Air75 II Racing

BETAFPV · 1S Brushless Whoop · ExpressLRS 2,4 GHz
Bedienungsanleitung



Lesen Sie vor dem ersten Flug die gesamte Anleitung, insbesondere Kapitel 1. Akku, Sender und FPV-Brille sind nicht im Lieferumfang enthalten.

Rotorama, s.r.o. · www.rotorama.cz

Inhalt

1. Sicherheitshinweise

1.1 Bevor Sie beginnen

1.2 Rotierende Propeller und mechanische Gefahren

1.3 Li-Po- und LiHV-Akkus

1.4 Betriebsumgebung

2. Produktbeschreibung

2.1 Lieferumfang

2.2 Beschreibung der Teile

2.3 Technische Daten

2.4 Flugcontroller (FC) und Empfänger

2.5 Videosender und Kamera

3. Vorbereitung auf den ersten Flug

3.1 Was Sie außerdem benötigen

3.2 Auswahl und Anschluss des Akkus

3.3 Propeller

3.4 Kameraneigung

4. Inbetriebnahme

4.1 Computeranschluss

4.2 Binden des Empfängers

4.3 Schalter des Senders

4.4 Einstellung des Videosenders

4.5 Kalibrierung des Beschleunigungssensors

4.6 Motorprüfung

4.7 Arm, Disarm und Failsafe

4.8 Firmware-Aktualisierung

5. Fliegen

5.1 Vorflugkontrolle

5.2 Start und grundlegende Steuerung

5.3 Spannungsüberwachung und Flugende

5.4 Wiederfinden und Zurückdrehen der Drohne

6. Wartung und Fehlerbehebung

6.1 Nach jedem Flug

6.2 Austausch von Propellern und Kamerahaube

6.3 Motortausch

6.4 Lagerung

6.5 Fehlerbehebung

7. Informationen für den EU- und den tschechischen Markt

8. Gewährleistung und Rechte aus mangelhafter Leistung

1. Sicherheitshinweise

1.1 Bevor Sie beginnen

Der Air75 II Racing ist eine schnelle FPV-Renndrohne (ein sogenannter Whoop) für erfahrene Piloten. Er ist kein Spielzeug. Lesen Sie vor dem ersten Flug die gesamte Anleitung, insbesondere Kapitel 1, und bewahren Sie sie für späteres Nachschlagen auf.

- Die Drohne wird als **BNF**-Version (Bind-N-Fly) geliefert: Für den Betrieb benötigen Sie einen eigenen Sender mit dem Protokoll ExpressLRS 2,4 GHz, eine analoge 5,8-GHz-FPV-Brille, 1S-Akkus mit BT2.0-Stecker und ein geeignetes Ladegerät. Nichts davon ist im Lieferumfang enthalten.
- Wenn Sie mit dem FPV-Fliegen beginnen, üben Sie zuerst an einem Simulator.
- Das Produkt ist nicht für Kinder ohne Aufsicht eines Erwachsenen bestimmt. Bewahren Sie Kleinteile (Schrauben, Dämpfungskugeln) außerhalb der Reichweite kleiner Kinder auf.
- Nehmen Sie am Produkt keine Änderungen vor, die in dieser Anleitung nicht beschrieben sind. Änderungen und Folgen von Abstürzen sind keine Produktmängel.

1.2 Rotierende Propeller und mechanische Gefahren

- Die Propeller drehen mit sehr hoher Drehzahl und können auch durch die Schutzringe (Ducts) hindurch Schnittverletzungen verursachen. Bei laufenden Motoren (Zustand **Arm**) die Drohne nicht berühren und nicht in der Hand halten.
- Die Werkskonfiguration erlaubt Arm (Starten der Motoren) in jeder Lage der Drohne. Vergewissern Sie sich daher vor jedem Starten der Motoren, dass die Drohne auf dem Boden liegt und sich niemand in der Nähe befindet.
- Versuchen Sie niemals, eine fliegende Drohne zu fangen.
- Trennen Sie bei Arbeiten an der Drohne (Einstellung, Austausch von Teilen) immer den Akku ab. Entfernen Sie bei der Motorprüfung am Computer die Propeller.
- Ersetzen Sie beschädigte oder verformte Propeller und gerissene Rahmen immer vor dem nächsten Flug.

