versuchen
Modell hat keinen stabilen Schwebeflug	Modell neu kalibrieren (siehe Abschnitt Bedienung, Punkt 7)

Reparaturen, Ersatzteile

Normaler Verschleiß und defekte Teile, die von einem Unfall herrühren, sind von der Gewährleistung ausgeschlossen. Dazu zählen insbesondere:

Bei Automodellen: abgefahrene Reifen, abgenutzte Antriebssteile und Zahnräder, oder auch verbogene/gebrochene Radaufhängungen, Chassis oder Karosserien

Bei Schiffsmodellen: beschädigte oder gebrochene Schiffsschrauben, abgerissene Decksaufbauten

Bei Flugmodellen: Beschädigungen durch unsachgemäßen Transport oder Absturz

Falls Sie bereits nach dem Öffnen der Verpackung ein Teil entdecken, das bezüglich Material oder Verarbeitung defekt ist, senden Sie es - bevor Sie es benutzt haben - an Ihren Fachhändler oder an uns zurück und wir werden Ihnen Ersatz liefern.

Für den XciteRC Rocket 400 GPS sind einige Teile als Ersatzteile verfügbar. Ist ein Teil defekt oder verschlissen, können Sie es mit Hilfe der Explosionszeichnungen identifizieren und neu erwerben.

In Problemfällen oder bei Fragen wenden Sie sich bitte an Ihren Fachhändler oder:

XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG - Service, Autenbachstrasse 12, D-73035 Göppingen, Tel. +49 7161 40 799 50

Email: service@xciterc.de

Ersatzteile für den XciteRC Rocket 400 GPS können Sie entweder im Fachhandel oder online unter <http://www.XciteRC.com>



HINWEISE ZUM UMWELTSCHUTZ

Das Symbol des durchgestrichenen Mülleimers auf dem Produkt bzw. Verpackung besagt, dass dieses getrennt vom üblichen Hausmüll entsorgt werden muss. Damit sollen schädliche Auswirkungen auf die Umwelt und die menschliche Gesundheit bei der Entsorgung von Elektro- und Elektronikaltgeräten vermieden und deren Wiederverwendung oder Verwertung ermöglicht werden.

Sie haben die Möglichkeit, Elektro- und Elektronikaltgeräte kostenfrei bei einer entsprechenden Sammelstelle in Ihrer Nähe abzugeben. Bitte erkundigen Sie sich bei Ihrer Stadt oder Gemeinde über die zur Verfügung stehenden Sammelstellen. Sie haben auch die Möglichkeit, alte Elektro- und Elektronikgeräte, die von uns bezogen wurden, frei an uns zurückzusenden. Wir werden diese dann einer ordnungsgemäßen Verwertung bzw. Wiederverwendung zuführen.

Eventuell enthaltene Batterien oder Akkus müssen aus dem Produkt entfernt werden und bei der entsprechenden Sammelstelle getrennt entsorgt werden.

Hinweise nach Batteriegesetz

Da wir Batterien und Akkus bzw. solche Geräte verkaufen, die Batterien und Akkus enthalten, sind wir nach dem Batteriegesetz (BattG) verpflichtet, Sie auf Folgendes hinzuweisen:

Batterien und Akkus dürfen nicht im Hausmüll entsorgt werden, sondern Sie sind zur Rückgabe gebrauchter Batterien und Akkus gesetzlich verpflichtet. Altbatterien können Schadstoffe enthalten, die bei nicht sachgemäßer Lagerung oder Entsorgung die Umwelt oder Ihre Gesundheit schädigen können. Batterien enthalten aber auch wichtige Rohstoffe wie z.B. Eisen, Zink, Mangan oder Nickel und werden wieder verwertet.

Sie können die Batterien nach Gebrauch entweder ausreichend frankiert an uns zurücksenden:

XciteRC Modellbau GmbH & Co.KG

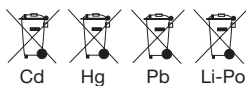
Autenbachstr. 12

D-73035 Göppingen

oder in unmittelbarer Nähe (z.B. im Handel oder in kommunalen Sammelstellen) unentgeltlich zurückgegeben. Die Abgabe in Verkaufsstellen ist dabei auf für Endnutzer für die Entsorgung übliche Mengen sowie solche Altbatterien beschränkt, die der Vertreiber als Neubatterien in seinem Sortiment führt oder geführt hat. Schadstoffhaltige Batterien sind mit einem Zeichen, eine durchgestrichene Mülltonne, und dem chemischen Symbol des schadstoffhaltigen Schwermetalls versehen.

Diese durchgekreuzte Mülltonne bedeutet, dass Sie Batterien und Akkus nicht im Hausmüll entsorgen dürfen.

Unter diesen Zeichen finden Sie zusätzlich nachstehende Symbole mit folgender Bedeutung:



- Cd = Cadmium
- Pb = Blei
- Hg = Quecksilber
- Li = Lithium

Summary

Intended Usage 17

Scope of delivery 17

Required accessories 17

Explanation of Symbols 17

Warnings and safety notes..... 17

Handling precautions for batteries or rechargeable batteries 19

Assembly of the landing skid 20

Assembly of the propeller 20

Bottom connectors..... 20

Camera mount 21

The remote control system 21

Transmitter 22

Battery charging 22

LED's and their meaning..... 23

Transmitter modes..... 24

Calibration..... 24

Flight modes..... 24

Getting started 25

Landing: 26

Transmitter calibration 26

Maintenance..... 27

Troubleshooting..... 27

Repairs, Spare Parts..... 28

Environmental Protection Notes..... 29

Notes on battery law 29

Declaration of conformity 46

Imprint

This manual is a publication of

XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG

Autenbachstrasse 12
D-73035 Göppingen
Phone: +49 7161 40 799 0
Fax: +49 7161 40 799 99
E-mail: info@xciterc.de
Web: www.XciteRC.com

All rights including translation. Reproductions of any kind, such as photocopying, microfilming or storage in electronic data processing equipment, without the written permission of the publisher. Reproduction in whole or part, is prohibited.

This manual corresponds to the technical status of the product at time of printing, changes in technology and equipment reserved. Text and illustrations of this manual, no claims can be derived.

NO LIABILITY FOR PRINTING ERROR! SUBJECT TO CHANGE!
The latest version of this manual can be found on the Internet at www.XciteRC.com

© Copyright 2014 by XciteRC-Modellbau GmbH & Co. KG

Thank you for purchasing the Quadrocopter **Rocket 400 GPS** from XciteRC. This manual contains important instructions for operating your new model. **Therefore, please read all instructions in this manual thoroughly before using the model, so that you can operate your model safely.**

All company and product names mentioned are trademarks of their respective owners. All rights reserved.

Intended Usage

The Rocket 400 GPS is an electrically driven ready to run quadcopter including motor and speed controller. The control is wireless with the included 2.4 GHz remote control.

The product is not a toy and not suitable for children under 14 years of age, by children under 14 years the maintenance and operation of the model must be supervised by an adult.

Read and observe all warnings and safety instructions in this manual and on the packaging before operating!

This manual is part of this product. It contains important information for handling this product. **Keep the manual for future reference and also it must be strictly kept and passed on the subsequent sale of the model to the buyer. Failure to follow the operating instructions and the safety instructions may invalidate the warranty.**

Scope of delivery

RTF Quadrocopter Rocket 400 GPS, partly assembled

Transmitter

LiPo battery

Mains charger

Blades

Landing gear

Manual with spare parts list

Required accessories

4 AA batteries or rechargeable batteries for the transmitter

Explanation of Symbols



WARNING: These instructions **must** be **strictly** observed by the operator! Failure to follow these instructions may interfere with the safe function. These notes are also for your own safety and that of other people!



ATTENTION: this information **must** be observed by the operator! Failure to follow these instructions can damage whatsoever, warranties power loss, etc. have resulted.



Information or advice, by which a smooth operation is ensured.

Instructions for care and maintenance to ensure a long shelf life of the product.

Warnings and safety notes

The following safety instructions must be strictly observed. For property damage, personal injury or consequential damage caused by improper use or non-observance of the safety instructions the XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG accepts no liability. In these cases, the warranty becomes void.

Move your model always with the maximum caution and responsibility, otherwise it may cause damage to

other property or even physical injury. A third party liability insurance is obligatory. If you already have a liability insurance policy, check before start-up the model, whether radio-controlled models are covered by a corresponding amount.



- The product contains small parts that can cause injury if swallowed, and must therefore be kept away from children under 3 years.
- The product is not a toy and not suitable for children under 14 years.
- The operation of radio-controlled models requires practice. In the beginning operate your new model therefore with extra caution and familiarize yourself with the response to your commands.



WARNING: The safe operation requires concentration and quick reaction. Do not operate your model if you are tired or under the influence of drugs or alcohol – **risk of accident and injury!**



- **WARNING:** The control of this model is done via radio signals, which can be influenced by the environment. This may cause a sudden loss of control of your model. The model may only be operated on a suitable and sufficiently large room without obstacles. An outdoor use is not recommended.
- Operate your model therefore only with sufficient light within line of sight, away from cars, traffic and people – **risk of accident and injury!**
- Do not operate your model during a thunder storm or near radio towers or power lines.
- Radio remote controlled models may not be operated at any public space by implication (streets, roads, squares or lakes). Before operation please ask where the operation is allowed. This also applies to private property, here the consent of the owner is required.



- **WARNING:** Keep your fingers or loose clothing or hair away from the rotating parts or the propeller / rotor unit – **risk of injury!**
- Always switch on the transmitter first, then the model. **NOTE:** during the operation of the transmitter must remain switched on!
- Never operate your model with low transmitter batteries, because this reduces the range of your model dramatically.
- If the drive battery is empty, the model first slow down until it no longer reacts properly to your commands. Stop the operation and change the drive battery or charge it again.
- Pay attention to the instructions and warnings for this and any other equipment used by you (chargers, rechargeable battery packs, etc.).



- **WARNING:** Keep packaging material, small parts, chemicals and electrical components away from children – **risk of accident and injury!**
- The model and the transmitter may be neither get humid nor wet, especially the electronic components (receiver, speed controller, servo) and, if used, lithium batteries, are not waterproof! The model may not

be used in the rain (or heavy fog), do not drive in wet grass or through puddles or snow. **WARNING:** **Fire or explosion due to moisture in lithium batteries!**

- Plastic parts (eg. fuselage or main blades) is less flexible and can break more easily at cold temperatures (below 10 ° C).
- The modification of the model is not permitted for safety and CE approval regulations, which applies in particular to the transmitter, receiver and speed controller. Maintenance or repairs using original replacement parts are excluded.
- After use, first turn off the model and then the transmitter.



- **WARNING:** remove the drive battery from the model and transmitter after use. Store the model never with built-in battery. **Fire hazard!**
- Store batteries separately on a non-combustible surface.
- The drive components (motor and speed controller) or the car battery may become hot during operation.



WARNING: Risk of burns! Let these components cool down completely after the operation (and also before each battery change)!

Operation of the model is performed solely at the risk of the operator. Only a careful and deliberate operation protects against physical injury and damage to property.

