

The Rollei logo is displayed in white text on an orange rectangular background in the top left corner.The '16+ AGE' logo is located in the top right corner, featuring the number '16' in a large, stylized font with a plus sign, and the word 'AGE' in a smaller font to its right.

# Fly 100pro

Quadrocopter | Quadrocopter



**ANLEITUNG** AUF DEUTSCH  
**MANUAL** IN ENGLISH

[www.rollei.de](http://www.rollei.de)

Vorwort	4
Bestimmungsgemäßer Gebrauch	4
Vor dem ersten Gebrauch	5
Zeichenerklärung	5
Bestandteile / Lieferumfang	6
Allgemeines	9
Sicherheitshinweise	10
Flugsicherheit	19
Erste Schritte	20
Quadropter kalibrieren	27
Erste Flugübungen	29
Erweiterte Funktionen	34
App	41
Transport	49
Technische Daten	50
Wartung und Fehlerbehebung	52
Wind	54
Aufbewahrung	54
Reinigung	55
Akku ausbauen	56
Entsorgung	56
Konformitätserklärung	57

Foreword . . . . .	58
Intended Use . . . . .	58
Before First Use . . . . .	59
Explanation of Symbols . . . . .	59
Components / What's in the Box . . . . .	60
General . . . . .	63
Safety Instructions . . . . .	64
Flight Safety . . . . .	70
First Steps . . . . .	72
Calibrate the Quadrocopter . . . . .	78
First Flight Exercises . . . . .	80
Advanced Functions . . . . .	86
App . . . . .	93
Transport . . . . .	101
Technical Data . . . . .	102
Maintenance and Troubleshooting . . . . .	104
Wind . . . . .	106
Storage . . . . .	106
Cleaning . . . . .	107
Removing the Battery . . . . .	108
Disposal . . . . .	108
Declaration of Conformity . . . . .	109

Liebe Kundin, lieber Kunde,  
herzlichen Glückwunsch zum Kauf eines qualitativ hochwertigen Rollei-Produktes. Sie haben sich für einen modernen Quadrokopter mit guter technischer Ausstattung und entsprechendem Zubehör entschieden, der sich besonders einfach bedienen lässt. Auf den Quadrokopter haben Sie zwei Jahre Garantie. Falls der Quadrokopter einmal defekt sein sollte, benötigen Sie Ihren Kassenbon. Bewahren Sie diese zusammen mit dem Quadrokopter sorgfältig auf.

**Hinweis:** Informationen über den Erwerb von zusätzlichen Ersatzteilen und Zubehör finden Sie auf <https://www.rollei.de/>

## **Bestimmungsgemäßer Gebrauch**

- Dieser Quadrokopter ist ausschließlich als Flugmodell konzipiert. Er ist ausschließlich für den Privatgebrauch bestimmt und nicht für den gewerblichen Gebrauch geeignet.
- Verwenden Sie den Quadrokopter nur wie in dieser Bedienungsanleitung beschrieben. Jede andere Verwendung gilt als nicht bestimmungsgemäß und kann zu Sachschäden (oder Datenverlusten) führen.
- Der Hersteller oder Händler übernimmt keine Haftung für Schäden, die durch nicht bestimmungsgemäßen oder falschen Gebrauch entstanden sind.


## Vor dem ersten Gebrauch


Diese Bedienungsanleitung gehört zu diesem Quadrocopter. Sie enthält wichtige Informationen zur Inbetriebnahme und Handhabung.


Lesen Sie die Bedienungsanleitung, insbesondere die Sicherheitshinweise, sorgfältig durch, bevor Sie den Quadrocopter einsetzen. Die Nichtbeachtung dieser Bedienungsanleitung kann zu Datenverlust oder Schäden an dem Quadrocopter führen. Die Bedienungsanleitung basiert auf den in der Europäischen Union gültigen Normen und Regeln. Beachten Sie im Ausland auch landesspezifische Richtlinien und Gesetze! Bewahren Sie die Bedienungsanleitung für die weitere Nutzung auf. Wenn Sie den Quadrocopter an Dritte weitergeben, geben Sie unbedingt diese Bedienungsanleitung mit.


## Zeichenerklärung

Die folgenden Symbole werden in dieser Bedienungsanleitung, auf dem Quadrocopter oder auf der Verpackung verwendet.

 Mit diesem Symbol gekennzeichnete Produkte erfüllen alle maßgeblichen Gemeinschaftsvorschriften des Europäischen Wirtschaftsraums.

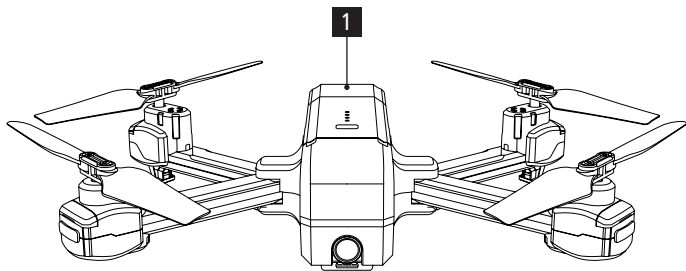
 Mit diesem Zeichen gekennzeichnete Produkte werden mit Gleichstrom betrieben.

 Dieser Quadrocopter fällt in die Klasse C0 der offenen Kategorie für unbemannte Fluggeräte.

 Dieses Symbol warnt vor sich bewegenden Rotoren. Nicht in die Rotoren greifen!

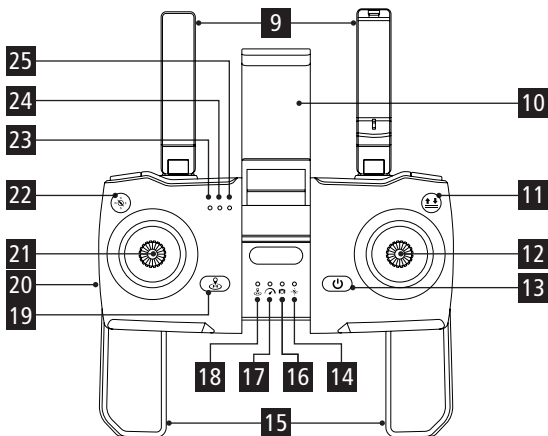
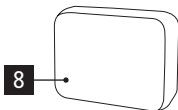
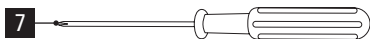
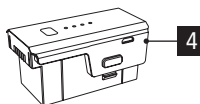
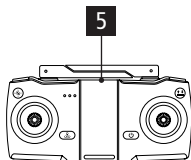
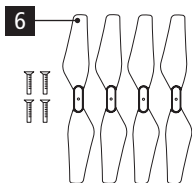
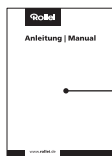
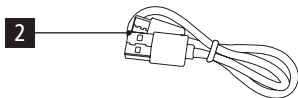
## 6 Bestandteile / Lieferumfang

- |    |  |    |                                     |
|----|--|----|-------------------------------------|
| 1  | Fly 100pro   | 13 | Ein-/Aus-Taste Fernsteuerung        |
| 2  | USB-Ladekabel  | 14 | Headless Mode LED                   |
| 3  | Bedienungsanleitung                                    | 15 | Haltegriffe (Fernsteuerung)         |
| 4  | Lithium-Polymer Akku mit<br>1.500 mAh (vorinstalliert) | 16 | Foto/Video LED                      |
| 5  | Fernsteuerung  | 17 | Geschwindigkeit LED                 |
| 6  | 4x Ersatz-Rotorblätter<br>(inkl. Schrauben)            | 18 | GPS/Return to Home-LED              |
| 7  | Schraubendreher (Kreuz)                                | 19 | Return to Home Taste                |
| 8  | Aufbewahrungstasche                                    | 20 | USB-Anschluss Fernsteuerung         |
| 9  | Antennen (Fernsteuerung)                               | 21 | Linker Steuerhebel Höhe /<br>Gieren |
| 10 | Smartphonehalter                                       | 22 | GPS/Headless Mode Taste             |
| 11 | Autom. Start-/Lande-Taste                              | 23 | Akku LED (Grün)                     |
| 12 | Rechter Steuerhebel Pitch / Roll                       | 24 | Lade LED (Rot)                      |
|    |  | 25 | Bereitschaft LED (Weiß)             |



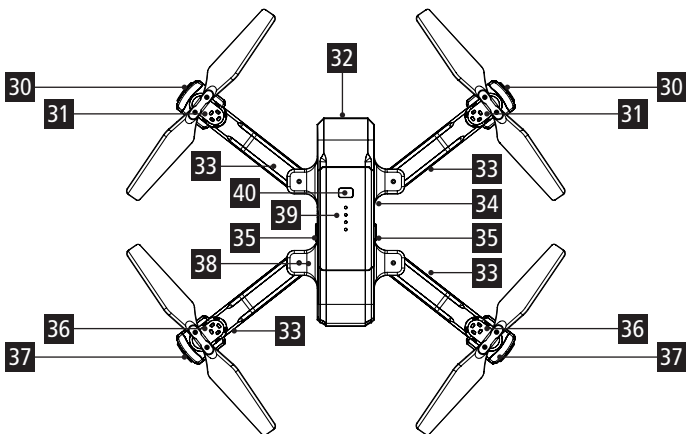
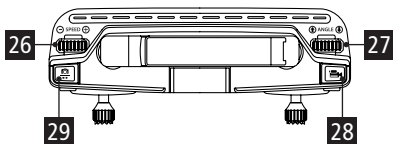
# Bestandteile / Lieferumfang

7



## Bestandteile

- |   |   |
|---|---|
| <b>26</b> Geschwindigkeitsrad           | <b>34</b> Speicherkartenfach            |
| <b>27</b> Kamerawinkelrad               | <b>35</b> Akku-Verriegelung             |
| <b>28</b> Videoauslöser                 | <b>36</b> Hintere Rotoren               |
| <b>29</b> Fotoauslöser                  | <b>37</b> Hintere Positions-LEDs (Blau) |
| <b>30</b> Vordere Positions-LEDs (Weiß) | <b>38</b> USB-Anschluss Akku            |
| <b>31</b> Vordere Rotoren               | <b>39</b> Ladeanzeige-LEDs              |
| <b>32</b> Kamera                        | <b>40</b> Ein-/Ausschalttaste           |
| <b>33</b> Rotorarme                     | Quadrocopter                            |





Dieser Quadrokopter fällt in die Klasse C0 der offenen Kategorie für unbemannte Fluggeräte. Gemäß der EU Richtlinie (EU) 2019/847 sind Betreiber von Quadrokoptern mit eingebauter Kamera verpflichtet sich online zu registrieren. Beachten Sie bitte die geltenden Bestimmungen. Die Registrierung ist kostenpflichtig.