1.3 Li-Po- und LiHV-Akkus

Die Drohne wird von einer einzelnen Li-Po- oder LiHV-Zelle (1S) versorgt. Lithium-Akkus können bei unsachgemäßer Handhabung in Brand geraten.

- Laden Sie nur mit einem für den jeweiligen Zellentyp bestimmten Ladegerät und **lassen Sie den Ladevorgang nie unbeaufsichtigt**. Laden Sie auf einer nicht brennbaren Unterlage, fern von brennbaren Materialien.
- Ladespannung: Li-Po **4,20 V/Zelle** (1S = 4,20 V), LiHV **4,35 V/Zelle** (1S = 4,35 V). Laden Sie eine Li-Po-Zelle niemals auf LiHV-Spannung.

- Beenden Sie den Flug spätestens bei **3,5 V/Zelle** (1S = 3,5 V). Eine tiefere Entladung schädigt den Akku dauerhaft.
- Verwenden Sie einen aufgeblähten, verformten, durchstochenen oder nach einem Absturz beschädigten Akku nicht weiter und geben Sie ihn zur umweltgerechten Entsorgung ab.
- Laden oder verwenden Sie den Akku nicht unmittelbar nach dem Flug, bevor er abgekühlt ist.
- Trennen Sie den Akku nach dem Flug immer von der Drohne.

1.4 Betriebsumgebung

- Fliegen Sie nur bei guter Sicht, ohne Regen und starken Wind. Die Drohne ist nicht wasserdicht – schützen Sie sie vor Wasser, Feuchtigkeit, Schnee und Staub.
- Fliegen Sie nicht in der Nähe von Personen, Tieren, Straßen, Stromleitungen, Flughäfen oder an Orten, an denen der Drohnenbetrieb eingeschränkt ist.
- Fliegen Sie in Innenräumen nur mit Zustimmung des Verantwortlichen und nur, wenn sich keine unbeteiligten Personen im Raum befinden.
- Schalten Sie die Drohne nie ohne angeschlossene Antenne des Videosenders ein – der Videosender kann beschädigt werden.
- Der Videosender erwärmt sich im Betrieb. Lassen Sie ihn nach längerem Einschalten am Boden (z. B. beim Einstellen) abkühlen.

2. Produktbeschreibung

2.1 Lieferumfang

Stk.	Teil
1	Drohne Air75 II Racing (mit integriertem ExpressLRS-2,4-GHz-Empfänger)
4	Propeller Gemfan 1614 Dreiblatt (GF 1614 3-B)
1	Ersatz-Kamerahaube Air II Canopy
4	Schraube M1,4 × 3
2	Blechschraube M1,4 × 5
4	Blechschraube M1,4 × 4
2	Dämpfungskugel H0.8
1	Adapter USB-C auf SH1.0
1	Verbindungskabel SH1.0 4-polig

※ Akku, Sender, FPV-Brille und Ladegerät sind nicht im Lieferumfang enthalten.

2.2 Beschreibung der Teile



Air75 II Racing – Hauptteile

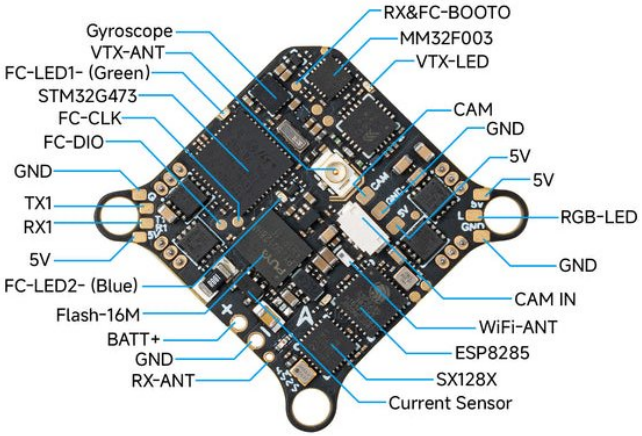
① Kamera C03 in der Air II Canopy
② Antenne des Videosenders (VTX)
③ Flugcontroller (FC) Matrix 1S 5IN1 II (Kapitel 2.4)
④ Bürstenloser Motor 0802 25000KV (4×)
⑤ Propeller Gemfan 1614 Dreiblatt (4×)
⑥ Rahmen Air75 II mit Schutzringen (Ducts)
⑦ Akkustecker BT2.0