Handling precautions for batteries or rechargeable batteries:

- Keep batteries away from children! Never let batteries unattended, as they can be swallowed by children or pets!
- Use only the recommended or equivalent type of batteries / rechargeable batteries.
-  **WARNING:** Do not expose batteries / rechargeable batteries to heat or throw into fire – **fire or explosion hazard!**
-  **WARNING:** Insert batteries / rechargeable batteries with the correct polarity, no short-circuiting – **fire or explosion hazard!**
- If possible, always replace all batteries at the same time, never use new and used batteries and batteries with different charge levels simultaneously.
-  **WARNING:** Do not use defective or damaged batteries or rechargeable batteries – **fire hazard! Risk of chemical burns on contact with skin, use protective gloves!**
- **WARNING:** Do not attempt to recharge non-rechargeable batteries in a charger – **fire or explosion hazard!**
- Remove the rechargeable batteries from the device before charging.
-  **WARNING:** Charging may take place only with a suitable charger for the type of battery on a fire-proof surface and under constant adult supervision – **fire hazard!**
- Immediately remove used batteries from the devices.
-  **NOTE:** NiMH batteries must be checked at least every 3 months and, if necessary, recharged, otherwise because of the typical self-discharge they may get deep discharged and damaged! Therefore, better use so-called RTU batteries with a very low self-discharge.
-  **NOTE:** note the specified storage voltage for lithium batteries. Is a completely full or empty lithium battery time stored for a longer time, it can be damaged.

The XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG cannot monitor the proper use of the battery or batteries you use, therefore, the warranty is excluded due to incorrect charging or discharging.

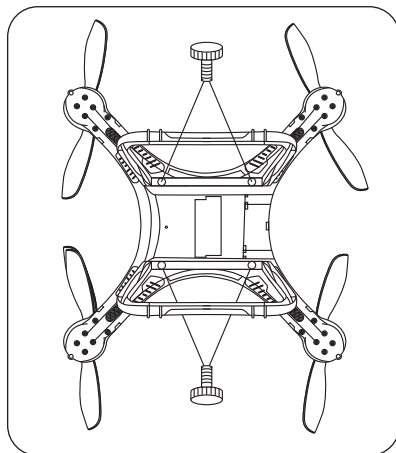
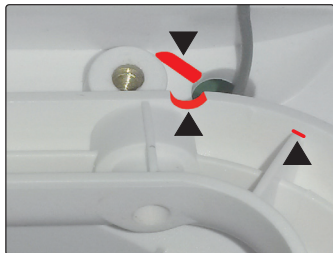
EN

Assembly of the landing skid

1. Place the landing skid on the designated positions and lock with the accompanying screws.

! WARNING: Mind the antenna, it has to be placed in the notch (see red markings) of the Quadrocopter shell and the landing skid – do not pinch - **danger of falling!**

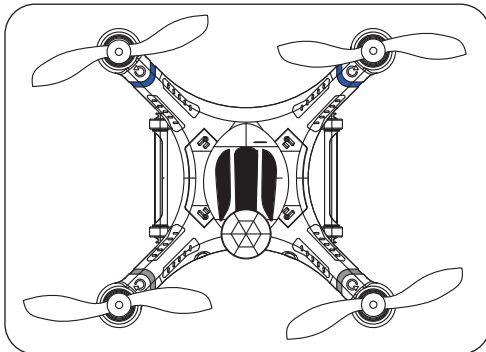
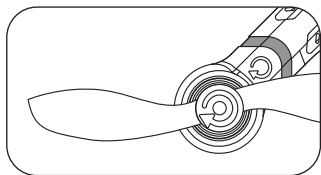
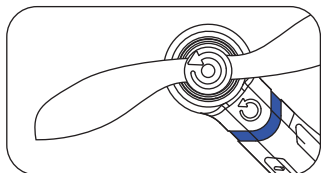
2. Fix the antenna with double-sided adhesive tape in the landing skid (see figure).



Assembly of the propeller

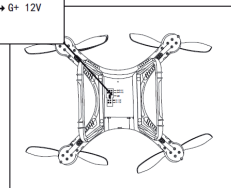
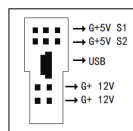
1. The arrow of the propeller has to point upwards. Mind that the running direction on the Quadrocopter pipes, and the running direction of the propeller have to be identical (see figure)
2. Fasten the propeller with the appropriate nut, silver for clockwise motors, black for counter-clockwise motors.

! WARNING: Tighten the nut firmly – **danger of falling!**

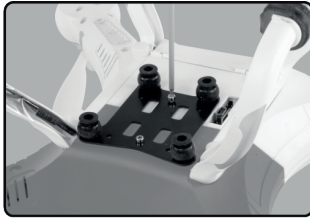


Bottom connectors

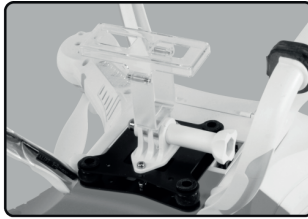
- The terminals S1 and S2 are proportional outputs, which are controlled via the rotary knob AUX1 and AUX2 on the transmitter. Here you may connect the camera # 15001119 and control the tilt.
- At the terminals G+ 12V suitable accessories (eg. gimbals) can be powered.
- The USB port is reserved for future special features.



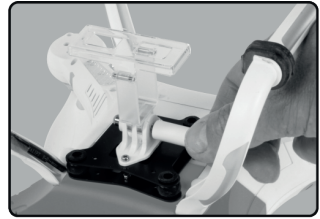
Camera mount



Fit the mount using the supplied screws.



Install the rubber isolated camera mount.



Remove the thumbscrews to release the camera frame.



Snap the frame closed around the camera.



Re-fit the frame to the rubber isolated mount.

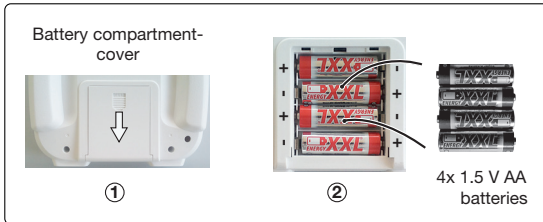


Alternatively, mount an action camera in its own hardcase.

The remote control system

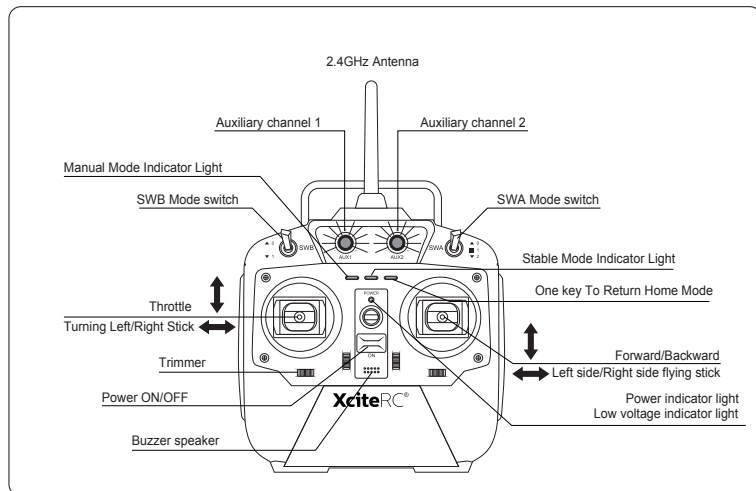
Here you get an overview of the remote control system of your XciteRC Rocket 400 GPS and its various features and settings. Before the first flight, you should absolutely have read and understood all these functions and settings.

- Do make sure that the transmitter is turned off - POWER-LED off.
- Now open the battery compartment cover on the backside of the transmitter, therefore slide the cover down (1). Insert four AA batteries into the battery compartment of the transmitter (2). Pay attention to the correct polarity!



- Close the battery compartment cover, then turn on transmitter – push ON / OFF switch.
- The red POWER LED must lit. **⚠ Attention:** if the POWER LED flashes or does not light at all, the model may not started – **crash hazard!** Change transmitter batteries immediately.
- **⚠ WARNING:** check the POWER LED also during operation. If the POWER LED starts to blink, stop operation, switch the model off and replace the transmitter batteries – **crash hazard!**
- **⚠ ATTENTION:** The maximum range of the remote control system is about 600 meters. This model is equipped with an Coming Home function and comes automatically back to the starting point after exceeding the maximum range. This works only if a sufficient GPS signal was present at the start - read the section *LEDs and their meaning*.

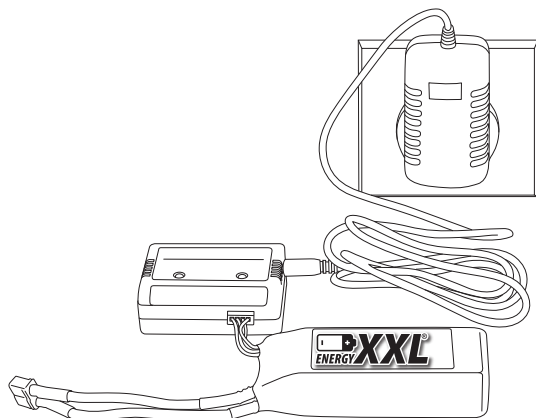
Transmitter



Battery charging

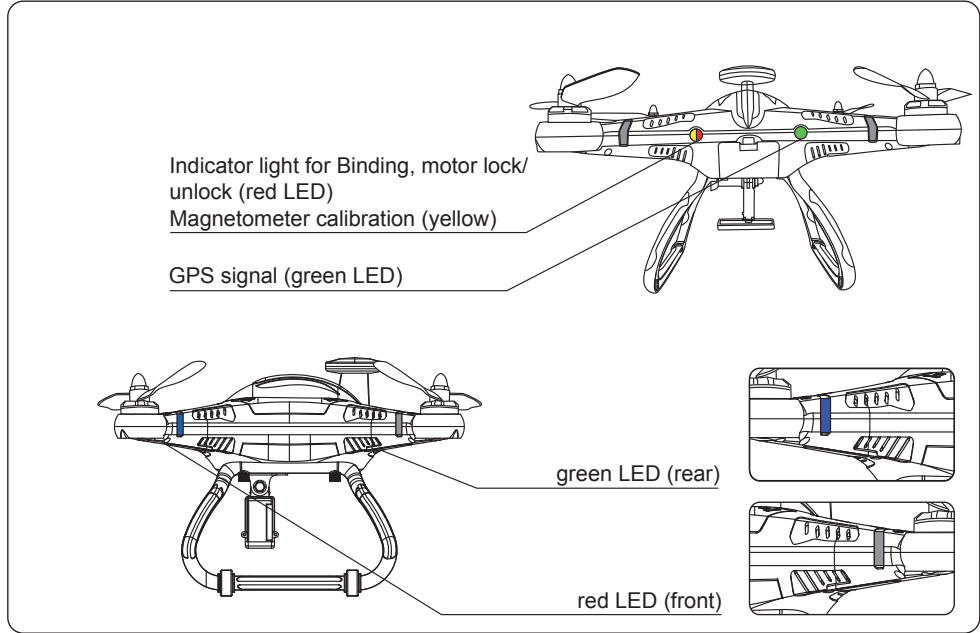
⚠ WARNING: Be sure to read all safety instructions regarding the use of rechargeable batteries. Charging may take place only with the supplied charger on a fireproof surface and under constant adult supervision - **fire or explosion hazard!**

- Connect the power supply with the charger. The green LED lights up.
- Connect the batteries balancer wire with the charger.
- **⚠ WARNING:** The balancer connector is polarized. Check the side channels. Do not use force - **fire or explosion hazard!**
- The red LED lights to indicate charging. Charging time is about 5 hours. If the battery is fully charged, the red LED goes out.
- Unplug the battery from the charger and also the power supply from the jack.
The flight time of the Quadrocopter is about 15 minutes.