## Registrierungslink:



[https://www.lba.de/DE/Drohnen/UAS\\_Betreiberregistrierung/UAS\\_Betreiberregistrierung\\_node.html](https://www.lba.de/DE/Drohnen/UAS_Betreiberregistrierung/UAS_Betreiberregistrierung_node.html)

[www.easa.europa.eu/drones/NAA](http://www.easa.europa.eu/drones/NAA)

Die nach der Registrierung erhaltene UAS-Betreiber-Nummer (e-ID) muss gut sichtbar an allen Quadrokoptern des Betreibers z.B. mittels einer EU-Drohnen-/Quadrokoopterplakette angebracht werden.

Die EU-Drohnenplakette können Sie bei diesem Modell auf an der Seite oder am Boden der Drohne befestigen.

**Hinweis:** Je nach Einsatz des Quadrokopters ist es gegebenenfalls auch erforderlich im Besitz des kleinen oder großen Drohnenführerscheins zu sein. Bei Benutzung des Quadrokopters müssen immer alle erforderlichen Unterlagen mit sich geführt werden.

### **Hinweis! Gefahr von Schäden!**

- Öffnen Sie sorgfältig die Verpackung.
  - Wenn die Verpackung sorglos mit einem scharfen Messer oder andere Spitze Gegenstände, geöffnet wird kann das Produkt beschädigt werden.
1. Überprüfen Sie, ob die Lieferung komplett ist (siehe Abb. auf Seite 6).
  2. Nehmen Sie den Quadrocopter [1] aus der Verpackung und überprüfen Sie ob das Gerät oder Teile beschädigt sind. Wenn ja, Verwenden Sie den Quadrocopter [1] nicht. Kontaktieren Sie die Service-Adresse des Herstellers, die auf der Garantiekarte aufgeführt ist.

### **Warnung! Verletzungsgefahr!**

Gefahr von Augenverletzungen! Halten Sie einen Sicherheitsabstand von 1 bis 2 Meter um sich oder andere vor Verletzungen zu schützen.

- Um Unfälle zu vermeiden, fliegen Sie den Quadrocopter nie in der Nähe von Personen, Tieren oder sonstigen Hindernissen. Hände, Haare und lose Kleidung von den Rotoren fern halten. Nicht in die Rotoren greifen!
- Überprüfen Sie vor Benutzung, ob der Quadrocopter vollständig zusammengebaut ist. (siehe Abb. Seite 6).

### **Warnung! Verletzungsgefahr! Bewegende Rotoren!**

Körper, Hände, Finger, Haare und lose Kleidung von den Rotoren fern halten. Nicht in die Rotoren greifen!

## **Warnung! Stromschlaggefahr!**

Fehlerhafte Elektroinstallation oder zu hohe Netzspannung können zu elektrischem Stromschlag führen.

- Betreiben Sie den Quadrokopter nicht, wenn er sichtbare Schäden aufweist oder das Mikro-USB-Ladekabel defekt ist.
- Schließen Sie den Quadrokopter zum Laden nur an eine nahe und gut zugängliche Stromquelle an, damit Sie diesen bei einem Störfall schnell vom Strom trennen können.
- Wenn das Mikro-USB-Ladekabel des Quadrokopter beschädigt ist, muss es durch den Hersteller oder seinen Kundendienst oder eine ähnlich qualifizierte Person ersetzt werden.
- Tauchen Sie weder den Quadrokopter, die Fernsteuerung, noch das Mikro-USB-Ladekabel in Wasser oder andere Flüssigkeiten. Stellen Sie keine mit Flüssigkeit gefüllten Gegenstände, wie z.B. Vasen, auf den Quadrokopter oder die Fernsteuerung.
- Der Quadrokopter und die Fernsteuerung sollten nicht Tropf- oder Spritzwasser ausgesetzt werden.
- Verwenden Sie einen Netzadapter (nicht im Lieferumfang enthalten) nur mit einer Ausgangsspannung die der Eingangsspannung (5,0 V  $\approx$  1,5 A) des Quadrokopters entspricht. Beachten Sie das Typenschild. Ansonsten besteht Gefahr von Feuer oder Stromschlägen.
- Ein Netzadapter kann bei Gewittern nicht verwendet werden. Es besteht die Gefahr eines Stromschlages.

**Warnung! Gefahren für Kinder und Personen mit verringerten physischen, sensorischen oder mentalen Fähigkeiten (beispielsweise teilweise Behinderte, ältere Personen mit Einschränkung ihrer physischen und mentalen Fähigkeiten) oder Mangel an Erfahrung und Wissen (beispielsweise ältere Kinder).**

- Dieser Quadrokopter kann von Kindern ab 16 Jahren und darüber sowie von Personen mit verringerten physischen, sensorischen oder mentalen Fähigkeiten oder Mangel an Erfahrung und Wissen benutzt werden, wenn sie beaufsichtigt oder bezüglich des sicheren Gebrauchs des Quadrokopter unterwiesen wurden und die daraus resultierenden Gefahren verstehen.
- Reinigung und Benutzerwartung dürfen nur von Erwachsenen durchgeführt werden.
- Dieses ferngesteuerte Modell ist kein Spielzeug. Geeignet für Personen ab 16 Jahren.
- Sorgen Sie dafür, dass Kinder keine Gegenstände in den Quadrokopter hineinstecken.
- Halten Sie Akkus von Kindern und Haustieren fern.
- Wenn Sie vermuten, dass Ihr Kind eine Akku verschluckt hat sofort ärztliche Hilfe suchen.

**Warnung! Erstickungsgefahr!**

- Halten Sie Plastikfolie und Taschen von Säuglingen und Kleinkindern fern, es besteht Erstickungsgefahr.
- Enthält verschluckbare Kleinteile. Von Kleinkindern unbedingt fernhalten.

## **Warnung! Verletzungsgefahr!**

Es besteht eine Verletzungsgefahr bei falschem Zusammenbau des Quadropters.

- Zusammenbau durch Erwachsene nötig.
- Das falsche Zusammenbauen oder das Auseinanderbauen von Komponenten, welche nicht für den Ausbau gedacht sind, kann zu Gefahren durch elektrische Schläge, großer Hitze, Schnittverletzungen, oder zu anderen mechanischen oder physikalischen Gefahren führen.
- Halten Sie im speziellen auch den mitgelieferten Schraubendreher von Kindern fern.
- Der Schraubendreher darf ausdrücklich nur von Erwachsenen benutzt werden und ausschließlich nur für den Austausch der Rotorblätter genutzt werden. Eine anderweitige Benutzung des mitgelieferten Schraubendrehers ist nicht gestattet.
- Der Wechsel von Rotorblättern darf ausschließlich nur durch Erwachsene durchgeführt werden.
- Der Rotorblattwechsel muss genauestens gemäß dieser Anleitung erfolgen.
- Andere Modifikationen, der Ausbau von anderen Komponenten oder der Einbau zusätzlicher Komponenten ist für den Quadropter und seine Zubehörteile (insbesondere Fernsteuerung) untersagt.

## **Warnung! Explosionsgefahr!**

Bei unsachgemäßem Auswechseln der Akkus oder wenn diese durch einen falschen Typ ersetzt werden. Ersatz nur durch denselben oder einen gleichwertigen Akkutyp.

## Sicherheitshinweise

- Folgen Sie den vom Akkuhersteller angegebenen Sicherheits-, Verbrauchs-, und Entsorgungs-Anweisungen.
- Entfernen Sie alte oder entladene Akkus aus der Fernsteuerung. Alle Akkus eines Satzes gleichzeitig wechseln.
- Akkukontakte und auch die Kontakte in der Fernsteuerung vor dem Einlegen der Akkus reinigen.
- Beachten sie beim Einlegen der Akkus, die richtige Polarität (+/-) . Wenn die Polarität nicht beachtet wird kann es zu Verletzungen und/oder Sachschäden führen.
- Akkus, die ausgelaufen sind, niemals ohne entsprechenden Schutz anfassen. Bei Kontakt der Akkusäure mit der Haut, waschen Sie die Stelle mit viel Wasser und Seife ab.
- Vermeiden Sie Augenkontakt mit der Akkusäure. Sollten Sie doch einmal Augenkontakt mit Akkusäure erfahren, spülen Sie die Augen mit viel Wasser aus und kontaktieren umgehend einen Arzt.
- Entfernen Sie die Akkus, wenn Sie die Fernsteuerung längere Zeit nicht verwenden, um Schäden aufgrund verrostet oder korrodierte Akkus zu verhindern.
- Werfen Sie nie Akkus in ein Feuer, setzen Sie Akkus nicht Feuer oder anderen Wärmequellen (z.B. heißer Ofen) aus.
- Wenn Sie den Quadrokopter nicht benutzen, ihn reinigen oder wenn eine Störung auftritt, schalten Sie den Quadrokopter und die Fernsteuerung immer aus. Entfernen sie die Akkus und trennen Sie alle Verbindungen.
- Setzen Sie die Akkus nie extrem hohen Temperaturen aus. Dies kann zu einer Explosion oder zum Austritt von entflammbarer Flüssigkeit oder Gasen führen.