2.3 Technische Daten

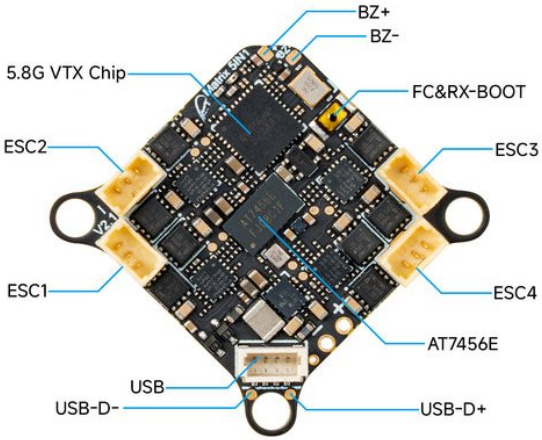
Parameter	Wert
Variante	Air75 II Racing (Herstellercode 01010050_2)
Radstand (Motordiagonale)	75 mm
Rahmenabmessungen (max.)	99,1 × 99,1 × 16,2 mm
Gewicht ohne Akku	20,9 g
Rahmen	Air75 II, Material PP, 4,00 g
Kamerahaube	Air II Canopy, Material PP, Kameraneigung 15°–45°
Flugcontroller (FC)	Matrix 1S 5IN1 II, Prozessor STM32G473
Gyroskop	je nach Produktionscharge: ICM42688P, ICM42622, BMI270 oder ein Chip der LSM6-Serie
Blackbox-Speicher	16 MB
Drehzahlregler (ESC)	1S, 12 A dauerhaft / 18 A Spitze, Firmware Bluejay, DShot300/600
Empfänger	ExpressLRS 2,4 GHz, seriell (CRSF)
Videosender (VTX)	5,8 GHz, 48 Kanäle, 25/100/200/400 mW, PIT-Modus
Kamera	C03, Sensor 1/3" CMOS, 1200 TVL, NTSC 4:3, Objektiv 2,1 mm, FOV 160°
Motoren	4× 0802 25000KV, Messing-Gleitlager, Welle ⌀ 1,0 mm
Propeller	Gemfan 1614 Dreiblatt, Durchmesser 40 mm
Stromversorgung	1S Li-Po / LiHV
Akkustecker	BT2.0
Empfohlener Akku	LAVA II 1S 480 mAh oder 580 mAh
Akkufach	16,3 × 6,3 mm
Flugzeit (Herstellerangabe)	ca. 7 min mit Akku LAVA II 1S 480 mAh
Computeranschluss	Stecker SH1.0 4-polig (USB-C-Adapter im Lieferumfang)

2.4 Flugcontroller (FC) und Empfänger

Der Matrix 1S 5IN1 II vereint auf einer Platine den Flugcontroller (FC) mit Betaflight-Firmware, vier Drehzahlregler (ESC), einen seriellen ExpressLRS-2,4-GHz-Empfänger, einen analogen 5,8-GHz-Videosender und einen OSD-Chip zur Anzeige von Daten im Bild. Die Platine ist an drei Punkten im Rahmen befestigt, was die Belastung der Bauteile bei einem Aufprall verringert.



Oberseite des Flugcontrollers (Vorderseite der Drohne oben). Die Beschriftungen sind die Originalbezeichnungen des Herstellers.



Unterseite des Flugcontrollers – Motorstecker ESC1–ESC4, USB-Anschluss (SH1.0) und Taste FC&RX-BOOT.