LED's and their meaning

In the tailpiece there are placed two LED's to control the GPS-status (green), Magnetometer (yellow) and the calibration display (red). More of them are below the Quadrocopter pipes to display the flight attitude and the battery condition.



Tail-LED's:

red	green	yellow	Function
blinks slowly			Calibration is performed/motors locked
on			Calibration is performed/motors unlocked
	blinks		GPS-search or less than 6 satellites receivable
	on		GPS: more than 6 satellites/GPS ok
blinks		blinks	Calibration needed

WARNING: If the green LED blinks, all GPS-supported modes (Position-Hold, Altitude-Hold and Coming-Home) mustn't be used for the model receives no sufficient GPS-signal and is unable to determine its position – **danger of falling! Also without function is the Failsafe Coming-Home!**

Quadrocopter pipes-LED's:

red = front	green = tail	
on	on	Normal operation
blinks	blinks	Battery warning

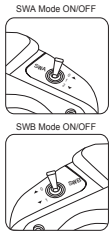
Battery warning: If the LED's do blink and simultaneously an acoustic warning signal is to be heard the model is to land instantly – **danger of falling!**

Regard: If the battery voltage drops to 10.2 – 10.4 V, the LED's will slowly start to blink. From this moment on

you have approximately 1 to 2 minutes left to fly back the model or land safely. With the battery lifetime short the blinking frequency becomes higher, meaning the LED's will blink faster– instantly land!
If the battery is empty, the motors cannot be unlocked, the model can't start. Exchange battery or recharge.

Transmitter modes

Regard: To start, the switches have to be adjusted to position „normal“

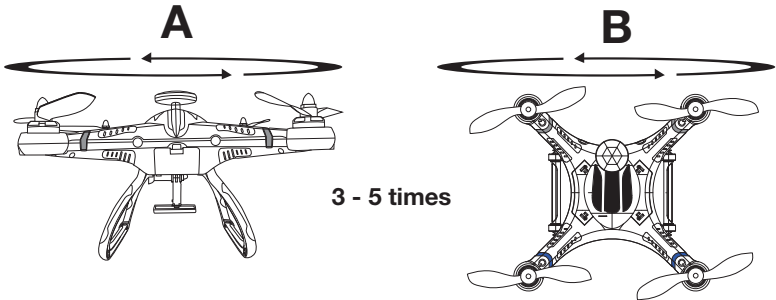


Mode	Switch SWB (left)	Switch SWA (right)	Transmitter-LED
Normal	0	0	red
Position Hold	0	1	blue
Flight Direction Locked	1	1	
Altitude Hold	1	2	
Coming Home	0	2	green

⚠ WARNING: If the green LED blinks, all GPS-supported modes (Position-Hold, Altitude-Hold and Co-coming-Home) mustn't be used for the model receives no sufficient GPS-signal and is unable to determine its position – **danger of falling! Also without function is the Failsafe Coming-Home!**

⚠ IMPORTANT: before the first flight of the integrated magnetometer needs to be calibrated.
Proceed as follows:

- Place the Quadrocopter on a level surface and turn it on. The rear LED's flash alternately fast. **⚠**
NOTE: avoid objects with large metal surfaces, eg. halls with metal cladding, so that nothing interferes the correct calibration.
- Turn both switches SWA and SWB of the transmitter in position 0 and switch on the transmitter.
- Place the Quadrocopter on a flat surface and move the switch SWA from position 0 to 2 and back again, until the left LED will begin to flash yellow. The Quadrocopter is in calibration mode.
- Now rotate the Quadrocopter on the flat area about 3-5 times in a circle (A) and observe the left, yellow LED. Once it flashes slowly, rotate the model in the vertical with the face down and turn it again 3-5 times (B). Observe again the left LED, when it flashes red, turn the Quadrocopter again on a level surface and turn it off. The magnetometer is now calibrated ready.
- ⚠ NOTE:** if the left LED's flashing the next you switch alternately (red and yellow), the calibration has failed and must be repeated.



Flight modes

Normal: Normal flight without GPS or altimeter control. If the mode is active the transmitter's red LED is on.

Position Hold: Fly to the favoured spot in a stable position and make sure the switches are adjusted cor-

rectly, then move the throttle lever to center position. The model remains in its position and automatically performs correcting maneuvers. **Regard:** Depending on wind speed the model may need more or less room for corrections. Only use this function if enough space is available – don't fly too close to obstacles like trees or exterior walls – **danger of collision!**

Regard: You can overcome this position by hand through strong throttle inputs.

If the mode is active, the blue LED of the transmitter is on, furthermore an acoustic beep signal is to be heard.

Coming Home: Adjust the model's nose towards the starting point and the switches into correct position to activate the mode. If the model flies higher than 15 meters it will directly fly to the starting point at the current height. If it flies lower, it will ascend to a 15 m height first for reasons of security, then fly back. Arrived over the starting position (resp. the position in which the motors were unlocked) the model will pause at this height a few seconds and slowly begins to descend.

Regard: Bring the model to a stable hovering and the nose in the direction of the starting position, before you activate the mode. Once landed the motors will be automatically locked (see paragraph Operation). To start again, set switch SWA to 0 and unlock motors.



WARNING: If the battery warning is active (Quadrocopter pipes LED's blink), try to land as quickly as possible and don't try to bring back the model via the Coming-Home function – **danger of falling!**

If the mode is active, the green LED of the transmitter is on, furthermore an acoustic beep signal is to be heard.

Flight Direction Lock: This mode saves the current „forward direction“. This means whatever direction the model's nose is pointing to, after the activation the edge which showed forward during flight is front. For activation make sure the switches are in correct position.

Regard: This mode is in need of getting used to for beginners, therefore more suited for experienced model pilots. The Coming Home mode also works with activated Flight Direction Lock.

Altitude Hold: Let the model fly to the favoured height in a stable position and adjust the switches to the correct position. Then move the throttle lever to center position. This height is now automatically kept. The rest of the control functions remain as usual. **Regard:** Depending on wind speed the model may need more or less room for corrections. Only use this function if enough height is available – so don't activate too close to the ground – danger of falling!

Regard: You can overcome this position by hand through strong throttle inputs.

If the mode is active, the green LED of the transmitter is on, furthermore an acoustic beep signal is to be heard.

Failsafe Coming Home: If no transmitter signal can be received (z.B. model out of reach, obstacles or empty transmitter battery), the Failsafe Coming Home is automatically activated. The model returns to the starting position (resp. the position in which the motors were unlocked).

If you want to cancel the Failsafe Coming Home (for example the model is within sight again and therefore controllable), bring the switches each to position:

SWA on position 0: to 1 and back again.

SWA on 1 or 2: to 0 and then 1 and again 0



WARNING: if the GPS supported modes (position hold, altitude hold and Coming Home resp. Failsafe Coming Home) do not react during the flight, the model does not receive a sufficient GPS signal and can not determine its position. Go in this case immediately switch to manual mode to recover the flight control – **danger of falling!**

Getting started

Before you begin please check:



- WARNING:** Only start with a sufficiently full transmitter batteries (rechargeable batteries) and fully charged drive battery – **crash hazard!**

- Check all parts for damage and dirt. Replace any damaged parts and clean the model, because dirt increases the weight and therefore can degrade the flying qualities.

1. Put battery into battery compartment and plug in. Place the Quadrocopter on an even surface and don't move it anymore until the start. The red and green tail-LED of the model will blink alternately fast.
2. As soon as the two LED's slowly blink, you can close the battery compartment.
3. Now turn on the transmitter. Regard: Switch SWA and SWB in position 0, throttle lever to the lowest position = no throttle. The binding is finished as soon as the transmitter's beep-sound stops. **Note:** Perform steps 1-3 also if you need to re-bind the Quadrocopter to the transmitter, for example, after a transmitter change.
4. GPS: Wait approximately 2 minutes, until the green LED on the model is permanently on.



WARNING: If the green LED blinks during start, all GPS-supported modes (Position-Hold, Altitude-Hold and Coming-Home) mustn't be used for the model receives no sufficient GPS-signal and is unable to determine its position – **danger of falling! Also without function is the Failsafe Coming-Home!**

5. **Unlock motors:** Move the throttle lever to the lowest right position and wait until the red LED of the model stops blinking. You can now start your model.
6. **Lock motors:** Move the throttle lever to the lowest left position and wait until the red LED blinks. If you now open the throttle the motors won't start. For reasons of security always use this mode if you are not flying.
7. **Calibration:** In rare cases it can happen that the Quadrocopter flies unstable barely holding its position, then it has to be re-calibrated. The procedure is as follows:
 - a. Lock motors: Move the throttle lever to the lowest left position and wait until the red LED on the model blinks.
 - b. Now move the throttle lever to the lowest right position and wait until the red LED won't blink anymore, then start. Hold the model in the air for approximately 20 seconds and land again. Lock the motors (throttle lever lower left), the calibration is completed.



Motor unlock



Motor lock

Landing:

- Carefully push the left throttle lever rearward. Try to land „smooth“ without damaging the Quadrocopter.
- Switch of the Quadrocopter and then the transmitter.

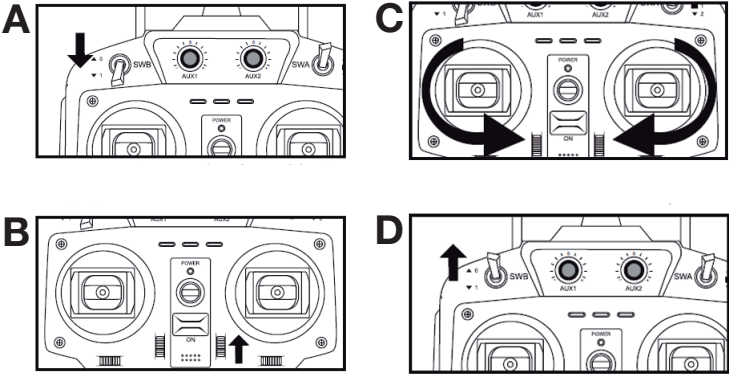


WARNING: the motor of the XciteRC Rocket 400 GPS may get very hot during operation. Allow to cool down minimum 20 minutes before the next start to avoid damage. **Fire hazard!**

Transmitter calibration

The transmitter of the Rocket 400 GPS is calibrated at the factory. However, should a recalibration be required (eg. if the Quadrocopter rolls to one side more sensitive than to the other), this can be done anytime.

1. To do this, bring both switches SWA and SWB, as well as the AUX1 and AUX2 dial to the 0 position, the trim lever must also be brought into neutral position. To do this, move the trim levers in the middle until you hear a long beep. This indicates that the neutral position is reached.
2. Set the switch SWB in position 1 (A) and the throttle stick to the middle position. Now press the horizontal trim lever on the right side up and turn on the transmitter (B). All three Mode LED's lights up. Move both sticks in circular motions to the full scale (C). Make about two complete circles, then move both sticks back to neutral position. After that move both AUX knobs twice from minimum to full scale, and finally back to position 0.
3. To complete the calibration switch SWB back in position 0 (D). The transmitter confirms the successful calibration with a beep.