- Setzen Sie den Akku des Quadrokopter nie extrem niedrigen Luftdruck aus. Es kann beim Austreten von brennbarer Flüssigkeit oder Gas zu einer Explosion kommen.
- Sie sollten den Akku des Quadrokopter unter keinen Umständen auseinandernehmen, zerstören, durchlöchern oder kurzschließen, es besteht Explosionsgefahr.
- Akkuentorgung: Alte oder entladene Akkus müssen ordnungsgemäß entsorgt oder recycelt werden in Übereinstimmung mit allen geltenden Gesetze. Detaillierte Informationen erhalten Sie bei Ihrer Gemeindeverwaltung für Abfälle.
- Vor der Entsorgung, müssen Akkus zuerst entfernt und separat vom Gerät entsorgt werden.
- Versuchen sie niemals, Akkus wieder aufzuladen, die nicht dafür vorgesehen sind.
- Niemals verschiedene Akkutypen gleichzeitig verwenden.
- Aufladbare Akkus dürfen nur unter Aufsicht eines Erwachsenen neu aufgeladen werden.
- Sollten Sie wiederaufladbare Akkus in der Fernsteuerung nutzen und diese aufladen wollen, entnehmen Sie die Akkus zunächst aus der Fernsteuerung.
- Mischen Sie niemals alte und neue Akkus.
- Akkukontakte der Fernsteuerung niemals kurzschließen.
- Quetschen oder Schneiden Sie nie Akkus.
- Sie sollten die Akkus unter keinen Umständen auseinandernehmen, zerstören, durchlöchern oder kurzschließen, es besteht Explosionsgefahr.

**Hinweis! Gefahr von Sachschäden!**

Unsachgemäßer Umgang mit der Quadrocopter kann zu Beschädigungen des Quadrocopter führen.

- Achten Sie unbedingt auf Ihre Umgebung in der Sie den Quadrocopter nutzen möchten. Suchen Sie sich eine große, offene und weite Fläche ohne Hindernisse, achten Sie besonders auf Gebäude, Menschenansammlungen, Hochspannungsleitungen und Bäume.
- Benutzen Sie den Quadrocopter niemals in der Nähe von Flughäfen, Bahnanlagen oder Straßen. Halten Sie immer ausreichend Abstand von gefahrenträchtigen und besonders geschützten Bereichen.
- Betreiben Sie Ihren Quadrocopter nicht in der Nähe von Funkstationen, Hochspannungsleitungen, Transformatorkästen oder ähnlichem! Diese Einrichtungen können Funkstörungen verursachen.
- Setzen Sie den Quadrocopter außen nur bei gutem Wetter ein. Bei Regen, Sturm oder gar Gewitter dürfen Sie den Quadrocopter nicht betreiben.
- Suchen Sie sich ein Fluggelände, das den gesetzlichen Voraussetzungen entspricht und frei von Hindernissen wie Bäumen, Häusern, usw. ist.
- Nicht in Innenräumen fliegen lassen
- Fliegen Sie in keiner Umgebung mit mehr als +45 °C und weniger als 10 °C.
- Setzen Sie den Quadrocopter keiner hohen Luftfeuchtigkeit oder Staubeinwirkung aus.



- Den Quadrokofter nicht aus größeren Höhen fallen oder abstürzen lassen. Dies kann die Flugeigenschaften und die Lebenszeit des Quadrokofter beeinträchtigen.
- Achten Sie darauf das manche Teile am Quadrokofter heiß werden könnten.
- Halten Sie die Quadrokofter und das Zubehör von offenem Feuer und heißen Flächen fern.
- Stellen Sie keine offenen Brandquellen, wie z. B. brennende Kerzen, auf oder in die Nähe des Quadrokofter und der Fernsteuerung.
- Bringen Sie das Mikro-USB-Ladekabel nicht mit heißen Teilen in Berührung.
- Tauchen Sie den Quadrokofter zum Reinigen niemals in Wasser und verwenden Sie zur Reinigung keinen Dampfreiniger. Der Quadrokofter kann sonst beschädigt werden.
- Verwenden Sie den Quadrokofter nicht mehr, wenn die Kunststoff- oder Metallbauteile des Geräts Risse oder Sprünge haben oder sich verformt haben. Ersetzen Sie beschädigte Bauteile nur durch passende Originalersatzteile.
- Beschädigungen des Quadrokofter, der Kamera, der Fernsteuerung oder des Zubehörs, die durch äußere Einflüsse wie Schläge, Fall oder Sonstiges hervorgerufen wurden, sind keine Garantieschäden und somit kostenpflichtig.
- Informieren Sie sich über die jeweils gültige Rechtslage zur Verwendung des von Ihnen erworbenen Quadrokofter in Ihrem Land.

- Führen Sie niemals Anbauten am Quadrocopter durch oder überschreiten das maximal erlaubte Höchstabfluggewicht (siehe Kapitel „Technische Daten“ auf Seite 50).

**Hinweis! Achtung!**

In einigen Ländern ist es vorgeschrieben für den Betrieb eines Quadrocopter eine spezielle Modellhalterhaftpflichtversicherung abzuschließen. Information hierzu bekommen Sie bei den Modellsportverbänden oder bei einer Versicherung.

- Ein Netzadapter ist nicht im Lieferumfang enthalten.
- Bei Problemen des Produktes aufgrund statischer Entladungen oder Stromschwankungen, entnehmen Sie den Akku aus dem Gerät, lassen es eine Minute abkühlen und setzen den Akku wieder in das Gerät ein.

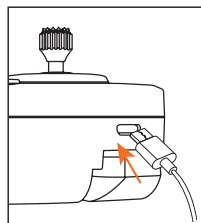
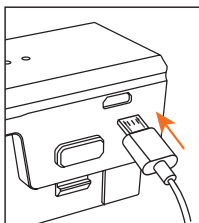
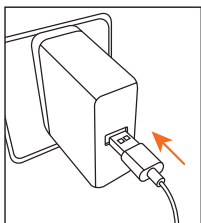
Für Ihre eigene Sicherheit und die der umstehenden Menschen ist es wichtig, dass Sie die grundlegenden Flugbestimmungen kennen. Denken Sie daran, vor dem Fliegen die Sicherheitsrichtlinien zu lesen.

- Fliegen Sie immer nur über offenen Bereichen.
- Fliegen Sie nur, wenn Sie ein ausreichend starkes GPS Signal empfangen.
- Halten Sie immer Sichtkontakt mit Ihrem Quadropter.
- Bleiben Sie immer unter einer Höhe von 100 Metern.
- Vermeiden Sie es, über bzw. in der Nähe von Hindernissen, Menschenmengen, Hochspannungsleitungen, Bäumen, Flugplätzen und Wasserflächen zu fliegen.
- Fliegen Sie nicht in der Nähe von Quellen starker elektromagnetischer Strahlung wie Stromleitungen oder Funkstationen, da diese den eingebauten Kompass beeinträchtigen können.
- Betreiben Sie den Quadropter nicht bei schlechten Wetterbedingungen wie Regen, Schneefall, Nebel oder hohen Windgeschwindigkeiten. Beachten Sie unbedingt Flugverbotszonen. Siehe hierzu auch das Kapitel „Wind“ auf Seite 54.
- Halten Sie sich von drehenden Motoren und Rotoren fern.
- Beachten Sie die aktuelle Windsituation. Der Quadropter darf nur bei Windstille geflogen werden!

### Akku der Fernsteuerung laden

Vor dem ersten Flug des Quadrocopter [1] muss der Akku der Fernsteuerung [5] vollends geladen werden. Verbinden Sie hierzu das mitgelieferte Mikro-USB-Kabel [2] mit dem USB-Anschluss [20] der Fernsteuerung [5]. Das andere Ende des Mikro-USB-Kabels verbinden Sie mit einem USB-Netzstecker (5,0 V  $\overline{=}$  2,0 A, nicht im Lieferumfang enthalten). Die Lade LED [24] beginnt rot zu leuchten. Wenn der Ladevorgang beendet ist, geht die Lade-LED [24] aus und die Akku LED [23] leuchtet grün. Der Ladevorgang dauert ca. 50 Minuten.

Sie können den Akku der Fernsteuerung [5] auch über einen USB-Anschluss an Ihrem Computer laden. Bitte beachten Sie, dass der Ladevorgang sich dadurch allerdings verlängert.



- Wenn der Akku der Fernsteuerung [5] nur noch einen niedrigen Ladezustand aufweist, blinkt die Lade LED [24] rot. Sie müssen den Akku dann unverzüglich laden.
- Der Akku der Fernsteuerung [5] ist fest verbaut und kann nicht ausgetauscht werden. Wenn der Akku der Fernsteuerung [5] beschädigt ist, muss die Fernsteuerung [5] ausgetauscht werden.

## Fernsteuerung Ein- und Ausschalten

Zum Einschalten der Fernsteuerung drücken Sie die Ein-/Ausschalttaste [5]. Ein Signalton ertönt und die LEDs der Fernsteuerung beginnen zu leuchten. Zum Ausschalten der Fernsteuerung drücken Sie die Ein-/Ausschalttaste [5] kurz, ein Signalton ertönt. Drücken Sie die Taste erneut, bis die LEDs der Fernsteuerung erloschen sind.

## Den Akku des Quadrocopter laden

Vor dem ersten Flug des Quadrocopter [1] muss der Akku [4] des Quadrocopter [1] vollends geladen werden. Drücken Sie die 2 Akku Verriegelungen [35] seitlich am Akku [4] und entnehmen Sie den Akku [4] nach oben aus dem Quadrocopter [1]. Wenden Sie hierbei keine Gewalt an. Verbinden Sie nun das mitgelieferte Mikro-USB-Kabel [2] mit dem USB-Anschluss des Akkus [38]. Das andere Ende des Mikro-USB-Kabel [2] verbinden Sie mit einem USB-Netzstecker (5,0 V  $\equiv$  2,0 A nicht im Lieferumfang enthalten). Die 4 Ladeanzeige-LEDs [39] beginnen je nach Ladestand blau zu blinken. Wenn der Ladevorgang beendet ist, leuchten alle 4 Ladeanzeige-LEDs [39] konstant blau. Der Ladevorgang dauert ca. 150 Minuten. Die Flugzeit beträgt ca. 12 – 15 Minuten.

Sie können den Akku [4] des Quadrocopter [1] auch über einen USB-Anschluss an Ihrem Computer laden. Bitte beachten Sie, dass der Ladevorgang sich dadurch allerdings verlängert.