Pad / Element	Bedeutung
ESC1–ESC4	Motorstecker JST1.25 3-polig
USB	Stecker SH1.0 4-polig für den Computeranschluss
FC&RX-BOOT	Taste für den Bootmodus zum Flashen der Firmware
RX-ANT	Antenne des ExpressLRS-Empfängers
VTX-ANT	Antennenanschluss des Videosenders
BZ+ / BZ−	Pads zum Anschluss eines Summers (Summer nicht bestückt)
TX1 / RX1	serielle Schnittstelle UART1
FC-LED1 / FC-LED2	Status-LEDs des Flugcontrollers (grün / blau)

Serielle Schnittstellen: Im Auslieferungszustand ist UART2 mit dem Videosender und UART3 mit dem Bordempfänger verbunden. Für weitere Geräte ist UART1 auf Pads herausgeführt.

※ UART3 ist nicht frei verfügbar – er wird erst durch Auslöten eines Widerstands frei, wodurch der Bordempfänger getrennt wird. Ein Eingriff in die Platine ist kein Produktmangel.

2.5 Videosender und Kamera

Die Kamera C03 überträgt ein analoges Bild im Format NTSC 4:3 an den Videosender (VTX), der es im 5,8-GHz-Band an Ihre FPV-Brille sendet. Das Bild wird in der Drohne nicht aufgezeichnet. Kanal und Leistung des Videosenders werden über das Protokoll SmartAudio aus Betaflight (Registerkarte *Video Transmitter*) oder über das OSD-Menü eingestellt.

Werkseinstellung	Wert
Band / Kanal	Raceband R3 (5732 MHz)
Leistung	25 mW
Wählbare Leistungen	25 / 100 / 200 / 400 mW, PIT (reduzierte Leistung)
Videonorm	NTSC

▶ **Kanäle des Raceband**

Kanal	R1	R2	R3	R4	R5	R6	R7	R8
MHz	5658	5695	5732	5769	5806	5843	5880	5917
CZ	✗	✗	✓	✓	✓	✓	✗	✗

※ In der Tschechischen Republik dürfen Sie nur Kanäle im Bereich 5725–5875 MHz mit einer Leistung von höchstens 25 mW e.i.r.p. verwenden. Das Band L (5362–5621 MHz) in der Tschechischen Republik überhaupt nicht verwenden. Außerhalb der Tschechischen Republik gelten die Frequenzen und Grenzwerte des Landes, in dem Sie fliegen.

Eine höhere Leistung des Videosenders erhöht Verbrauch und Erwärmung und verkürzt die Flugzeit.

3. Vorbereitung auf den ersten Flug

3.1 Was Sie außerdem benötigen

- Einen Sender mit dem Protokoll **ExpressLRS 2,4 GHz** (eingebautes oder externes ELRS-Modul).
- Eine analoge FPV-Brille oder einen Monitor mit **5,8-GHz**-Empfänger.
- 1S-Li-Po- oder LiHV-Akkus mit **BT2.0**-Stecker – der Hersteller empfiehlt LAVA II 1S 480 mAh oder 580 mAh.
- Ein Ladegerät für 1S-Zellen mit BT2.0-Stecker und einen Computer für die Einstellung in Betaflight.

3.2 Auswahl und Anschluss des Akkus

Schieben Sie den Akku in das Fach unter dem Rahmen (16,3 × 6,3 mm), sichern Sie ihn und stecken Sie ihn am BT2.0-Stecker an. Setzen Sie vor dem Flug immer einen **voll geladenen** Akku ein: Li-Po 4,20 V, LiHV 4,35 V (1S). Legen Sie die Drohne nach dem Anschließen ab und bewegen Sie sie nicht, bis das Gyroskop initialisiert ist.



Ansicht von unten

3.3 Propeller

- Die Drohne ist mit Propellern Gemfan 1614 Dreiblatt (40 mm) bestückt; ein Ersatzsatz liegt bei.
- Der Hersteller stellt eine umgekehrte Drehrichtung der Motoren ein (in Betaflight *Motor direction is reversed*). Setzen Sie einen neuen Propeller mit derselben Drehrichtung wie der ursprüngliche auf.
- Schieben Sie den Propeller bis zum Anschlag auf die Welle; er darf nicht schlagen und den Schutzring nicht berühren.

3.4 Kameraneigung

Die Air II Canopy ermöglicht eine Kameraneigung von 15° bis 45° in Schritten von 10°. Eine geringere Neigung eignet sich für langsameres Fliegen in Innenräumen, eine größere für schnelles Fliegen. Ziehen Sie die Kamera nach der Änderung der Neigung wieder fest an.