Maintenance

To have fun with your model over a long period, occasional service work is required to get your model in good condition and to minimize wear.

- Remove dirt or dust depending with compressed air or a soft brush after each use. For stubborn dirt, a harder brush or a toothbrush can be used.
- To clean the body/fuselage no chemical cleaners such as thinners may used, as this damage the plastic of the body/fuselage. Normally a piece of soft cloth is ok, stubborn dirt can be removed with washing-up liquid.
- Check the tightness of all screws and tighten if necessary.
- Also check all connections, cables and power battery / rechargeable battery for damage.
-  **WARNING:** Damaged batteries or rechargeable batteries must not be used again and must be disposed of immediately – **fire hazard!** Please note the disposal notes at the end of this manual.
- Check the model for worn, broken or jammed parts and gears and repair if necessary.
-  **WARNING:** remove the batteries / rechargeable batteries of the transmitter and model when not in use – **fire hazard!**

Troubleshooting

Problem	Solution
Model flies circles in Hold mode	GPS signal poor, look for another place and try again
	GPS signal poor, fly. 3-5 minutes in normal mode and check the green GPS-LED. If it is still on check Position Hold once more
Motors won't start	Switch SWA not in position 0
	Battery voltage low, recharge or exchange battery
Model doesn't take off	Check the assembly of the propellers – rotational direction
Modell lands in Coming Home mode far away from the starting position	GPS signal poor, look for another place and try again
Model has no stable hover flight	Re-calibrate model (see paragraph Operation, point 7)

Repairs, Spare Parts

Normal wear and defective parts that result from an accident, are excluded from the guarantee. These include in particular:

For car models: bald tires, worn parts and drive gears, or bent / broken suspension, chassis or bodywork

For ship models: damaged or broken propellers, torn superstructure

For airplanes: damage due to improper transportation or crash

If you find a part that is defective in material or workmanship right after opening the package, return - before you used it - to your dealer or directly to us and we will send you a replacement.

For the Rocket 400 GPS some parts are available as spares. If a part is defective or worn, you can identify it with the help of the exploded view.

In case of problems or questions, please contact your dealer or:

XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG - Service, Autenbachstrasse 12, D-73035 Göppingen, Phone +49 7161 40 799 50

Email: service@xciterc.de

Spare parts for the XciteRC Rocket 400 GPS you may order in your local hobby shop or online at <http://www.XciteRC.com/>



Environmental Protection Notes

The symbol of the crossed out dust bin on the product or packaging indicates that this product must be disposed of separately from normal household waste. In order to avoid harmful effects on the environment and human health in the disposal of electrical and electronic equipment and the re-use or recycling are possible. You have the opportunity to submit electrical and electronic equipment free of charge at an appropriate collecting point in your area. Please check with your city or town across the available depot. You also have the option to return old electrical and electronic equipment which has been purchased from us. We will then perform a proper recycling or reuse. Possibly contained batteries must be removed from the product and disposed of at the appropriate collecting point.

Notes on battery law:

According to the German Battery Act (BattG) the one who sells batteries (and accumulators etc.) or devices containing batteries, we are obliged to draw your attention to the following:

Batteries and rechargeable batteries should not be disposed of with household waste but you are legally obliged to return used batteries. Batteries can contain contaminants that could harm the environment or your health if improperly stored or disposed of. Batteries also contain important raw materials such as iron, zinc, manganese or nickel and can be recycled.

You can send us back the batteries after use either sufficient postage:

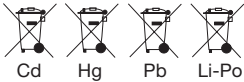
XciteRC Modellbau GmbH & Co.KG
Autenbachstr. 12
D-73035 Göppingen

returned free of charge or in close proximity (eg in trade or municipal collection). The levy is limited to points of sale to end-users for the disposal of such waste batteries and customary amounts, which the distributor as new batteries in his range or has done.

Batteries containing pollutants are marked with a sign, a crossed-out rubbish bin, and the chemical symbol of the pollutant-heavy metal.

This crossed-out bin means that you must not dispose of batteries with household waste.

Among these characters, see also the following symbols have the following meanings:



- Cd = cadmium
- Pb = plumbium
- Hg = mercury
- Li = lithium

Sommaire

Utilisation destinée.....31

Contenu de la livraison31

Accessoires Indispensables.....31

Légende des symboles de danger31

CONSIGNES DE SECURITE.....32

Consignes de sécurité pour l'utilisation des piles ou accumulateurs:.....33

Montage des patins d'atterrissage.....34

Branchements sur le dessous de l'appareil.....34

Montage du support de l'appareil35

La télécommande.....35

Télécommande (Emetteur).....36

Chargez l'accu :36

LEDs et signification37

Mode émetteur38

Calibrage38

Mode de vol39

Départ et voler40

Calibrage de l'émetteur40

Entretien41

Problèmes pouvant survenir41

Réparations, Pièces détachées.....41

Consignes pour la protection de l'environnement.....43

Informations relatives à la loi de recyclage des piles43

Déclaration de conformité.....46

Mentions légales

Cette notice d'emploi est une publication de la

XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG

Autenbachstr. 12
D-73035 Göppingen
Phone: +49 7161 40 799 0
Fax: +49 7161 40 799 99
E-Mail: info@xciterc.de
Web: www.XciteRC.com

Tous droits réservés, traduction incluse. Toute reproduction p.ex. photocopie , microfiche ou enregistrement informatique doivent être autorisées par écrit par l'éditeur. La réimpression, aussi par extraits est interdite.

Cette notice d'emploi répond au stand technique du produit au moment de la mise à l'impression. Toute modification de la technique et de l'équipement est réservée. Aucun droit ne peut être réclamé des données et figures de cette notice d'emploi.

NOUS DECLINONS TOUTE RESPONSABILITE EN CAS D ERREUR D' IMPRESSION! NOUS NOUS RESERVONS LE DROIT DE MODIFICATION!

Veuillez trouver la dernière version de cette notice d'emploi dans l'internet sous www.XciteRC.com

© Copyright 2014 by XciteRC-Modellbau GmbH & Co. KG

Nous vous remercions pour votre achat d'un hélicoptère Rocket 400 GPS de XciteRC. La notice d'emploi livrée contient des consignes importantes pour l'utilisation de votre nouveau modèle.

Pour une utilisation sans danger lisez toutes les consignes de cette notice avant de mettre votre modèle en marche.

Tous noms de société et désignations de produits sont marques des porteurs respectifs. Tous droits réservés.

Utilisation destinée

Le Rocket 400 GPS est un quadricoptère électrique entièrement monté, avec moteur et variateur. La radiocommande en 2.4 GHz est également fournie. Ce produit n'est pas un jouet et n'est pas approprié aux enfants de moins de 14 ans. L'utilisation ou la manipulation par des enfants de moins de 14 ans ne doit se faire que sous surveillance d'un adulte.

Lisez et respectez toutes les consignes de sécurité et avertissements contenus dans ce mode d'emploi et ceux qui figurent sur l'emballage avant de mettre en marche votre modèle!

Ce mode d'emploi fait partie intégrante du produit. Il contient des consignes importantes pour l'usage du produit. **Conservez le pour votre lecture mais aussi remettez cette documentation à tierce personne si vous décidez de prêter ou vendre le Rocket 400 GPS. Notre garantie ne couvrira aucun dégât ou mauvais fonctionnement en cas de non-respect du mode d'emploi et des consignes de sécurité.**

Contenu de la livraison

RTF-XciteRC Rocket 400 GPS, partiellement monté

Emetteur

Accu de propulsion LiPo

Chargeur secteur

Hélices

Patins d'atterrissage

Mode d'emploi avec liste des pièces de rechange

Accessoires Indispensables

4 piles ou accumulateurs format AA pour l'émetteur

Légende des symboles de danger



DANGER: Ces indications doivent être respectées impérativement par l'utilisateur! L'inobservation de ces indications peut entraîner un mauvais fonctionnement du hélicoptère. Ces indications sont également utiles pour votre propre sécurité et pour celle des autres personnes!



Indications ou conseils pour un fonctionnement optimal.



Instructions pour la maintenance et l'entretien afin d'assurer une durée de vie maximum du produit.

CONSIGNES DE SECURITE

Ces indications doivent être respectées impérativement. La XciteRC Modellbau GmbH&Co. KG décline toute responsabilité en cas de dommages aux personnes et/ou à autre matériel suite à une utilisation non conforme ou suite au non-respect des consignes de sécurité. Dans ces cas, la garantie ne s'applique pas. Utilisez le modèle toujours avec grande attention et responsabilité pour éviter tout dommage aux personnes ou/et autre matériel. Nous recommandons également de souscrire une assurance de responsabilité civile. Si vous avez déjà une assurance de responsabilité civile, informez- vous soigneusement si votre contrat vous couvre pour l'utilisation de cet appareil.



- Attention, ce produit contient des petites pièces mobiles qui peuvent être avalées et qui sont donc dangereuses pour la santé. Ne jamais laisser l'appareil à la portée des enfants de moins de 3 ans.
- Ce produit n'est pas un jouet et n'est pas approprié aux enfants de moins de 14 ans
- La manipulation d'un modèle radiocommandé demande de la pratique et de l'expérience. Au début, faites voler votre nouveau modèle avec beaucoup de prudence et familiarisez- vous d'abord avec les réactions de la boîte de commande.



- **DANGER:** une manipulation contrôlée et sécurisée exige concentration et réactivité. Ne faites pas voler le modèle si vous êtes fatigué ou si vous êtes sous l'influence de l'alcool ou de médicaments. – **Danger d'accident et de blessure !**



- **DANGER:** La commande de ce modèle s'effectue par signaux radioélectriques qui peuvent être influencés par l'environnement. Eventuellement, vous pourriez perdre le contrôle de votre modèle. Vous ne pouvez voler avec ce modèle que dans une salle appropriée suffisamment grande dépourvue de tout obstacle. Ne faites voler votre modèle que si vous avez une visibilité suffisante permettant un contact visuel direct et en espace libre, à l'écart des voitures, trafic et personnes- **Danger d'accident et de blessure !**
- Ne faites pas voler votre modèle pendant un orage ou à proximité de mâts d'émission ou de lignes haute tension.
- L'utilisation d'appareils radiocommandés n'est pas permise dans tous les lieux publics (rues, chemins, places ou lacs). Renseignez-vous préalablement si leur usage est permis. Ceci est également valable pour les lieux privés, l'autorisation du propriétaire du lieu est indispensable.



- **DANGER:** ne naviguez que sur des plans d'eau dans lesquels il n'y a pas de baigneurs, ni d'animaux – **Risque de blessures!**



- **DANGER:** Faites attention que vos doigts, vos cheveux et vos vêtements ne rentrent pas dans le champ des parties rotatives et des hélices. – **Danger de blessure !**
- Pour la mise en marche, actionnez toujours d'abord l'émetteur puis dans un deuxième temps l'appareil.