Den vollgeladenen Akku [4] des Quadrocopter [1] wieder in das Akkufach des Quadrocopter einlegen. Achten Sie darauf, dass der Akku [4] merklich mit einem Klick fest einrastet.

**Den Akku des Quadrocopter laden**

- Sie können den Akku [4] auch laden, wenn er sich noch im Akkufach im Quadrocopter [1] befindet. Folgen Sie den Anweisungen und lösen Sie das Mikro USB-Kabel [2] wenn die Ladeanzeige-LEDs [39] vollständig leuchten. Der Quadrocopter [1] muss beim Laden ausgeschaltet sein.
- Informationen über den Erwerb von zusätzlichen Ersatz-Akkus und weiterem Zubehör finden Sie auf <https://www.rollei.de/>

**Akku Status Anzeige**

Der Status des Ladezustands des Akkus [4] des Quadrocopter [1] wird über die Ladeanzeige-LEDs [39] angezeigt.

- **Akku ausreichend:** 4 – 2 Ladeanzeige-LEDs [38] an dem Quadrocopter [1] leuchten kontinuierlich Blau.
- **Akku schwach:** Lediglich eine Ladeanzeige-LED [38] blinkt Blau. Landen Sie den Quadrocopter [1], wenn die letzte Ladeanzeige-LED [39] wegen einem schwachen Akku zu blinken beginnt. Nach etwa 1 Minute landet der Quadrocopter [1] automatisch.

**Hinweis! Achtung!**

Im Außenbereich können Witterungseinflüsse und starker Wind das automatische Landen bei schwachem Akku [4] sehr stark beeinflussen.

## Fernsteuerung vorbereiten

Klappen Sie zunächst die beiden Haltegriffe [15] der Fernsteuerung [5] mit Hilfe der beiden Aussparungen auf der Rückseite der Haltegriffe [15] aus. Sie können die Fernsteuerung [5] nun besser halten.

## Akku Status Anzeige

Anhand der zur Verfügung gestellten kostenlosen App (Seite 41 ff) können Sie den Quadrocopter [1] gleichzeitig mit der Fernsteuerung [5] steuern und das Livebild der Kamera verfolgen. Laden Sie sich die kostenlose App „Fly GPS“ aus dem Google Play Store oder die „Rollei Fly GPS“ aus dem iOS App Store herunter und installieren Sie diese auf Ihrem Smartphone. Dazu nutzen Sie am besten den Smartphonehalter [10] der Fernsteuerung [5]. Klappen Sie den Smartphonehalter [10] in der Mitte der Fernsteuerung [5] nach oben. Ziehen Sie das obere Ende des Smartphonehalters [10] nach oben bis Ihr Smartphone zwischen die beiden Klemmen des Smartphonehalters [10] eingesetzt werden kann.

Achten Sie darauf, dass das Display Ihres Smartphones in die Richtung der Bedienelemente der Fernsteuerung [5] ausgerichtet ist. Lassen Sie dann die obere Klemme des Smartphonehalters [10] vorsichtig wieder herab, bis das Smartphone eingeklemmt ist und entsprechend fest und sicher sitzt.

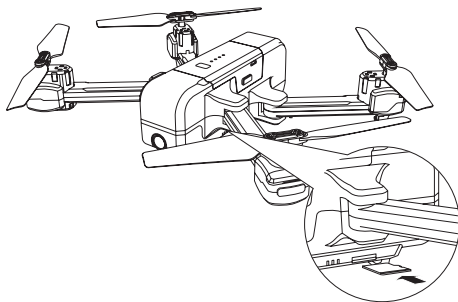
Prüfen Sie durch vorsichtiges Rütteln an der Fernsteuerung [2], ob Ihr Smartphone wirklich fest im Smartphonehalter [10] sitzt.

Klappen Sie nun die beiden Antennen [9] der Fernsteuerung [5] aus und richten Sie diese nach vorne.

**Einsetzen der Speicherkarte**

Aufnahmen von Fotos und Videos sind nur mit eingelegter Speicherkarte\* möglich. Setzen Sie daher vor dem Einschalten des Quadrokopter [1] eine Mikro SD- / SDHC-Speicherkarte\* in das Speicherkartenfach [34] des Quadrokopter [1] ein.

- Legen Sie die Speicherkarte\* entsprechend der untenstehenden Abbildung ein. Die Beschriftung der Speicherkarte\* zeigt dabei zur Unterseite des Quadrokopter [1]. Drücken Sie die Speicherkarte\* so tief in das Speicherkartenfach [34], bis sie hörbar einrastet.
- Zum Entnehmen der Speicherkarte\* drücken Sie erneut kurz darauf, die Speicherkarte\* wird daraufhin ein Stück weit ausgeworfen.



- Um zu vermeiden, dass die Speicherkarte\* beschädigt wird, schalten Sie den Quadrokopter [1] aus, bevor Sie die Speicherkarte\* einsetzen oder herausnehmen.
- Es werden microSD-/SDHC-Speicherkarten bis zu einer Kapazität von 32 GB unterstützt.

\*nicht im Lieferumfang



## Quadrokopter einschalten

Um den Quadrokopter [1] für den ersten Flug vorzubereiten, folgen Sie bitte den nachfolgenden Schritten.

1. Klappen Sie die Rotorarme [33] des Quadrokopter [1] aus. Die Rotorarme [33] rasten in der Endstellung merklich ein.
2. Stellen Sie den Quadrokopter [1] auf eine ebene Fläche.
3. Schalten Sie den Quadrokopter [1] ein, indem Sie die Ein-/Ausschalttaste [40] des Quadrokopters [1] drücken, bis alle 4 Ladeanzeige-LEDs [39] erleuchtet sind. Lassen Sie die Ein-/Ausschalttaste [40] los. Die Positions-LEDs [30] und [37] leuchten kurz blau und beginnen dann rot zu blinken.
4. Schalten Sie die Fernsteuerung [5] ein, die Bereitschaft LED [25] leuchtet weiß. Bewegen Sie den linken Steuerhebel [21] nach vorn und dann nach hinten, damit sich die Fernsteuerung [5] mit dem Quadrokopter [1] verbindet. Nach erfolgreicher Verbindung blinken die hinteren Positions-LEDs [37] blau und die vorderen Positions-LEDs [30] weiß.
5. Blinken die Positions-LEDs [37] und [30] nach dem Einschalten schnell blau und rot, kalibrieren Sie bitte den Kompass wie auf Seite 26 beschrieben. Sie können direkt mit Punkt 3 im Kapitel „Kompass kalibrieren“ beginnen.
6. Verbinden Sie den Quadrokopter [1] mit dem WIFI Ihres Smartphones. Öffnen Sie hierzu die WIFI Optionen Ihres Smartphones und suchen Sie nach dem WIFI Signal „Rollei Fly 100pro“. Verbinden Sie sich mit diesem Netzwerk. Es erfolgt keine WIFI-Passwort Abfrage. Bitte beachten Sie, dass Sie während der Dauer dieser Verbindung kein Internet auf Ihrem Smartphone empfangen.
7. Öffnen Sie die App auf Ihrem Smartphone.

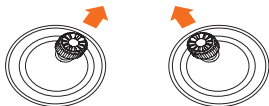
## Quadrokopter kalibrieren

Vor dem ersten Flug sollten Sie den Kompass und das Gyroskop im Quadrokopter [1] kalibrieren. Die Kalibrierung sollte vor jedem Flug durchgeführt werden und wenn sich die Flugeigenschaften des Quadrokopter[1] nach einer Kollision oder einem Absturz verschlechtert haben.

Der Quadrokopter [1] muss dabei eingeschaltet sein und auf einer ebenen Fläche stehen. Schalten Sie die Fernsteuerung [5] ein und verbinden Sie den Quadrokopter [1] mit dem WIFI Ihres Smartphones. Öffnen Sie die App.

### Kompass kalibrieren

1. Bewegen Sie die beiden Steuerhebel [12] / [21] der Fernsteuerung [5] zeitgleich in die Positionen 1 Uhr (links) und 11 Uhr (rechts). Die Positions-LEDs [30] und [37] am Quadrokopter [1] blinken nun schnell blau und rot (hinten) und weiß und rot (vorne).



2. Die App zeigt folgenden Status an: „Kompass-Kalibrierung“.

3. Nehmen Sie den Quadrokopter [1] waagrecht von hinten auf und drehen Sie sich mit dem Quadrokopter in der Hand einmal um 360°.



4. Die hinteren Positions-LEDs [37] leuchten nun dauerhaft blau.

5. Halten Sie jetzt den Quadrokopter [1] mit der Kamera zum Boden gerichtet und drehen Sie sich noch einmal um 360°.



6. Die vorderen Position-LEDs [30] leuchten nun dauerhaft weiß.
7. Die App zeigt folgenden Status an:  
„Kompass-Kalibrierung okay“

### Gyroskop kalibrieren

Bewegen Sie die beiden Steuerhebel [12] / [21] der Fernsteuerung [5] zeitgleich in die Positionen 11 Uhr (links) und 1 Uhr (rechts).

1. Die Positions-LEDs [30] und [37] des Quadrokopter [1] blinken schnell blau (hinten) und weiß (vorne).
2. Die App zeigt folgenden Status an: „Gyroskop Kalibrierung“.
3. Nach wenigen Sekunden blinken die Positions-LEDs [30] und [37] wieder langsam blau (hinten) und weiß (vorne).
4. Die App zeigt folgenden Status an: „Gyroskop OK“.

### GPS Signal suchen

Bevor der Quadrokopter [1] zum Flug bereit ist, benötigt er ein GPS-Signal von einem GPS Satelliten. Die Suche nach diesem Signal startet der Quadrokopter [1] automatisch.

1. Die Positions-LEDs [30] und [37] beginnen schnell blau (hinten) und weiß (vorn) zu blinken. Das GPS-Signal wird gesucht. Der Vorgang kann einige Minuten dauern.
2. Die App zeigt folgenden Status an: „Warte auf GPS-Signal“.
3. Wurde ein GPS-Signal empfangen, blinken die Positions-LEDs [30] und [37] kurz langsam und leuchten dann konstant in blau (hinten) und weiß (vorne).
4. Die App zeigt den Status: „GPS Kalibrierung abgeschlossen“ an.