4. Inbetriebnahme

4.1 Anschluss an den Computer

- Verbinden Sie die Drohne mit dem Kabel SH1.0 4-polig und dem USB-C-Adapter aus dem Lieferumfang mit dem Computer. Schließen Sie dabei den Akku nicht an.
- Der Flugcontroller verwendet eine angepasste Betaflight-Entwicklungsfirmware. Der Hersteller empfiehlt daher die Entwicklungsversion des Konfigurators: master.app.betaflight.com.
- Betaflight-Firmware: Target **BETAFPVG473_V2**. Flashen Sie nicht die offizielle Betaflight-Firmware auf die Drohne (Kapitel 4.8).

4.2 Binden des Empfängers

Der ExpressLRS-Bordempfänger wird wie folgt an den Sender gebunden:

① Schließen Sie den Akku dreimal hintereinander an und trennen Sie ihn wieder (Flugcontroller ein- und ausschalten).

② Die LED des Empfängers blinkt schnell doppelt – der Empfänger ist im Bindemodus (Bind).

③ Starten Sie am Sender oder ELRS-Modul das Binden (*Bind*).

④ Leuchtet die LED des Empfängers dauerhaft, ist die Bindung hergestellt.

※ Sender und Empfänger müssen eine kompatible Hauptversion der ExpressLRS-Firmware haben. Wenn Sie eine Binding Phrase verwenden, stellen Sie in beiden Geräten dieselbe ein.

4.3 Schalter des Senders

Der Hersteller ordnet die Flugfunktionen den folgenden Senderkanälen zu. Überprüfen Sie die Zuordnung und passen Sie sie gegebenenfalls in Betaflight auf der Registerkarte *Modes* an.

Kanal	Funktion	Bereich
AUX1 (Kanal 5)	Arm – Motoren starten	1700–2100
AUX2 (Kanal 6)	Angle (Selbstnivellierung)	900–1300
	Horizon	1300–1700
	Acro (ohne Selbstnivellierung)	1700–2100
AUX3 (Kanal 7)	Flip over after crash (turtle)	1700–2100
AUX4 (Kanal 8)	Beeper (Piepen der Motoren)	1700–2100

Bei AUX2 über 1700 ist weder Angle noch Horizon aktiv, die Drohne fliegt also im Acro-Modus.

4.4 Einstellung des Videosenders

- Stellen Sie an der FPV-Brille das Band Raceband, Kanal R3 (5732 MHz) ein oder stellen Sie den Videosender auf den Kanal Ihrer Brille (Kapitel 2.5).
- Stimmen Sie beim Fliegen in einer Gruppe die Kanäle mit den anderen Piloten ab. Beachten Sie die Einschränkungen aus Kapitel 2.5.

4.5 Kalibrierung des Beschleunigungssensors

Wenn die Drohne im Angle-Modus seitlich abdriftet, kalibrieren Sie den Beschleunigungssensor: Legen Sie die Drohne auf eine waagerechte Unterlage und wählen Sie in Betaflight auf der Registerkarte *Setup* die Funktion *Calibrate Accelerometer*. Bewegen Sie die Drohne während der Kalibrierung nicht.

4.6 Motorprüfung

- **Entfernen Sie die Propeller.** Verbinden Sie die Drohne mit dem Computer und schließen Sie den Akku an.
- Bestätigen Sie auf der Registerkarte *Motors* den Warnhinweis und lassen Sie die Motoren 1–4 einzeln mit niedriger Drehzahl laufen.
- Prüfen Sie, dass der richtige Motor anläuft und sich gemäß dem Schema in Betaflight in der richtigen Richtung dreht.

4.7 Arm, Disarm und Failsafe

- **Arm** (Motoren starten): Gas auf Minimum, Schalter AUX1 in Stellung Arm. Die Motoren laufen im Leerlauf an.
- **Disarm** (Motoren stoppen): Schalter AUX1 zurück. Bei jedem Kontrollverlust oder Absturz sofort Disarm.
- Ist Arm nicht möglich, zeigt Betaflight den Grund im OSD oder auf der Registerkarte *Setup* an (z. B. Gas nicht auf Minimum, kein Empfängersignal).
- **Failsafe**: Bei Verlust des Sendersignals schaltet der Flugcontroller die Motoren ab und die Drohne fällt; anschließend piepen die Motoren (DShot Beacon). Testen Sie den Failsafe am Boden ohne Propeller: Schalten Sie nach Arm den Sender aus – die Motoren müssen stoppen.