- **ATTENTION:** L'émetteur doit toujours rester allumé pendant l'utilisation!
- Ne faites jamais voler votre modèle avec des accumulateurs faibles car la portée sera extrêmement diminuée.
- Quand l'accumulateur faiblit, alors le modèle ralentit dans un premier temps, ensuite les manettes de contrôle ne réagissent plus correctement. Il est impératif de stopper l'utilisation pour recharger les accumulateurs.
- Respectez soigneusement les consignes et les avertissements contenus dans ce mode d'emploi du Rocket 400 GPS, ainsi que ceux de tous les accessoires que vous utiliserez en accompagnement de celui-ci (chargeurs, accumulateurs rechargeables etc.).
- **DANGER:** Tenez à l'écart des enfants toutes les parties d'emballages, toutes les petites pièces, les matériaux chimiques et électriques – **Danger d'accident et de blessure !**
- Le modèle et l'émetteur ne doivent être ni mouillés ni tenus dans un endroit humide car les pièces électroniques (récepteur, variateur et servo) et les accumulateurs Lithium ne sont pas étanches. Ne faites jamais voler le modèle par temps de pluie ou de brouillard dense, ne le faites pas rouler sur l'herbe humide et ne le faites pas traverser les flaques ou la neige.

-  **DANGER: Danger d'incendie et d'explosion par intrusion d'humidité dans les accumulateurs LiPo!**
 - Les parties en matière plastique (par exemple les suspensions et les pièces du fuselage) perdent de la flexibilité à basses températures (moins de 10°C) et peuvent se rompre plus facilement.
 - Aucune modification ni aucune réadaptation du modèle ne sont permises par motif de sécurité et d'agrément CE. Ceci est valable, en particulier, pour l'émetteur, le récepteur et le variateur, à exception des travaux d'entretien ou de réparation avec des pièces détachées d'origine.
 - Les roues dentées dans les servos sont usinées avec grande précision et sont très petites. La marge de tolérance est minime. Ne tournez jamais les servos avec la main - ils pourraient être sérieusement détruits.
 - Après l'usage, éteignez en premier le modèle, puis l'émetteur.
 -  **DANGER: Enlevez les accus du modèle et de l'émetteur. Ne stockez jamais le modèle sans avoir retiré les accumulateurs. Danger d'incendie !**
 - Stockez les accumulateurs à part et sur un support incombustible.
- La mise en route et l'utilisation du modèle se font sous l'entière et totale responsabilité de l'utilisateur. Seule une utilisation responsable et prudente vous protégera d'éventuelles blessures et dégâts matériels.

Consignes de sécurité pour l'utilisation des piles ou accumulateurs:

- Les piles et accumulateurs doivent être tenus à l'écart des enfants! Ne laissez jamais les piles et les accumulateurs à portée sans surveillance, ils pourraient être avalés par des enfants ou des animaux domestiques !
- N'utilisez que des piles/accumulateurs homologués pour ce modèle ou des piles/accumulateurs étant de qualité similaire.
-  **DANGER: N'exposez pas les piles/accumulateurs à une source de chaleur. Ne les jetez jamais au feu. Danger de brûlure et d'explosion!**
-  **DANGER: Respectez la polarité des différents éléments en les montant dans l'appareil, ne court-circuitez pas les branchements. Danger de brûlure et d'explosion!**
- Si possible échanger toutes les piles en même temps. Ne jamais mélanger des piles neuves avec de piles déjà usées et ne pas utiliser en même temps des accumulateurs ayant des charges différentes.
-  **DANGER: N'utilisez pas de piles ou accus défectueux. – Danger de brûlure! Danger d'irritation au contact avec la peau, protégez votre peau avec des gants!**
-  **DANGER: n'essayez jamais de recharger des piles non rechargeables. – Danger de brûlure ou d'explosion!**
- Pour recharger les accumulateurs, ôtez-les au préalable du modèle.
- Pour recharger les accumulateurs, seule l'utilisation d'un chargeur homologué est autorisée. Le processus de rechargement ne doit se faire que sur une surface non inflammable et sous la surveillance permanente d'un adulte. – Danger de brûlure!
- Ne laissez jamais des piles usées dans le modèle. Retirez les piles usées immédiatement.
-  **PRECAUTION: les accumulateurs NiMH doivent être vérifiés au plus tard tous les trois mois. Les accumulateurs ont la particularité de se décharger automatiquement pendant leur repos. Donc, pour éviter leur déchargement complet qui entraînerait leur destruction, il faut les recharger régulièrement si nécessaire. Utilisez de préférence des accus RTU. Ceux-ci retiennent mieux leur charge.**
-  **PRECAUTION: Vérifiez la capacité de stockage de vos accumulateurs en Lithium. En règle générale, un accumulateur, stocké trop longtemps avec une charge trop forte ou avec une charge trop basse, sera endommagé.**

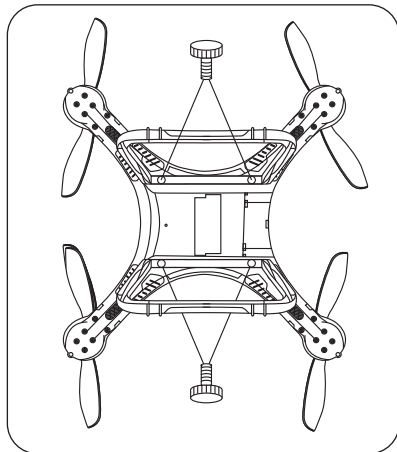
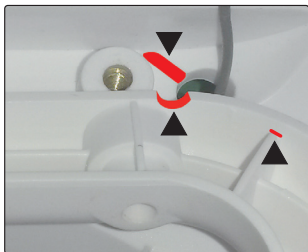
La société XciteRC Modelbau GmbH & Co.KG ne peut pas contrôler la manipulation des accus faite par l'utilisateur et de ce fait, ne peut pas être tenue responsable d'une mauvaise opération de chargement ou déchargement.

Montage des patins d'atterrissage

1. Montez les patins dans l'emplacement prévu et fixez-les avec les vis jointes.

! DANGER: Attention à l'antenne, il faut qu'elle repose dans le logement du patin et fuselage (marquage rouge), ne pas la coincer - **risque de crash!**

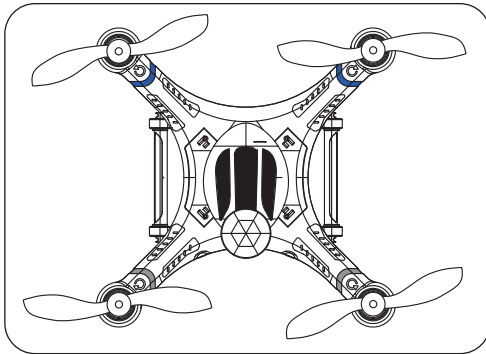
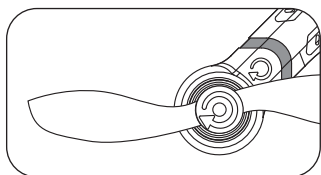
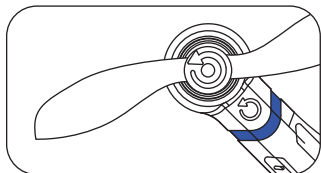
2. Fixez l'antenne dans son logement avec du ruban adhésif double face (voir croquis ci-contre).



Montage des hélices

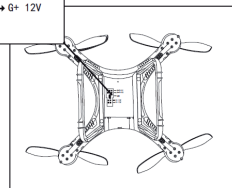
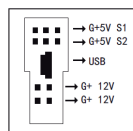
1. La flèche de direction de l'hélice doit indiquer vers le haut. Attention au sens de rotation marqué sur la poutre support du moteur, le sens de rotation de l'hélice doit être le même (voir croquis).
2. Fixez les hélices avec les écrous correspondants, argentés pour les moteurs tournant dans le sens horaire, noirs pour les moteurs tournant en sens inverse (anti-horaire).

! DANGER: Serrez correctement les écrous – **Risque de Crash!**



Branchements sur le dessous de l'appareil

- Les fiches S1 et S2 sont des sorties proportionnelles commandées par les boutons AUX1 et AUX2 de l'émetteur.
- Par les sorties G+12V, on peut alimenter des accessoires 12 V adaptés (par ex. Gimbals).
- Le port USB est réservé à des fonctions auxiliaires ultérieures.



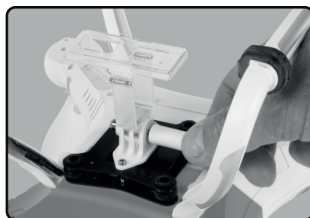
Montage du support de l'appareil



Fixer la plaque support avec les vis fournies.



Fixer la deuxième plaque, avec le support de l'appareil monté, sur les silent-blocs caoutchouc.



Retirer maintenant la vis à oreilles du support de l'appareil.



Monter l'appareil sur son support et rabattre les cotés.



Fixer le support de l'appareil avec la vis à oreilles.

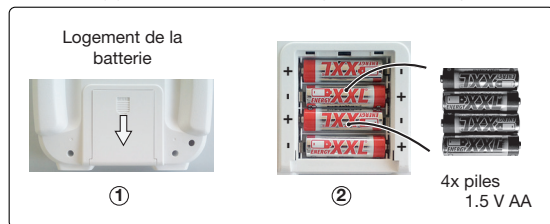


L'appareil peut également être fixé avec son propre support.

La télécommande

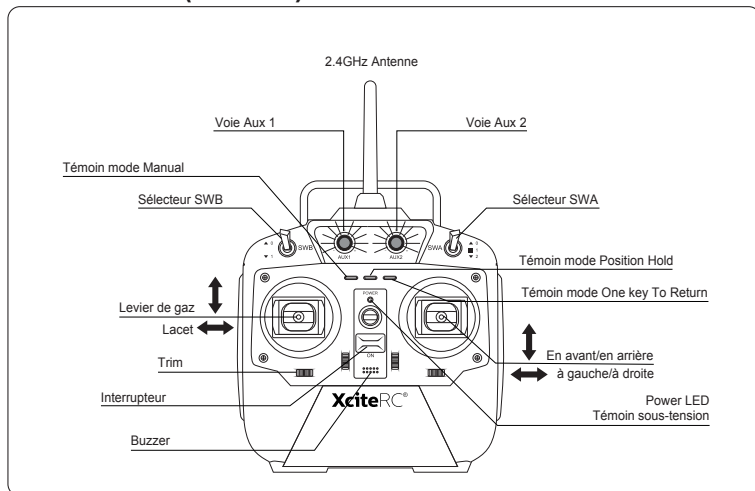
Ci-dessous, vous trouvez une vue d'ensemble des fonctions et des réglages de la télécommande. Vous devez absolument lire attentivement ces instructions avant d'effectuer le premier vol.

- Assurez-vous que l'émetteur est bien éteint. La LED POWER doit être éteinte.
- Ouvrez maintenant le couvercle du logement accu, au dos de l'émetteur. Pour cela, dévissez les vis et faites glisser le couvercle vers le bas (1). Mettez les quatre piles AA (ou accus) dans le logement de l'émetteur (2). Assurez-vous de ne pas inverser la polarité!