### Hinweis:

- Sollten Sie kein ausreichendes GPS-Signal empfangen, können Sie mit der GPS /Headless Mode Taste [22] die GPS Funktion des Quadrokopter deaktivieren. Ebenso sollten diese Funktion in Innenräumen deaktiviert werden. Bitte beachten Sie, dass die Kontrolle über den Quadrokopter [1] durch ein deaktiviertes GPS erschwert wird.
- Auch eine automatische Rückkehr zum Startpunkt ist ohne eingeschaltetes GPS Signal nicht möglich. Sollte die Verbindung zwischen Quadrokopter und Fernbedienung während des Fluges getrennt werden, während das GPS deaktiviert ist, wird die Drohne umgehend automatisch zur seichten Landung am Ort des Verbindungsverlustes ansetzen.
- GPS deaktivieren: Halten Sie die GPS/Headless Mode Taste [22] so lange gedrückt, bis ein akustisches Signal ertönt und die GPS/Return to Home-LED [18] erlischt.
- GPS erneut aktivieren: Halten Sie die GPS/Headless Mode Taste [22] so lange gedrückt, bis ein akustisches Signal ertönt und die GPS/Return to Home-LED [18] wieder leuchtet.

## Erste Flugübungen

Bevor Sie mit dem Quadrokopter [1] fliegen, informieren Sie sich zuerst in dieser Anleitung über seine Steuerfunktionen und führen dann einige Übungen durch. Die folgenden Anweisungen und Flugübungen beziehen sich auf den GPS-Modus des Quadrokopter [1].

1. Platzieren Sie den Quadrokopter [1] auf einer ebenen Fläche auf dem Boden. Der Quadrokopter [1] muss Ihnen mit dem Heck (Hintere Position-LEDs [37]) zugewandt sein.
2. Üben Sie zuerst den Schwebeflug mit dem linken Steuerhebels [21] zu kontrollieren. Anschließend versuchen Sie die Position des Quadrokopter [1] mit Hilfe des rechten Steuerhebels [12] zu verändern (vor, zurück, seitwärts).
3. Zuletzt sollten Sie das Drehen des Quadrokopter[1], um die eigene Achse mit dem linken Steuerhebel [21] üben.

Wenn Sie diese Funktionen des Quadrokopter [1] beherrschen, können Sie Ihren ersten kontrollierten Flug durchführen.

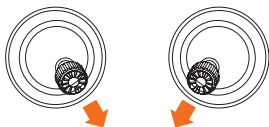
- Starten Sie den Quadrokopter [1] immer vom Boden aus, da sich der Quadrokopter bei jedem Neustart automatisch neu kalibriert. Dieser Vorgang dauert ca. 1 Sekunde.
- Sollte der Quadrokopter [1] nach einer Kollision oder eines Absturzes vom Kurs abweichen, landen Sie den Quadrokopter [1] und führen Sie einen Neustart durch, damit sich der Quadrokopter wieder neu kalibrieren kann.
- Überprüfen Sie vor jedem Neustart des Quadrokopters, dass die Rotorarme [33] vollständig ausgeklappt und eingerastet sind.
- Beachten Sie die aktuelle Windsituation. Der Quadrokopter darf nur bei Windstille geflogen werden!
- Fliegen Sie nicht bei Regen, Wind, Nebel, nachts oder wenn sich Personen, Fahrzeuge, Vögel, Tiere oder zerbrechliche Gegenstände in Reichweite der Drohne befinden.

## Erste Flugübungen

- Fliegen Sie nur an Orten ohne Verletzungs- oder Beschädigungsgefahr.
- Fliegen Sie nur bei stabilen Wetterbedingungen, klarer Sicht, ohne Wind und / oder Regengefahr.

### Starten der Rotoren und Abheben

- Der Quadrokopter [1] muss auf einer ebenen Fläche stehen und eingeschaltet sein. Die Rückseite des Quadrokopter [1] ist Ihnen zugewandt. Die Fernsteuerung [5] muss eingeschaltet und mit dem Quadrokopter [1] verbunden sein. Die Kalibrierung des Kompass und des Gyroskops sollten abgeschlossen sein. Die Positions-LEDs [30] und [37] müssen konstant in blau (hinten) und weiß (vorne) leuchten. Die App zeigt den Status „Flugbereit“ an.
- Bewegen Sie die Steuerhebel [12] und [21] in die Positionen 5 Uhr (links) und 7 Uhr (rechts).

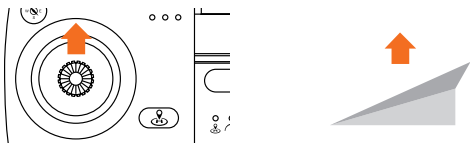


- Die Motoren starten automatisch. Drücken Sie den linken Steuerhebel [21] vorsichtig nach vorne, um abzuheben. Hat der Quadrokopter [1] eine Höhe von ca. 1,5 m erreicht, halten Sie den linken Steuerhebel [21] mittig um auf einer Höhe zu schweben.
- Sie können Alternativ zum vorherigen Punkt auch die Autom. Start-/Lande-Taste [11] drücken. Der Quadrokopter [1] begibt sich dann in eine Flughöhe von ca. 1,5 m und schwebt dort.

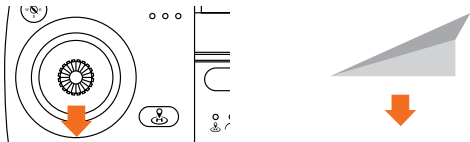
## Steuerung

Nachfolgend erhalten Sie eine Beschreibung für die Steuerung des Quadropters [1].

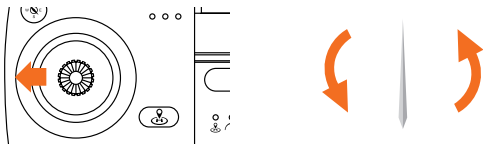
- **Steigen:** Drücken Sie den linken Steuerhebel [21] nach oben. Die Rotoren [31] und [36] drehen sich schneller und der Quadropters [1] steigt.



- **Sinken:** Drücken Sie den linken Steuerhebel [21] nach unten. Die Rotoren [31] und [36] drehen sich langsamer und der Quadropters [1] sinkt.



- **Nach Links drehen:** Drücken Sie den linken Steuerhebel [21] nach links. Der Quadropters [1] dreht sich auf der eigenen Achse nach links.

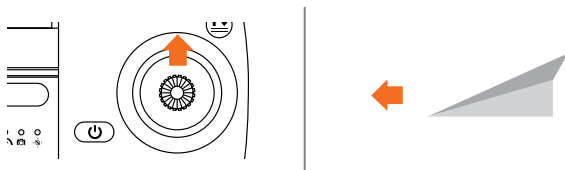


## Erste Flugübungen

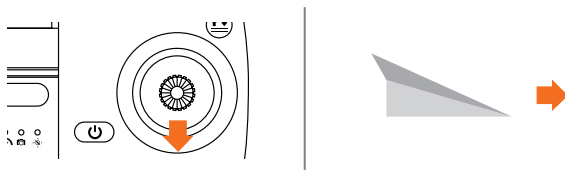
- **Nach links drehen:** Drücken Sie den linken Steuerhebel [21] nach rechts. Der Quadrokopter [1] dreht sich auf der eigenen Achse nach rechts.



- **Vorwärts fliegen:** Drücken Sie den rechten Steuerhebel [21] nach oben. Die Front des Quadrokopters [1] neigt sich nach unten und er fliegt vorwärts.

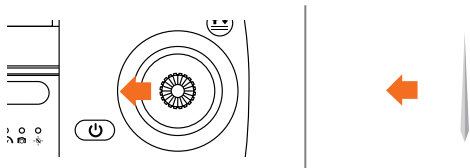


- **Rückwärts fliegen:** Drücken Sie den rechten Steuerhebel [21] nach unten. Das Heck des Quadrokopters [1] neigt sich nach unten und er fliegt rückwärts.

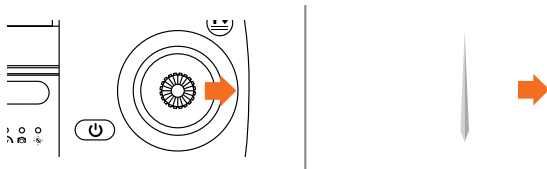




- **Nach links fliegen:** Drücken Sie den rechten Steuerhebel [21] nach links. Der Quadrokopter [1] neigt sich leicht nach links und er fliegt nach links.



- **Nach rechts fliegen:** Drücken Sie den rechten Steuerhebel [21] nach rechts. Der Quadrokopter [1] neigt sich leicht nach rechts und er fliegt nach rechts.



## Landen und Abschalten der Rotoren

1. Drücken Sie den linken Steuerhebel [21] nach unten, um den Quadrocopter [1] auf eine niedrige Höhe zu steuern.
2. Schauen Sie nach einem geeigneten, ebenen Landeplatz.
3. Drücken Sie den linken Steuerhebel [21] nochmals unten, bis der Quadrocopter [1] Bodenkontakt hat.
4. Die Rotoren [31] und [36] stoppen automatisch, wenn der Quadrocopter [1] innerhalb von 20 Sekunden keine weiteren Signale von der Fernsteuerung erhält.

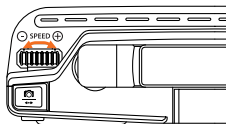
**Hinweis! Achtung!** Greifen Sie den Quadrocopter [1] erst an, nachdem die Rotoren [31] und [36] zum Stillstand kamen. Drehende Rotoren können schwere Verletzungen verursachen.

## Erweiterte Funktionen

Nachdem Sie sich mit der Steuerung des Quadrocopter [1] vertraut gemacht haben, können Sie weitere Funktionen und Flugmodi des Quadrocopter [1] nutzen.