4.8 Firmware-Aktualisierung

- Die Drohne wird mit eingestellter Firmware geliefert; aktualisieren Sie sie nur bei Problemen.
- Die Firmware des Flugcontrollers unterscheidet sich je nach bestücktem Gyroskop (den Typ erkennen Sie an der Chipbeschriftung auf der Platine oder in Betaflight). Laden Sie die Firmware für die Variante **Racing** und Ihr Gyroskop vom Support des Herstellers herunter (Artikel *CLI and Firmware for Air75 II* auf support.betafpv.com). Flashen Sie nicht die offizielle Betaflight-Firmware.

- Der ExpressLRS-Empfänger kann über WLAN oder im Durchleitungsmodus im Programm ExpressLRS Configurator aktualisiert werden (Target *BETAFPV 2.4GHz AIO RX*, Methode *BetaflightPassthrough*).
- Firmware der Drehzahlregler: **Bluejay**. Flashen Sie sie nicht wiederholt in kurzen Abständen – der Flugcontroller kann blockieren und beschädigt werden.

5. Fliegen

5.1 Vorflugkontrolle

- Der Akku ist **voll geladen** (Li-Po 4,20 V, LiHV 4,35 V), unbeschädigt und fest gesichert.
- Die Propeller sind unversehrt, richtig aufgesetzt und drehen frei.
- Rahmen, Schutzringe und Kamerahaube sind nicht gerissen, die Antenne des Videosenders ist angeschlossen.
- Der Sender ist eingeschaltet und gebunden, der Arm-Schalter steht auf Disarm, Gas auf Minimum.
- Die Brille ist auf dem richtigen Kanal und das Bild ist klar.
- Der Flugort ist sicher und es befinden sich keine unbeteiligten Personen in der Nähe.

5.2 Start und grundlegende Steuerung

- Stellen Sie die Drohne auf eine ebene Fläche, schalten Sie Sender und Brille ein und schließen Sie den Akku an.
- Wählen Sie für die ersten Flüge den Angle-Modus (AUX2 unten) – die Drohne nivelliert sich selbst.
- Arm und geben Sie gleichmäßig Gas. Der Air75 II Racing hat ein hohes Schub-Gewicht-Verhältnis und reagiert sehr schnell auf Gas – gehen Sie feinfühlig mit dem Gas um.
- Verwenden Sie den Acro-Modus (ohne Selbstnivellierung) erst, wenn Sie die Drohne im Angle-Modus sicher beherrschen.

5.3 Spannungsüberwachung und Flugende

- Überwachen Sie die Akkuspannung im OSD. Beenden Sie den Flug spätestens bei einer im Ruhezustand gemessenen Spannung von **3,5 V/Zelle** (1S = 3,5 V).
- Unter Last sinkt die Spannung kurzzeitig tiefer. Stellen Sie die OSD-Warnung in Betaflight auf der Registerkarte *Power & Battery* ein.
- Nach der Landung Disarm und den Akku abtrennen.

5.4 Wiederfinden und Zurückdrehen der Drohne

- **Flip over after crash (Turtle)**: Liegt die Drohne nach einem Absturz auf dem Rücken, Disarm, AUX3 umschalten, Arm und mit einer kurzen Knüppelbewegung umdrehen. Danach Disarm, AUX3 zurückschalten und erneut Arm.
- **Beeper**: Mit dem Schalter AUX4 lassen Sie die Motoren piepen, was das Auffinden der Drohne im Gras oder zwischen Hindernissen erleichtert.
- Bei Signalverlust piepen die Motoren von selbst (Kapitel 4.7). Trennen Sie den Akku der gefundenen Drohne so bald wie möglich ab.