- Fermez le cache des accumulateur et allumez l'émetteur. – Basculer l'interrupteur ON/OFF.
- La LED POWER doit être constant. **⚠ DANGER:** Si la LED POWER clignote ou si elle ne s'allume pas du tout, le modèle ne doit pas être mis en l'air – **Risque de Crash!** Remplacez immédiatement les piles de l'émetteur.
- Faites toujours attention au témoin durant chaque utilisation. S'ils se déclenchent, il faut immédiatement faire atterrir l'avion et changer les piles ou recharger les accumulateurs.
- **⚠ ATTENTION:** La portée maximale de la radiocommande est de 600 m. Le modèle est équipé d'une fonction automatique Coming-Home, qui lui permet de rejoindre, de manière autonome, son point de départ, dès que la limite de portée est dépassée. Mais cela ne peut fonctionner correctement que lorsque, au moment du décollage, un signal GPS suffisant est disponible – à ce sujet, consultez le paragraphe *LEDs et signification*.

Télécommande (Emetteur)



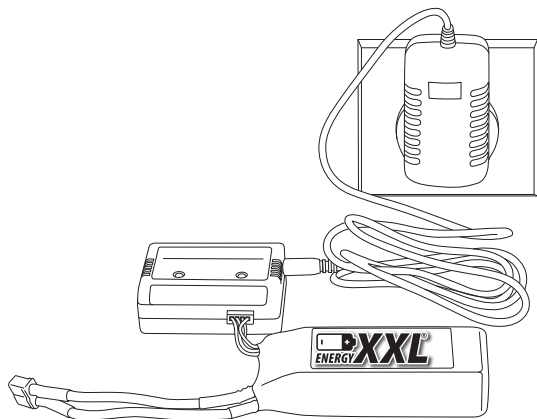
Chargez l'accu :

Avant de manipuler les accus rechargeables, lisez attentivement les consignes de prudence et de sécurité.

⚠ DANGER: La charge ne peut se faire qu'avec le chargeur fourni avec le modèle, sur une surface non inflammable et sous la surveillance permanente d'une personne adulte – **Risques d'incendie et d'explosion!**

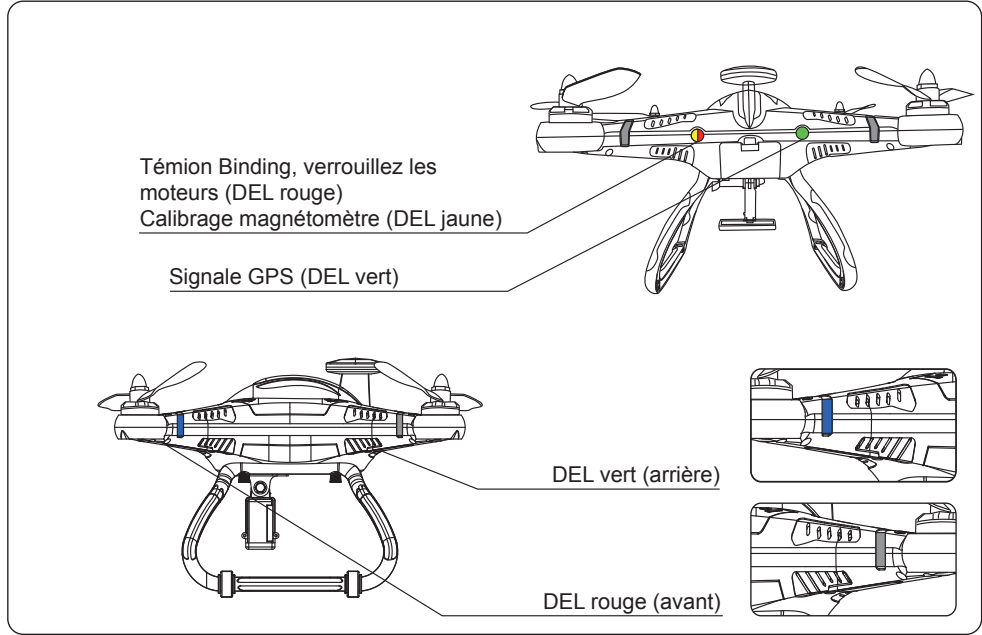
- Connectez le chargeur avec l'alimentation électrique. La LED verte du chargeur est allumée.
- Branchez le cordon Balancer de l'accu sur le chargeur.
- **⚠ DANGER:** L'accu est équipé d'un détrompeur. Il s'agit des petites arêtes latérales. Ne les montez pas en force – **Risque d'incendie et d'explosion!**
- La LED rouge allumée indique que la charge est en cours. La durée de charge est d'environ 5 heures. Dès que l'accu est plein, la LED rouge se coupe à nouveau.
- Débranchez l'accu et le cordon USB.

Le temps de vol de Rocket 400 GPS est d'environ 15 minutes.



LEDs et signification

A l'arrière, il y a trois LEDs de contrôle, GPS (verte), Magnétomètre (jaune), et une pour le Calibrage (rouge). Par ailleurs d'autres sont encore fixées sous la poutre support du moteur pour afficher l'assiette et l'état de charge de l'accu.



LEDs arrières:

rouge	vert	jaune	Fonction
clign. lent			Calibrage en cours / moteurs sécurisés
allumée			Calibrage en cours / moteurs non sécurisés
	clignote		Recherche signal GPS ou réception de moins de 6 satellites
	allumée		Signal GPS: plus de 6 satellites / GPS ok
clignote		clignote	Nécessité de faire un calibrage

DANGER: Si la LED verte clignote, vous ne pouvez pas vous servir des modes gérés par le GPS (Position Hold, Altitude Hold et Coming Home) étant donné que le modèle ne capte pas de signal GPS correct pour déterminer sa position - **Risque de Crash! Il en est de même pour la fonction Failsafe Coming Home qui ne sera pas fonctionnelle, dans ce cas !**

LEDs situées sous les poutres:

rouge = avant	vert = arrière	
allumé	allumée	Fonctionnement normal
clignote	clignote	Alarme accu

Alarme Accu: Si les LEDs clignotent et que simultanément un signal sonore de mise en garde se déclenche,

il faut poser immédiatement le modèle - **Risque de Crash!**

Attention: si la tension de l'accu chute en-dessous de 10.2 – 10.4 V, les LEDs se mettent à clignoter à un rythme lent. Dans ce cas, il vous restera env. 1 à 2 minutes pour revenir et poser le modèle en toute sécurité. Au fur et à mesure de la décharge de l'accu, la fréquence de clignotement ira en s'accroissant, cela signifie que si les LEDs se mettent à clignoter à fréquence rapide, il faudra poser immédiatement le modèle! Si la charge de l'accu est trop faible, vous ne pourrez plus démarrer les moteurs, le modèle ne pourra plus décoller. Dans ce cas, remplacez l'accu ou rechargez-le.

Mode émetteur

A noter: Au décollage, les interrupteurs doivent être en position „normal“

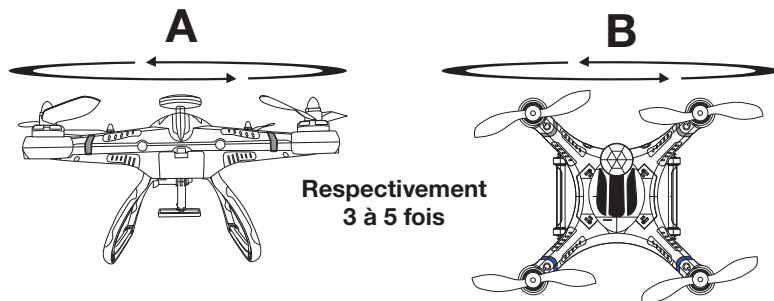


Mode	Inter. SWB (gauche)	Inter. SWA (droite)	LED émetteur
Normal	0	0	rouge
Position Hold	0	1	bleue
Flight Direction Locked	1	1	
Altitude Hold	1	2	
Coming Home	0	2	verte

! DANGER: Si la LED verte clignote, vous ne pouvez pas vous servir des modes gérés par le GPS (Position Hold, et Coming Home) étant donné que le modèle ne capte pas de signal GPS correct pour déterminer sa position - **Risque de Crash! Il en est de même pour la fonction Failsafe Coming Home qui ne sera pas fonctionnelle, dans ce cas !**

! IMPORTANT: avant le premier vol, il faut d'abord calibrer le magnétomètre intégré. Procédez de la manière suivante:

- Posez le quadcoptère sur une surface plane et allumez-le. Les LEDs à l'arrière se mettent alors à clignoter rapidement, alternativement. **! ATTENTION:** Pour ne pas influencer le calibrage, évitez les endroits avec de grandes surfaces métalliques, par ex. des halls avec revêtement métallique.
- Mettez les interrupteurs SWA et SWB de l'émetteur en position 0. Allumez maintenant l'émetteur.
- Placez le quadcoptère sur une surface plane et basculez l'interrupteur SWA de la position 0 en position 2, puis revenez en position 0, et ce, jusqu'à ce que la LED gauche clignote en jaune. Le quadcoptère se trouve maintenant en mode calibrage.
- Tournez-le maintenant 3 à 5 fois sur lui-même (croquis A) en surveillant la LED jaune gauche. Dès que le clignotement ralentit, tournez le modèle autour de son axe vertical, l'avant vers le bas et faites-le pivoter sur lui-même 3 à 5 fois (croquis B). Continuez à observer la LED gauche et dès qu'elle se met à clignoter au rouge, reposez le quadcoptère de nouveau sur la surface plane et coupez-le. Le magnétomètre est maintenant calibré.
- **! ATTENTION:** Si vous allumez le modèle la prochaine fois, et que les deux LEDs de gauche (rouge et jaune) clignotent, la calibration a échoué et devra être reprise.



Mode de vol

Normal: Vol normal sans GPS ou sans contrôle de l'altitude. Si ce mode est activé, la LED rouge de l'émetteur est allumée.

Position Hold: Allez à l'endroit souhaité dans une position stable et mettez l'interrupteur dans la position correcte, puis mettez le manche de commande des gaz au milieu. Le modèle maintiendra sa position actuelle et effectuera automatiquement les corrections de vol nécessaires. **A noter:** Selon la force du vent, le modèle aura besoin de plus ou moins de place jusqu'à ce qu'il se stabilise. N'utilisez cette fonction que si l'espace aérien disponible est suffisamment grand – c'est à dire pas trop près d'obstacles, tels que des arbres ou des habitations – **Risque de collision!**

A noter: par des ordres de commande avec des débattements importants, vous pouvez „écraser“ cette fonction et reprendre manuellement le contrôle du modèle.

Si ce mode est activé, la LED bleue de l'émetteur reste allumée, de plus un Bip sonore retentit.

Coming Home: Pour activer ce mode, placez le nez du modèle en direction du point de décollage puis mettez les interrupteurs dans la position correcte. Si le modèle évolue à une altitude de plus de 15 m, il rejoindra directement son point de décollage. S'il est plus bas, il remontera, pour des raisons de sécurité, à 15 m avant de rejoindre son point de décollage. Au dessus du point de décollage (position dans laquelle les moteurs ont été démarrés, le modèle maintiendra durant quelques secondes son altitude, avant d'entamer une lente descente.

A noter: avant d'activer ce mode, placez le modèle dans une position stationnaire stable, avec le nez du modèle en direction du point de décollage. Dès que le modèle est posé, les moteurs se coupent automatiquement (Voir paragraphe Utilisation). Pour re décoller, mettez l'interrupteur SWA en position 0 et déverrouillez les moteurs.