### Geschwindigkeit Einstellen

Sie können drei Geschwindigkeits-Modi über die Fernsteuerung [5] einstellen: Anfängermodus, Normalmodus und den Fortgeschrittenenmodus.



- **Anfänger:** Nach dem Einschalten des Quadrocopter [1] ist von Werk aus der Anfängermodus aktiviert.
- **Normal:** Drücken Sie das Geschwindigkeitsrad [26] einmal nach rechts. Die Fernsteuerung [5] gibt ein kurzes akustisches Signal von sich. Der Normalmodus ist aktiviert.
- **Fortgeschritten:** Drücken Sie erneut das Geschwindigkeitsrad [26] nach rechts. Die Fernsteuerung [5] gibt erneut ein akustisches Signale von sich. Der Modus für Fortgeschrittene ist aktiviert.

Drücken Sie das Geschwindigkeitsrad [26] nach links, um wieder in den vorhergehenden Modus zu gelangen. Ertönt beim Drücken des Geschwindigkeitsrads [26] ein langes akustisches Signal, wird damit angezeigt, dass Sie den höchsten, bzw. niedrigsten Geschwindigkeitsmodus schon aktiviert haben.

## Foto- und Videoaufnahmen

Ihr Quadrocopter [1] ist mit einer beweglichen Full HD Kamera [32] ausgestattet, mit der Sie Foto und Videoaufnahmen aus der Vogelperspektive aufnehmen können.

1. Stellen Sie sicher, dass Sie eine Speicherkarte\* im Speicherkartenfach [34] Ihres Quadrocopter [1] eingelegt haben.
2. Steuern Sie den Winkel der Kamera über die das Kamerawinkelrad [27]
3. Drücken Sie das Kamerawinkelrad [27] nach links, um die Kamera nach oben zu bewegen. Es ertönt ein akustisches Signal.
4. Drücken Sie das Kamerawinkelrad [27] nach rechts, um die Kamera nach unten zu bewegen. Es ertönt ein akustisches Signal.

\*nicht im Lieferumfang

## Erweiterte Funktionen

5. Starten Sie eine Fotoaufnahme, indem Sie den Fotoauslöser [29] einmal drücken. Die Fernsteuerung [5] gibt 2 akustische Signale von sich.
6. Starten Sie die Videoaufnahme, indem Sie den Videoauslöser [28] einmal drücken. Die Fernsteuerung [5] gibt so lange ein akustisches Signal von sich, bis Sie die Aufnahme durch erneutes drücken des Videoauslöser [28] beenden.
7. Die Aufnahmen werden auf der Speicherkarte gespeichert.
8. Sind Sie mit der App verbunden, werden die Videos auch auf Ihrem Smartphone abgespeichert. Sie finden die Aufnahmen im Pfad DCIM/Rollei Fly 100pro auf Ihrem Smartphone.

### Hinweis:

- Die Videos auf der Speicherkarte werden in einer Auflösung von 1920 x 1080p mit 25 Frames per Sekunde aufgenommen.
- Im Smartphone ist die Auflösung aufgrund der WIFI-Übertragung auf 1280 x 720p, 25 fps eingeschränkt.
- Der Quadrocopter verfügt über kein Mikrofon. Über die App kann das Mikrofon des Smartphones für Tonaufnahmen aktiviert werden.

### Automatisches Starten/Landen/Notstopp

Die Autom. Start-/Lande-Taste [11] an der Fernsteuerung hat 3 verschiedene Funktionen.

- **Automatisches Starten:** Schalten Sie den Quadrocopter [1] ein und verbinden Sie die Fernsteuerung [5]. Drücken Sie die automatische Start-/Lande-Taste [11]. Die Rotoren [31] und [36] des Quadrocopter [1] beginnen sich zu drehen und der Quadrocopter [1] steigt auf eine Flughöhe von ca. 1,5 m.

- **Automatisches Landen:** Drücken Sie die automatische Start-/Lande-Taste [11] während des Fluges des Quadrokopter [1], wird dieser automatisch die Flughöhe verringern und Landen. Achten Sie darauf, dass die Landung auf einer ebenen Fläche ohne Hindernisse statt findet.
- **Notstopp:** Drücken Sie die automatische Start-/Lande-Taste [11] während des Fluges des Quadrokopter [1] für 3 Sekunden. Die Rotoren [31] und [36] des Quadrokopter [1] schalten sich aus und der Quadrokopter [1] stürzt ab. Nutzen Sie diese Funktion nur in einem äußersten Notfall, um das Risiko von Verletzungen oder Beschädigungen zu reduzieren.

### Headless-Modus

Im Headless-Modus fliegt der Quadrokopter [1] immer nach vorne, links, rechts oder zurück, wenn man den rechten Steuerungshebel [12] in die entsprechende Richtung drückt. Dabei ist es egal, in welche Richtung der Quadrokopter [1] in diesem Moment ausgerichtet ist. Wichtig dabei ist, dass die Fernsteuerung [5] die Position beibehält, in der sie mit dem Quadrokopter [1] verbunden wurde.

Um den Headless-Modus zu aktivieren, stellen Sie den Quadrokopter [1] auf eine ebene Fläche mit der Rückseite des Quadrokopter [1] zu Ihnen gerichtet. Drücken Sie auf der Fernsteuerung [5] die Taste GPS/Headless Mode [22]. Die Headless-Modus-LED [14] an der Fernsteuerung erlischt. Die Positions-LEDs die in diesem Moment nach vorne zeigen leuchten nun Weiß. Um den Headless-Modus wieder zu deaktivieren, drücken Sie die Taste GPS- /Headless-Modus [22] erneut.

### Point Of Interesse-Modus (POI)

Im POI-Modus kreist der Quadrokopter [1] im Schwebeflug auf einer gleichbleibenden Höhe automatisch um die Fernsteuerung [5]. Die Distanz zur Fernsteuerung [5] kann dabei zwischen 2 Meter und 100 Meter liegen.

1. Starten Sie den Quadrokopter [1] und begeben Sie sich in eine mittlere Flughöhe (ca. 2 – 5m).
2. Drücken Sie auf der Fernsteuerung [5] die Tasten Fotoauslöser [29] und Videoauslöser [28] zeitgleich.
3. Steuern Sie den Quadrokopter [1] mit dem rechten Steuerhebel [21] in die gewünschte Distanz zwischen 2 m und 100 m. Achten Sie darauf, dass sich innerhalb des gewählten Bereichs keine Hindernisse befinden.
4. Drücken Sie erneut die Tasten Fotoauslöser [29] und Videoauslöser [28] zeitgleich.
5. Der Quadrokopter [1] beginnt innerhalb des festgelegten Aktionsradius um die Fernsteuerung [5] zu kreisen. Wenn der ausgewählte Aktionsradius weniger als 2 Meter beträgt, fliegt der Quadrokopter [1] automatisch in eine Distanz von 2 Meter.
6. Bewegen Sie den rechten Steuerhebel [21], um den Point of Interest-Modus zu deaktivieren.

## Return to Home (RTH)

Mit der RTH-Funktion kehrt der Quadrokoopter [1] automatisch zum Startpunkt zurück. Diese Funktion kann nur mit aktiviertem GPS angewählt werden.

Die RTH-Funktion hat drei verschiedene Modi:

- **Smart RTH:** Drücken Sie die Return to Home-Taste [19] auf der Fernsteuerung [5]. Die Fernsteuerung [5] gibt ein akustisches Signal von sich und die GPS/Return to Home-LED [18] blinkt konstant. Der Quadrokoopter [1] kehrt zu seinem Startpunkt zurück. Drücken Sie die Return to Home-Taste [19] erneut, um den Return To Home-Vorgang abzubrechen. Ziehen Sie den linken Steuerhebel [21] nach hinten, um den Quadrokoopter [1] sicher zu landen.
- **Automatischer RTH:** Die automatische RTH-Funktion wird ausgelöst, wenn der Ladezustand des Akkus [4] des Quadrokoopter [1] zu niedrig ist oder die Verbindung zwischen Fernbedienung und Quadrokoopter getrennt wurde. Der Quadrokoopter [1] fliegt automatisch bis auf ca. 30 m an den Startpunkt heran, damit Sie den Landevorgang automatisch steuern können.
- **Verbindungsverlust RTH:** Diese RTH-Funktion wird ausgelöst, wenn die Verbindung der Fernsteuerung [5] zum Quadrokoopter [1] verloren geht. Verbinden Sie den Quadrokoopter [1] erneut, sobald der Quadrokoopter [1] im Sichtfeld erscheint. Sie können den Quadrokoopter [1] dann wieder manuell steuern und sicher landen.

## Hinweis! Achtung!

- Die RTH-Funktion ist nur bei aktiviertem GPS anwählbar und aktiv.
- Der Quadrokoopter [1] hat keine automatische Hinderniserkennung.

## Dualer Steuerungs-Modus

Die Funktionen des linken und rechten Steuerhebels [12] und [21] der Fernsteuerung [5] des Quadrocopter [1] können untereinander ausgetauscht werden.

1. Schalten Sie die Fernsteuerung [5] aus.
2. Drücken Sie zeitgleich den Fotoauslöser [29] und die Ein-/Ausschalttaste [13].
3. Die Fernsteuerung [5] quittiert diese Anweisung mit einem doppelten akustischem Signal und schaltet sich ein.
4. Der rechte Steuerhebel [21] hat nun die Funktionen Steigen, Sinken, Linksdrehung und Rechtsdrehung des Quadrocopter [1].
5. Der linke Steuerhebel [21] kann nun benutzt werden um nach Vorne, Zurück, nach Links und nach Rechts zu fliegen.
6. Schalten Sie die Fernsteuerung [5] aus, um die normale Funktion der Fernsteuerung [5] wieder zu aktivieren.

## Hinweis!

Die Handhabe der Kalibrierung des Quadrocopter [1] bleibt in ihrer ursprünglichen Funktionsweise erhalten.