6. Wartung und Fehlerbehebung

6.1 Nach jedem Flug

- Trennen Sie den Akku ab und lassen Sie ihn abkühlen.
- Prüfen Sie Propeller, Schutzringe, Kamerahaube und Antenne.
- Entfernen Sie Haare, Gras und Schmutz aus den Motoren. Der Motor muss sich frei und ohne Schleifen drehen.
- Reinigen Sie die Drohne nicht mit Wasser oder Lösungsmitteln.

6.2 Austausch von Propellern und Kamerahaube

- Ziehen Sie den beschädigten Propeller von der Welle und setzen Sie einen neuen mit derselben Drehrichtung auf (Kapitel 3.3).
- Die Air II Canopy ist mit Schrauben befestigt. Achten Sie beim Austausch auf die Kabel von Kamera und Antenne und prüfen Sie nach der Montage, dass die Antenne angeschlossen geblieben ist.

6.3 Motortausch

- Der Motor ist mit einem Stecker JST1.25 3-polig an den Anschluss ESC1–ESC4 auf der Unterseite des Flugcontrollers angeschlossen und mit drei Schrauben M1,4 am Rahmen befestigt.
- Verwenden Sie als Ersatz einen Motor BETAFPV 0802 (2026) in der Version **Racing 25000KV**.
- Prüfen Sie nach dem Tausch auf der Registerkarte *Motors* (ohne Propeller), dass sich der Motor in der richtigen Richtung dreht.

6.4 Lagerung

- Lagern Sie Akkus bei **3,8 V/Zelle** (1S = 3,8 V) in einer feuerfesten Hülle an einem trockenen und kühlen Ort.
- Lagern Sie die Drohne ohne Akku, trocken und vor direkter Sonneneinstrahlung geschützt.

6.5 Fehlerbehebung

Problem	Mögliche Ursache und Lösung
Empfänger bindet nicht	Sender nicht im Modus ELRS 2,4 GHz, unterschiedliche ELRS-Hauptversion oder Binding Phrase. Wiederholen Sie den Ablauf aus Kapitel 4.2.
Arm nicht möglich	Gas nicht auf Minimum, kein Empfängersignal oder die Drohne ist mit dem Computer verbunden. Der Grund wird im OSD oder auf der Registerkarte *Setup* angezeigt.
Kein Bild in der Brille	Brille und Videosender sind nicht auf demselben Kanal, der Sender ist im PIT-Modus oder die Antenne ist beschädigt.
Bild vorhanden, aber kein OSD	Geben Sie in der Betaflight-CLI ein: *set osd_displayport_device = MAX7456*, *set vcd_video_system = NTSC*, *save*.
Drohne kippt beim Start um	Propeller auf dem falschen Motor oder mit falscher Drehrichtung, Motor falsch angeschlossen. Prüfen Sie die Kapitel 3.3 und 4.6.
Drohne driftet in Angle	Kalibrieren Sie den Beschleunigungssensor (Kapitel 4.5).
Vibrationen, zitterndes Bild	Beschädigter Propeller, verbogene Motorwelle oder Schmutz im Motor. Ersetzen Sie das defekte Teil.
Kurze Flugzeit	Abgenutzter oder nicht voll geladener Akku, hohe Leistung des Videosenders, beschädigte Propeller.
Motor dreht nicht oder schleift	Lockerer JST1.25-Stecker, Schmutz im Motor oder beschädigter Motor.

7. Informationen für den EU- und den tschechischen Markt

7.1 Importeur und verantwortliche Person in der EU

Das Produkt wird durch den nachstehend genannten Importeur auf dem Markt der Europäischen Union in Verkehr gebracht; dieser ist zugleich die verantwortliche Person im Sinne von Artikel 16 der Verordnung (EU) 2023/988 des Europäischen Parlaments und des Rates über die allgemeine Produktsicherheit (GPSR).

Importeur / verantwortliche Person in der EU	Rotorama, s.r.o.
Identifikationsnummer (IČO)	051 57 692
Umsatzsteuer-Identifikationsnummer (DIČ)	CZ05157692
Sitz	Okrajová 1351, 674 01 Třebíč, Tschechische Republik
E-Mail	info@rotorama.cz
Telefon	+420 252 252 098
Website	www.rotorama.cz

7.2 Produktkonformität

CE

- Das Produkt trägt die **CE**-Kennzeichnung und erfüllt die Anforderungen der einschlägigen Harmonisierungsrechtsvorschriften der Europäischen Union.
- Eine Kopie der **EU-Konformitätserklärung** ist beim Importeur unter der oben genannten Anschrift oder unter der E-Mail-Adresse info@rotorama.cz erhältlich.
- **Produktidentifikation:** die Typenbezeichnung (Air75 II Racing) und der Produktcode (01010050_2) sind auf der Produktverpackung angegeben.