DANGER: dès que l'alarme accu est déclenchée (LEDs des poutres support moteurs qui clignotent), posez le modèle dans les plus brefs délais et n'essayez pas de le faire revenir par la fonction Coming-Home - **Risque de Crash!**

Si ce mode est activé la LED verte de l'émetteur est allumée, de plus un Bip sonore retentit.

Flight Direction Lock: Dans ce mode, c'est le sens de la marche avant qui est enregistré, quelque soit la direction dans laquelle se trouve le nez du modèle, après activation, c'est la partie qui est vers l'avant qui est prise en considération.

Pour l'activer, mettez les interrupteurs dans leur position correcte.

A noter: pour le débutant, ce mode nécessite au départ une certaine accoutumance, c'est pourquoi ce mode est plutôt réservé au pilotes expérimentés. Le mode Coming Home fonctionne également lorsque le mode Flight Direction Lock est activé.

Altitude Hold: Mettez le modèle à l'altitude souhaitée, dans une position stable et mettez les interrupteurs dans la position correcte, puis mettez le manche de commande des gaz au milieu. Cette altitude sera maintenue automatiquement. Toutes les autres commandes restent fonctionnelles. A noter: Selon la force

du vent, le modèle aura besoin de plus ou moins de place jusqu'à ce qu'il se stabilise.  N'utilisez cette fonction que si vous êtes suffisamment haut – c'est à dire pas trop près du sol, – **Risque de Crash!**

A noter: en mettant violemment les gaz ou en les retirant, vous pouvez „écraser“ cette fonction et reprendre manuellement le contrôle du modèle.

Si ce mode est activé, la LED verte de l'émetteur reste allumée, de plus un Bip sonore retentit.

Failsafe Coming Home: Si aucun signal de l'émetteur n'est reçu (par ex. modèle hors de portée, obstacles ou accu d'émission vide), Failsafe Coming Home se déclenche automatiquement. Le modèle rejoint automatiquement son point de décollage (à l'endroit où les moteurs ont été démarré)

Si vous voulez interrompre le mode Failsafe Coming Home (par ex. lorsque le modèle est de nouveau en vue et ainsi de nouveau pilotable), mettez les interrupteurs, en fonction de leur position:

SWA en position 0: sur 1, puis revenir sur 0

SWA en position 1 ou 2: sur 0, puis sur 1, puis revenir sur 0

 **DANGER:** si les modes GPS ne pas répondre (Position Hold, et Coming Home/Failsafe Coming Home) durant le vol, le modèle ne capte pas de signal GPS correct pour déterminer sa position. Dans ce cas aller immédiatement en mode manuel pour reprendre le contrôle de la modèle - **Risque de Crash!**

Départ et voler:

 **DANGER:** Ne naviguer que si les piles de l'émetteur sont encore suffisamment chargées et qui si l'accu de propulsion est chargé entièrement – **Perte de contrôle!**

- Vérifiez toutes les pièces du Rocket 400 GPS, il ne faut pas qu'elles soient endommagées ou sales. Remplacez les pièces défectueuses et nettoyez le modèle, la saleté, qui augmente le poids du modèle, entrave les caractéristiques de la navigation.
- 1. Placez l'accu dans son logement et branchez-le. Posez le Quadcopter sur une surface plane et ne le déplacez plus avant le décollage. Les LEDs rouge et verte à l'arrière du modèle clignotent alternativement à un rythme rapide.
- 2. Placez l'accu dans son logement et branchez-le. Posez le Quadcopter sur une surface plane et ne le déplacez plus avant le décollage. Les LEDs rouge et verte à l'arrière du modèle clignotent alternativement à un rythme rapide.
- 3. Dès que le rythme de clignotement des deux LEDs ralentit, vous pouvez refermer le logement accu.
- 4. Allumez maintenant l'émetteur. Notez: Interrupteur SWA et SWB en position 0, manche de commande des gaz en bas = pas de gaz. La liaison est établie dès que le bip sonore émis par l'émetteur s'arrête.

Remarque: Suivez les étapes 1-3, si vous avez besoin de re-lie le Quadcopter à l'émetteur, par exemple, après un changement de l'émetteur.

- 5. Calibrage: Il se peut, mais c'est assez rare, que le Quadcopter vole de manière instable et qu'il a du mal à maintenir sa position, dans ce cas, il faut refaire un calibrage. Procédez de la manière suivante:

- a) **Verrouillez les moteurs:** mettez le manche de commande des gaz en bas à gauche et attendez que la LED rouge du modèle clignote.
- b) Mettez maintenant le manche de commande des gaz en bas à droite et Patientez jusqu'à ce que ma LED rouge ne clignote plus, vous pouvez ensuite lancer les moteurs. Maintenez le modèle en l'air durant env. 20 secondes, puis atterrissez. Verrouillez les moteurs (manche de commande des gaz en bas à gauche), le calibrage est terminé.



Déverrouiller les moteurs



Verrouiller les moteurs

Atterrissage:

- Ramenez avec la plus grande prudence le manche gauche de commande des gaz vers l'arrière, le Quadcopter perd de l'altitude. Essayez de vous poser en douceur pour ménager le modèle.

-  **A NOTER:** si l'accu de vol arrive en fin de charge, les réactions de le Quadcopter aux ordres de

- commande deviennent moins précises, et le vol devient instable. Dans ce cas, atterrissez immédiatement.
- Une fois posé, coupez la réception et ensuite l'émetteur.

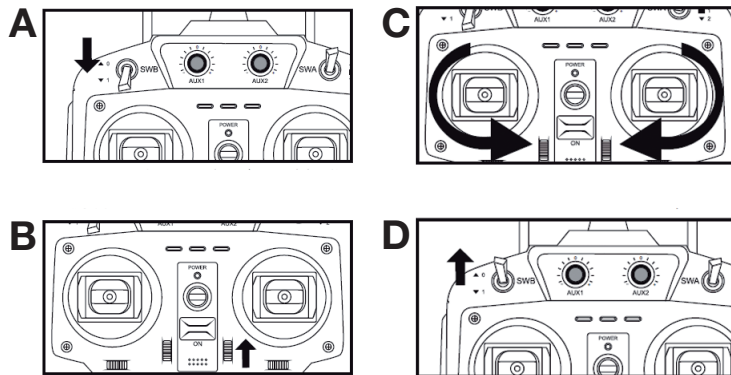
⚠ DANGER: le moteur du Rocket 400 GPS devient très chaud pendant son utilisation. Laissez le refroidir au moins 20 mn avant un nouveau vol afin de ne pas l'endommager. Danger de brûlure!

FR

Calibrage de l'émetteur

D'origine, l'émetteur du Rocket 400 GPS est déjà calibré. Si toutefois un nouveau calibrage devait s'avérer nécessaire (par ex. si le quadcoptère réagit plus d'un coté que de l'autre) ce calibrage peut être repris à tout moment.

1. Pour cela, mettez les interrupteurs SWA, SWB ainsi que les boutons AUX1 et AUX2 en position 0. Les curseurs des trims doivent également être au neutre. Déplacez les curseurs de trim jusqu'à ce que vous entendiez une tonalité longue. Celle-ci vous signale que le neutre est atteint.
2. Mettez l'interrupteur SWB en position 1 (A) et le manche de commande des gaz au milieu. Déplacez maintenant sur le curseur de trim horizontal qui est sur le coté droit, vers le haut et allumez l'émetteur (B). Toutes les trois LEDs de contrôle s'allument. Déplacez les deux manches de commandes en cercle en le mettant en butée (C). Au bout de deux tours complets, remettez les deux manches au neutre. Déplacez ensuite, deux fois consécutivement, les deux boutons AUX de la position mini au débattement maxi, puis revenez sur la position 0.
3. Pour mettre un terme au calibrage, basculez à nouveau l'interrupteur SWB en position 0 (D). L'émetteur vous confirmera le bon déroulement du calibrage en émettant une tonalité.



Entretien

Pour profiter pleinement de votre modèle, il est nécessaire d'effectuer régulièrement quelques travaux d'entretien afin que celui-ci reste en parfaite état de marche et ne s'use qu'avec modération.

- L' Rocket 400 GPS est étanche, il se peut néanmoins que quelques gouttes d'eau s'infiltrant dans le bateau. C'est pourquoi, après chaque séance, vérifiez si de l'eau s'est accumulée au fond de la coque, si c'est le cas, asséchez avec un chiffon.
- Après chaque utilisation débarrassez le de toute saleté ou poussière, le plus simple est d'utiliser un pinceau doux ou avec un peu d'air comprimé. Si la salissure est trop importante, vous pouvez aussi utiliser un pinceau plus dur ou une brosse à dents.
- Ne jamais utiliser de nettoyant chimique, par exemple du diluant, pour nettoyer les pièces de carrosserie car ces produits risquent d'attaquer la matière plastique et endommager votre appareil. En principe, il suffit de prendre un chiffon doux et un peu d'eau avec du produit vaisselle.
- Vérifiez tous les vis et revissez si nécessaire.
- Vérifiez qu'aucun interrupteur, aucun câble, aucun accu ou pile ne soient endommagés.

⚠ DANGER: ne jamais utiliser d'accus ou piles défectueuses. Et vous en débarrassez immédiatement. – Danger de brûlure! Respecter les recommandations pour les piles usagées.

- Vérifiez que toutes les pièces du modèle adhèrent bien, que rien n'est brisé ou ne présentent quelques altérations, en particulier sur les roues dentées. Sinon réparez-les.
-  **DANGER:** retirer les piles ou accus du modèle et de l'émetteur quand l'appareil est à l'arrêt.- Danger de brûlure!

Problèmes pouvant survenir

Problème	Solution
En mode Position Hold le modèle ne cesse de tourner en rond	Signal GPS trop faible, changer d'emplacement et refaire un essai
	Signal GPS trop faible, essayer de voler en mode normal durant 3 – 5 minutes et observer la LED verte GPS. Si au bout de ce vol, elle reste allumée, réessayer le mode Position Hold
Les moteurs ne démarrent pas	L'interrupteur SWA n'est pas en position 0
	Tension de l'accu trop faible, recharger ou remplacer l'accu
Le modèle ne décolle pas	Vérifier le sens de montage des hélices - sens de rotation
En mode Coming Home, le modèle se pose bien au delà de son point de décollage	Signal GPS trop faible, changer d'emplacement et refaire un essai
Le modèle ne tient pas un vol stationnaire stable	Refaire un calibrage du modèle (voir point 7)

Réparations, Pièces détachées

Les traces d'une usure normale et les pièces endommagées suite à un accident ne sont pas couverts par la garantie. La responsabilité du constructeur est entièrement exclue. L'exclusion de la garantie s'applique en général comme suit :

Pour les modèles de voitures: les pneus usés, les pièces d'entraînement et roues dentées usées, ou des suspensions tordues ou cassées, le châssis ou la carrosserie

Pour les modèles de bateaux: hélices cassées, superstructures détachées

Pour les modèles d'avions: tous les dégâts causés par un transport non approprié ou un crash.

Si vous découvrez un défaut de fabrication ou une pièce détériorée au moment de l'ouverture de l'emballage – avant la première mise en route – retournez le modèle sans attendre à votre concessionnaire ou directement chez nous afin que nous procédions à un échange.