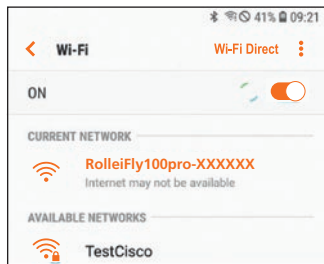
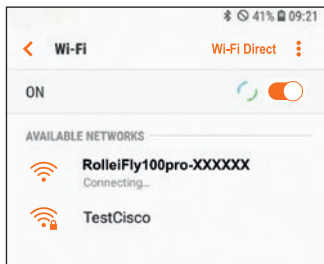
Laden Sie sich die kostenlose App „Fly GPS“ aus dem Google Play Store oder die „Rollei Fly GPS“ aus dem iOS App Store herunter und installieren Sie diese auf Ihrem Smartphone.



Schalten Sie nun den Quadrokopter [1] an und öffnen Sie die Verbindungsoptionen an Ihrem Smartphone.

Öffnen Sie die Option WLAN-Verbindungen und verbinden Sie das Smartphone mit dem WiFi-Netzwerk des Quadrokopters [1].

Dieses wird mit der Netzwerkennung „RolleiFly100pro-xxxxxx“ angezeigt. Das WIFI-Passwort bei dem ersten Einschalten des Quadrokopters [1] lautet „MKReset01“.



Nachdem Smartphone und Quadrokopter [1] verbunden sind, öffnen Sie die App. Im Startbildschirm werden Sie nun aufgefordert, das WIFI- Passwort des Quadrokopters [1] zu ändern. Ohne die Änderung des Passwortes ist der Quadrokopter [1] nicht Flugbereit. Das neue Passwort muss aus 8 Groß- und Kleinbuchstaben, sowie Zahlen bestehen (z.B.: „Rollei01“).

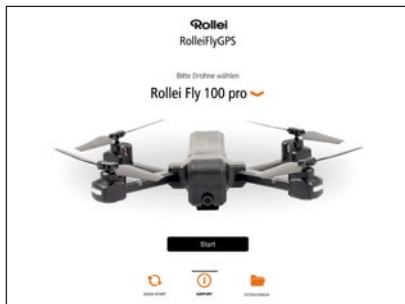
- Tippen Sie auf dem Startbildschirm die Option Passwort ändern an.
- Geben Sie das neue Passwort ein und bestätigen Sie die Eingabe mit „Aktivieren“.
- Notieren Sie sich das neue Passwort. Ein vergessenes Passwort unterliegt keiner Garantie oder Gewährleistung!
- Schalten Sie den Quadrokopter [1] aus und wieder ein.
- Verbinden Sie den Quadrokopter [1] wieder mit dem WIFI Ihres Smartphones. Nutzen Sie hierzu das neue Passwort.
- Öffnen Sie die App „Rollei Air GPS“ und wählen Sie die Option „Flug starten“.
- Der Quadrokopter [1] ist nun Flugbereit.

**Hinweis:**

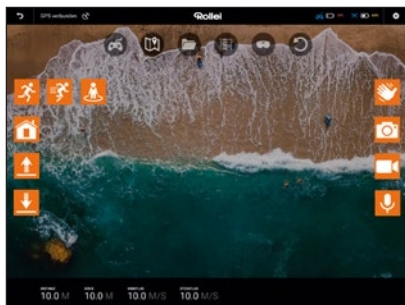
- Wenn der Quadrokopter [1] mit Ihrem Smartphone verbunden ist, haben Sie keine Internet-Verbindung.
- Ohne Änderung des WIFI-Passworts ist der Quadrokopter nicht flugbereit.
- Das neue Passwort muss aus 8 Groß-, Kleinbuchstaben und Zahlen bestehen.
- Der Quadrokopter [1] muss nach der Passwortänderung aus- und wieder eingeschaltet werden. Der Passwortschutz dient dazu, dass niemand sich in die bestehende WIFI-Verbindung einwählen kann und die Drohne ohne Ihr Einverständnis steuert.

## Bedienung der App


Wählen Sie im Startbildschirm Ihr Quadrocoptermodell aus. Sie können direkt in den Flugmodus wechseln (Start), oder andere Funktionen (Foto und Videogalerie, Quickstart Informationen usw.) abrufen.









Um den per WiFi verbundenen Quadrocopter [1] zu steuern, drücken Sie auf „Start“. Der Steuerungsmodus wird geöffnet. Sie sehen das Livebild der Kamera und haben die Steuerelemente über dem Livebild.



Die Icons im Bildschirm haben folgende Funktionen:


-  Zurück zum Startbildschirm
-  GPS Status Anzeige und Suche eines verlorenen Quadrocopter, siehe Kapitel „GPS Status“
-  Öffnet zusätzliche Funktionen wie z.B. den Verfolgungsmodus, Foto, Video u.v.a.
-  Antippen, um den Verfolgungsmodus zu öffnen
-  Antippen, um den GPS Verfolgungsmodus zu aktivieren, lesen Sie das Kapitel „Verfolgungsmodus via App“
-  Antippen, um den Bild Verfolgungsmodus zu aktivieren, lesen Sie das Kapitel „Verfolgungsmodus via App“
-  Antippen, um Return to Home zu aktivieren, siehe Kapitel „Return to Home (RTH)“
-  Antippen, um den automatischen Startvorgang einzuleiten
-  Antippen, um den automatischen Landevorgang einzuleiten
-  Antippen, um die Gestensteuerung der Kamera zu aktivieren, siehe Kapitel „Gestensteuerung via App“
-  Antippen, um ein Foto aufzunehmen
-  Antippen, um ein Video aufzunehmen.  
Erneut antippen um eine Videoaufnahme zu beenden
-  Antippen, um das Mikrofon des Smartphones zu aktivieren. Videos werden nun mit dem Ton des Smartphones aufgenommen.
-  Antippen, um die Way Point Funktion zu aktivieren, siehe Kapitel „Way Point Funktion via App“
-  Antippen, um die Foto und Videogalerie zu öffnen

-  Antippen um die Flugaufzeichnung (Statistik) zu öffnen
-  Antippen, um das Bild für die Nutzung mit einer 3D Brille zu teilen
-  Antippen, um das Kamerabild um 360° zu drehen
-  Zeigt den Akkustand der Fernsteuerung an
-  Zeigt den Akkustand des Quadropters an
-  Öffnet die Flugparameter Einstellungen, siehe Kapitel „Flugparameter Einstellungen via App“


### Hinweis!

Bitte beachten Sie, dass die Akku-Anzeige der Fernbedienung nur dann ordnungsgemäß in der App angezeigt wird, wenn die Fernbedienung mit dem Quadropters gekoppelt wurde!


### GPS-Status


Das Symbol  zeigt Ihnen den aktuellen Status des GPS-Empfangs des Quadropters [1] an. Zusätzlich können Sie das Icon 3x anklicken. Eine Landkarte öffnet sich und zeigt Ihnen die letzte Position, an der die App ein GPS-Signal des Quadropters [1] empfangen hat. Die Position des Smartphones wird als kleiner Punkt, die des Quadropters [1] als großer Punkt mit Pfeil angezeigt.

## **Verfolgungsmodus via App**

Aktivieren Sie den Verfolgungsmodus über das Icon . Wenn der Verfolgungsmodus geöffnet wurde, stehen Ihnen 2 Varianten dieses Modus zur Verfügung.

### **GPS-Verfolgungsmodus**

Aktivieren Sie diesen Modus über das Icon . Der Quadrocopter [1] folgt nun dem GPS-Signal des Smartphones, mit dem er via WiFi verbunden ist, egal wohin Sie sich bewegen. Stellen Sie sicher, dass das Fluggerät in ca. 3 Metern Entfernung und in 30 Metern Höhe fliegt.


Tippen Sie auf der Nutzeroberfläche der App auf . Warten Sie darauf, dass der Status in der App „Verfolgungsmodus bereit“ anzeigt. Nun wird der Quadrocopter [1] den Koordinaten des Smartphones folgen.



Der GPS Verfolgungsmodus wird ausgeschaltet, indem Sie auf der Nutzeroberfläche der App wieder auf  tippen.

### **Hinweis!**

Der GPS Verfolgungsmodus lässt sich nicht aktivieren, wenn das GPS-Signal Ihres Smartphones zu schwach ist. Dies kann an Signalverlust durch umstehende Gebäude oder Bäume liegen oder auch an Netzüberlastung durch zu viele Smartphones in diesem Gebiet.

### **Bild-Verfolgungsmodus**





Aktivieren Sie diesen Modus über das Icon . Markieren Sie das zu verfolgende Objekt, oder die Person. Der Quadrocopter [1] folgt diesem Objekt, egal wohin es sich bewegt. Beachten Sie, dass Sie sich nur im langsamen Schrittempo fortbewegen.

1. Stellen Sie sicher, dass der Quadrokopter [1] in ca. 3 Metern Entfernung und in 2 – 10 Metern Höhe fliegt.
2. Tippen Sie auf der Nutzeroberfläche der App auf . Markieren Sie die Person oder das Objekt mit einem Finger, indem Sie ein Rechteck auf das Livebild der Person/des Objekts ziehen.  
Warten Sie darauf, dass der Status in der App „Verfolgungsmodus bereit“ anzeigt. Nun wird der Quadrokopter [1] den Koordinaten des Smartphones folgen.
3. Der Bild Verfolgungsmodus wird ausgeschaltet, indem Sie auf der Nutzeroberfläche der App wieder auf  tippen.



### Gestensteuerung via App

Foto und Filmaufnahmen des Quadrokopter [1] können über bestimmte Gesten ausgelöst werden.

Zur Aktivierung der Gestensteuerung tippen Sie auf das Icon .

1. Stellen Sie sicher, dass der Quadrokopter [1] in ca. 2 Metern Entfernung fliegt und Sie gut sichtbar auf dem Livebild zu sehen sind.
2. Tippen Sie auf der Nutzeroberfläche der App auf .
3. Nutzen Sie die rechte Hand und zeigen Sie  in die Kamera [32] um eine Foto Aufnahme auszulösen. Ein Countdown von 3 auf 0 erscheint auf dem Bildschirm bevor die Aufnahme ausgelöst wird.
4. Nutzen Sie die rechte Hand und zeigen Sie  in die Kamera [32] um eine Video Aufnahme auszulösen.
5. Zeigen Sie die Geste erneut um die Video Aufnahme zu stoppen.
6. Der Gesten Steuerung wird deaktiviert indem Sie erneut auf das Icon  tippen.