7.3 Entsorgung von Elektrogeräten



- Das Symbol der durchgestrichenen Abfalltonne auf dem Produkt, seiner Verpackung oder in den Unterlagen bedeutet, dass das Produkt am Ende seiner Lebensdauer **nicht zusammen mit gemischtem Siedlungsabfall entsorgt werden darf**.
- Geben Sie es an einer Rücknahmestelle für Elektrogeräte ab – auf einem Wertstoffhof, an einer Rücknahmestelle eines kollektiven Systems oder beim Händler beim Kauf eines neuen gleichwertigen Produkts. Die Rücknahme ist für den Endnutzer kostenlos.
- Die Pflichten nach dem Gesetz Nr. 542/2020 Slg., über Produkte mit beendeter Lebensdauer (Tschechische Republik), erfüllt der Importeur über ein kollektives Rücknahmesystem.
- Die ordnungsgemäße Entsorgung trägt dazu bei, negative Auswirkungen auf die Umwelt und die menschliche Gesundheit zu vermeiden, und fördert die Wiederverwendung von Sekundärrohstoffen.

Über ihren Vertragspartner **ASEKOL a.s.** stellt die Gesellschaft die Rücknahme von Elektroaltgeräten aus Haushalten sowie die getrennte Sammlung von Elektroaltgeräten, Batterien und Akkumulatoren in Übereinstimmung mit den geltenden Rechtsvorschriften sicher. Der Kunde ist berechtigt, Altgeräte oder eine Batterie bzw. einen Akkumulator an jeder Sammelstelle des oben genannten Vertragspartners abzugeben. Die Adressen dieser Rücknahmestellen sind unter www.asekol.cz, www.ecobat.cz sowie unter https://visoh2.mzp.cz/RegistrMistZO/RegistrMistZOPublic/MapaMistZpetOdberu aufgeführt.

8. Gewährleistung und Rechte aus mangelhafter Leistung

Rechte des Käufers nach tschechischem Recht

Die Rechte und Pflichten der Vertragsparteien richten sich nach tschechischem Recht, insbesondere nach dem Gesetz Nr. 89/2012 Slg., Bürgerliches Gesetzbuch (Tschechische Republik), und dem Gesetz Nr. 634/1992 Slg., über den Verbraucherschutz (Tschechische Republik). Etwaige Garantiebedingungen des Herstellers **schränken die Rechte des Käufers aus diesen Vorschriften in keiner Weise ein**.

- Der Verkäufer haftet gegenüber dem Käufer dafür, dass das Produkt bei der Übernahme frei von Mängeln ist. Ist der Käufer Verbraucher, kann ein Mangel **innerhalb von zwei Jahren nach Übernahme** des Produkts gerügt werden (§ 2165 des Bürgerlichen Gesetzbuchs).
- Tritt ein Mangel innerhalb **eines Jahres** nach der Übernahme auf, so gilt das Produkt als bereits bei der Übernahme mangelhaft (§ 2161 Abs. 5 des Bürgerlichen Gesetzbuchs).
- Beim Kauf über das Internet hat der Verbraucher das Recht, **innerhalb von 14 Tagen** nach Erhalt der Ware ohne Angabe von Gründen **vom Vertrag zurückzutreten** (§ 1829 des Bürgerlichen Gesetzbuchs).
- Reklamationen sind bei dem Händler geltend zu machen, bei dem Sie das Produkt erworben haben. Die Kontaktdaten des Importeurs finden Sie in Kapitel 7.1.
- Die zuständige Stelle für die außergerichtliche Beilegung von Verbraucherstreitigkeiten ist die **Tschechische Handelsinspektion (Česká obchodní inspekce)**, Štěpánská 796/44, 110 00 Praha 1, www.coi.cz.