Toutes les pièces du Rocket 400 GPS peuvent être disponibles comme pièces détachées. En cas de pièces défectueuses, vous pouvez vous aider du dessin éclaté pour l'identifier et la commander.

En cas de problème ou de questions consultez votre concessionnaire.

XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG - Service, Autenbachstrasse 12, D-73035 Göppingen, Tel. +49 7161 40 799 50
 Email: service@xciterc.de

Vous trouverez les pièces détachées du Rocket 400 GPS chez votre concessionnaire ou online sur <http://www.XciteRC.com/>



CONSIGNES POUR LA PROTECTION DE L'ENVIRONNEMENT

Le symbole de la poubelle barrée sur l'emballage signifie que celui-ci ne peut pas jamais être jeté à la poubelle. Cette mesure contribue à éviter tous les dangers sur l'environnement et sur les personnes pouvant résulter d'une élimination sauvage des appareils électriques et électroniques. Cela favorise les efforts de recyclage.

Le dépôt de tous les appareils électriques ou électroniques dans les points de récupération autorisés près de chez vous est gratuit. Renseignez-vous auprès de votre commune ou mairie où se trouve le centre de tri le plus proche de chez vous. Nous reprenons également tous nos appareils électriques ou électroniques gratuitement après usage si vous nous les renvoyez. Nous les remettons à un centre de tri ou de recyclage. Les piles ou les accus doivent être retirés de chaque appareil et doivent être remis au centre de tri approprié à ce type de déchets.

Informations relatives à la loi de recyclage des piles

Nous commercialisons des piles et des accus et sommes dans ce cas dans l'obligation selon la législation en vigueur (BattG) d'informer le consommateur comme suit :

Il est formellement interdit de jeter les piles et les accus dans la poubelle domestique, la loi oblige les consommateurs de les remettre à un dépôt homologué après usage. Les piles usagées contiennent des métaux/produits dangereux qui peuvent entraîner des effets nocifs pour la santé et pour l'environnement en cas de mauvais stockage ou élimination. Les piles contiennent aussi des matières premières comme du fer, du cuivre, du zinc, du manganèse ou du nickel qui peuvent être recyclés.

Vous pouvez nous renvoyer les piles et les accumulateurs par poste suffisamment affranchie à l'adresse ci-dessous :

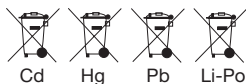
XciteRC Modellbau GmbH & Co.KG
Autenbachstr. 12
D-73035 Göppingen

Où vous pouvez les remettre gratuitement au point de collecte le plus proche de chez vous (par exemple, dans la distribution ou dans les containers de récupération de piles de votre commune). La remise chez les commerçants est limitée aux quantités domestiques et aux marques et type de piles vendues dans ce commerce.

Sur les piles contenant des produits dangereux figurent le symbole d'une poubelle barrée et le symbole des métaux dangereux.

Le symbole de la poubelle barrée signifie que les piles et les accumulateurs ne doivent pas être jetés dans la poubelle classique.

Ci-dessous les symboles que vous reconnaîtrez



- Cd = Cadmium
- Pb = Plomb
- Hg = mercure
- Li = Lithium

15001101



Brushless Motor rechtsdrehend
Clockwise Brushless Motor
Moteur Brushless rotation à droite

15001102



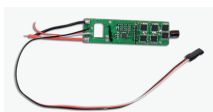
Brushless Motor linksdrehend
Counter-Clockwise Brushless Motor
Moteur Brushless rotation à gauche

15001103



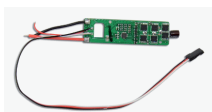
Propeller-Befestigungsmuttern
schwarz/silber
Prop-Nut black/silver (2)
Ecrou pour hélice noir/argent (2)

15001104



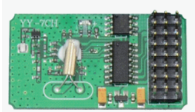
LED-Steuerung für rote LED's
Red LED Control System
Contrôleur LED's rouge Rocket

15001105



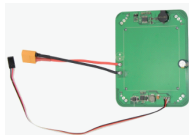
LED-Steuerung für grüne LED's
Green LED Control System
Contrôleur LED's verte

15001106



Empfänger 2.4 GHz
Receiver 2.4 GHz
Récepteur 2.4 GHz

15001107



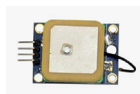
Akkuanschluss-Platine
Power Supply System
Connexion d'accu

15001108



GPS-Stabilisierungs Modul
GPS-Stabilisation Module
Module stabilisation GPS

15001109



GPS-Modul Rocket 400 GPS
GPS Module Rocket 400 GPS
Module GPS Rocket 400 GPS

52100000



LiPo-Ladegerät 2-3S 100-240 V
LiPo Charger 2-3S 100-240 V
Chargeur LiPo 2-3S 100-240 V

15001111



Kamerahalterung Rocket 400 GPS
Camera Platform Rocket 400 GPS
Support de camera Rocket 400 GPS

15001112



Propeller-Set Rocket 400 GPS (4)
Propeller-Set Rocket 400 GPS (4)
Hélices Rocket 400 GPS (4)

15001113



Landegestell Rocket 400 GPS
Landing Skid Rocket 400 GPS
Train d'atterissage Rocket 400 GPS

15001301



Verkleidung Rocket 400 GPS Vers. 2
Body Shell Cover Set version 2
Cellule Rocket 400 GPS version 2

15001115



Sender 2.4 GHz Rocket 400 GPS
Transmitter 2.4 GHz
Emetteur Rocket 400 GPS

15001116

Ersatzantenne Sender 2.4 GHz
Antenna Transmitter 2.4 GHz
Antenne émetteur 2.4 GHz

15001117

Propellerschutzringe (4)
Propeller Fender Bracket (4)
Protection des hélices (4)

15001118

Schraubenset Rocket 400 GPS
Screw Set Rocket 400 GPS
Lot de visserie Rocket 400 GPS

56600021

Lipo-Akku 11.1 V 2700 mAh 40C
LiPo Battery 2700 mAh 11.1 V 40C
LiPo accu 2700 mAh 11.1 V 40C



DE Die XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG erklärt hiermit, dass dieses Produkt den grundlegenden Anforderungen und anderen relevanten Vorschriften der Richtlinie R&TTE 1999/5/EC sowie RoHS 2011/65/EC entspricht.

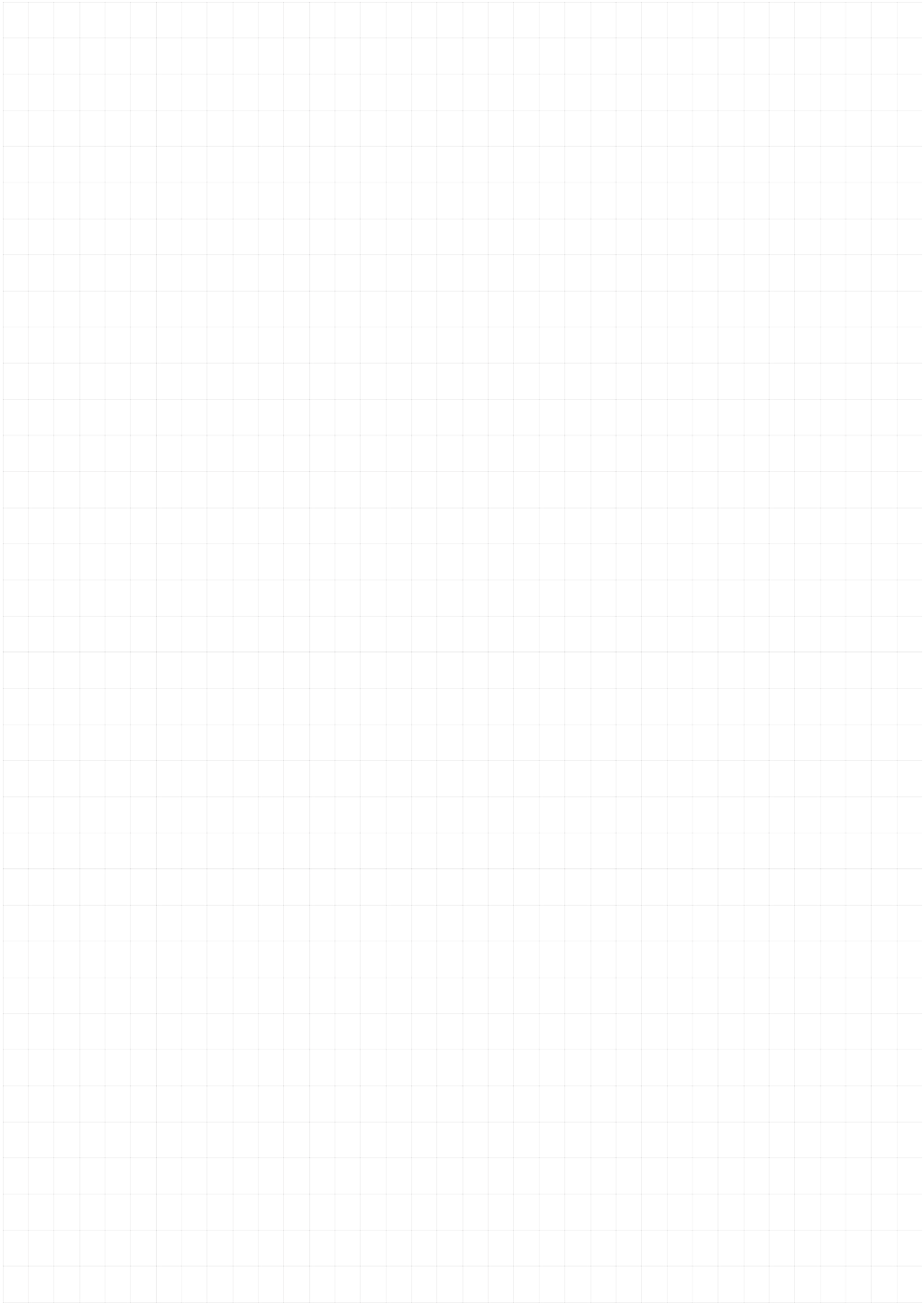
Die ausführliche Konformitätserklärung finden Sie im Internet unter **www.XciteRC.com** beim jeweiligen Produkt unter dem Link **Konformitätserklärung** oder per E-Mail: info@xciterc.de.

EN The XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG declare that this product complies with the essential requirements and other relevant regulations of the directives R&TTE 1999/5/EC and RoHS 2011/65/EC.

The detailed Declaration of Conformity can be found at **www.XciteRC.com** at the respective product link **Declaration of Conformity** or via E-mail: info@xciterc.de.

FR La société XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG déclare que cet article est conforme aux directives CE R&TTE 1999/5/EC and RoHS 2011/65/EC.

Vous trouverez la déclaration de conformité détaillée sur internet, sous **www.XciteRC.com**, sur la page de l'article en question, sous le lien de la **Déclaration de conformité** ou e-mail: info@xciterc.de.



XciteRC®

Rocket 400
Quadrocopter GPS

XciteRC Modellbau GmbH & Co. KG

Autenbachstraße 12
D-73035 Göppingen
Phone: +49 7161 40 799 0
Fax: +49 7161 40 799 99
E-Mail: info@xciterc.de
Web: www.XciteRC.com