**Way-Point-Funktion via App**

- Mit der Way-Point-Funktion können Sie bis zu 16 Zielpunkte definieren, die der Quadrokopter [1] im GPS-Modus alleine ansteuert.
- Aktivieren Sie die Way-Point-Funktion über dieses Icon .
- Eine Landkarte erscheint im rechten Bildschirmbereich. Auf der Landkarte wird Ihnen der aktuelle Standort des Quadrokopter [1] angezeigt.
- Markieren Sie bis zu 16 Zielpunkte innerhalb des Flugbereiches (roter Kreis) auf der Landkarte.
- Über „Eins löschen“ oder „Alle löschen“ können Sie die Punkte neu definieren.
- Drücken Sie „Senden“, um den Way-Point-Flug zu starten.
- Um den Way-Point-Flug zu beenden, tippen Sie erneut auf .


**Hinweise:** Beachten Sie, dass der Quadrokopter [1] keine Hinderniserkennung besitzt! Um die Way-Point-Funktion zu nutzen, müssen Sie Google Maps (Android oder iOS) oder Apple Maps (iOS) auf Ihrem Smartphone installiert haben. Sie können diese Apps kostenlos aus den App Stores herunterladen.



## Flugparameter Einstellungen via App

In der Einstellung der Flugparameter können Sie die Flugdistanz, Flughöhe und Flughöhe für die Return to Home-Funktion einstellen.

Die Werkseinstellung „Anfänger“ erlaubt eine Flugdistanz von 30 Metern, eine Flughöhe von 30 Metern und eine Return Höhe von 25 Metern.

Öffnen Sie die Flugparameter Einstellungen über das Icon .

Speichern Sie Ihre Einstellungen, bevor Sie wieder zum Livebildschirm zurück kehren. Nur gespeicherte Einstellungen werden auch übernommen.

## Transport

1. Tragen / Heben Sie den Quadrocopter [1] immer am Körper oder den Flugarmen. Tragen Sie den Quadrocopter [1] niemals an den Rotoren oder anderen empfindlichen Teilen.
2. Transportieren Sie den Quadrocopter [1] in der Originalverpackung oder einer ähnlichen geeigneten Verpackung.
3. Stellen Sie niemals etwas auf den Quadrocopter [1] und schützen Sie den Quadrocopter [1] vor Risiken wie zum Beispiel darauf treten oder darauf setzen.
4. Schützen Sie den Quadrocopter [1] gegen Schläge und starke Vibrationen, die insbesondere beim Transport in Fahrzeugen auftreten. Sichern Sie den Quadrocopter [1] gegen Verrutschen und Herunterfallen.

Quadrocopter	
<b>Modell</b>	Rollei Fly 100pro
<b>Geschwindigkeiten</b>	Anfänger (max. 9 km/h), Normal (max. 13 km/h), Fortgeschrittene (max. 29 km/h)
<b>Frequenzbereich</b>	2,402 – 2,478 GHz
<b>Wifi Distanz</b>	100 – 150 m, ohne Hindernisse und Interferenzen im Außenbereich
<b>Stromversorgung</b>	Eingang: Mikro-USB 5,0 V $\equiv$ 1,5 A
<b>Akku</b>	7,4 V / 11,1 Wh / 1,500 mAh Lithium-Polymer Akku
<b>Flugzeit</b>	ca. 12 – 15 Min
<b>Ladezeit</b>	ca. 150 Min
<b>Betriebstemperatur</b>	0 °C – 40 °C
<b>Maße</b>	30 x 29 x 6,5 cm (aufgeklappt) 14,5 x 10 x 6,5 cm (zusammengeklappt)
<b>Gewicht</b>	248 g (inklusive Akku und Rotoren)
<b>Höchstabfluggewicht</b>	249 g
Fernsteuerung	
<b>Reichweite</b>	ca. 500 – 600 m, ohne Hindernisse und Interferenzen im Außenbereich
<b>Fernsteuerung</b>	Interferenzen im Außenbereich
<b>Stromversorgung</b>	5,0 V $\equiv$ 500 mA
<b>Akku</b>	3,7 V / 1,11 Wh / 300 mAh Lithium-Polymer Akku
<b>Frequenzbereich</b>	2,402 – 2,478 GHz
<b>Flugzeit</b>	ca. 10 Std
<b>Ladezeit</b>	ca. 50 Min
<b>Max. Sendefrequenz</b>	11 dBm
<b>Betriebstemperatur</b>	0 °C – 40 °C
<b>Maße</b>	14,5 x 17,5 x 5,7 cm (aufgeklappt) 14,5 x 7,4 x 5,7 cm (zusammengeklappt)
<b>Gewicht</b>	208 g

Kamera	
Kamerasensor	1/4" CMOS
Linse	FOV 120°, f/2.5
Fotoauflösungen	1920 x 1080 (auf Speicherkarte) 1280 x 720 (auf Mobilgerät)
Videoauflösungen	1920 x 1080p , 25 fps, ohne Ton (auf Speicherkarte) 1280 x 720p, 25 fps, ohne Ton (auf Mobilgerät)
Aufnahmemedium	Unterstützt microSD / SDHC-Speicherkarten bis 32 GB (optional)
WLAN-Sicherheit	keine Verschlüsselung
WLAN-Standards	802.11 b/g
Einstellbare Kamera-Neigung	0 – 75° (einstellbar per Fernsteuerung)
Max. Sendefrequenz	17 dBm
Lieferumfang	Fly 100pro, Fernbedienung, 1.500 mAh Lithium-Polymer Akku, 4x Ersatz Rotorblätter (inkl. Schrauben), USB-Ladekabel, Schraubendreher, Aufbewahrungskoffer und Bedienungsanleitung

Design und technische Daten können ohne Ankündigung geändert werden.

**Trimmen der Fluglage bei deaktiviertem GPS**

- Wenn der Quadrocopter [1] sich während des Flugs nicht im GPS-Modus befindet, können Sie ihn trimmen, um ein ausgeglicheneres Flugverhalten zu gewährleisten. Drücken und halten Sie den Fotoauslöser [29] auf der Fernsteuerung [5], um den Trimm-Modus zu aktivieren. Drücken Sie den rechten Steuerhebel [21] in die entgegengesetzte Richtung der Driftrichtung des Quadrocopter [1], um den Quadrocopter [1] auszubalancieren. Wenn der Quadrocopter [1] zum Beispiel nach links driftet, drücken Sie den rechten Steuerhebel [21] nach rechts, um ihn auszubalancieren. Die Fernsteuerung [5] quittiert jeden Druck mit einem akustischen Signal.
- Lassen Sie den Fotoauslöser [29] los, um den Trimm-Modus zu beenden.

**Rotorblätter austauschen**

- Zum Austauschen eines defekten Rotors [31] und [36] entnehmen Sie aus Sicherheitsgründen zuerst den Akku [4] aus dem Quadrocopter [1]. Lösen Sie dann von die Schraube seitlich am defekten Rotorblattes.
- Nehmen Sie den defekte Rotor [31] und [36] ab und setzen Sie einen Neuen ein. Befestigen Sie den neuen Rotor [31] und [36] wieder mit der Schraube. Ziehen Sie die Schraube gut fest, achten Sie aber darauf die Schraube nicht zu überdrehen.

**Hinweis! Achtung!**

- Die Rotoren [31] und [36] und Rotorarme [33] sind mit A und B gekennzeichnet. Im Lieferumfang enthalten sind je 2 Rotoren mit der Bezeichnung A und B. Achten Sie beim Wechsel der Rotoren [31] und [36] immer darauf, dass nur gleich gekennzeichnete Rotoren miteinander ausgetauscht werden dürfen.

## Quadrokopter reagiert nicht

- Prüfen Sie, ob der Akku [4] des Quadrokopter [1] und der Akku der Fernsteuerung [5] ausreichend geladen sind. Gegebenenfalls laden Sie den Akku [4] des Quadrokopter [1] und der Fernsteuerung [5] auf.
- Überprüfen Sie, ob die Entfernung zwischen Quadrokopter [1] und Fernsteuerung [5] mehr als 500 – 600 Meter beträgt.
- Prüfen Sie, ob eine andere Fernsteuerung oder eine ähnliche Störquelle in näherer Umgebung eventuell die Frequenz der Fernsteuerung [5] stört. Entfernen Sie sich gegebenenfalls ausreichend von der Störquelle.

## Quadrokopter zeigt keine guten Flugeigenschaften mehr

- Prüfen Sie das Produkt auf offenkundige Beschädigungen oder Verunreinigungen. Bei Verunreinigungen säubern Sie das Gerät vorsichtig (Kapitel „Reinigung“ auf Seite 55). Bei Beschädigungen wechseln Sie die Rotoren [31] und [36] oder entsorgen das Gerät fachgerecht.
- Prüfen Sie, ob die Rotoren [31] und [36] eventuell beim Austausch falsch montiert wurden (Kapitel „Rotorblätter austauschen“ auf Seite 52).

## Quadrokopter fliegt ständig zu einer Seite oder nach oben/unten

- Prüfen Sie, ob der Akku des Quadrokopter [1] und die Akkus der Fernsteuerung [5] ausreichend geladen sind. Gegebenenfalls laden Sie den Akku [4], die Akkus der Fernsteuerung [5] und des Quadrokopters [1] auf.
- Überprüfung Sie, ob eine Trimmung des Quadrokopters [1] notwendig ist (Kapitel „Trimmen der Fluglage bei deaktiviertem GPS“ auf Seite 52).

**Quadrokopter dreht sich nicht mehr nach links und rechts**

- Überprüfen Sie, ob der Headless-Flugmodus eingeschaltet ist und deaktivieren Sie diesen gegebenenfalls (Kapitel „Headless-Modus“ auf Seite 37).

**Wind**

Eine Faustregel des Quadrokopterflugs sagt aus, dass die Windgeschwindigkeit maximal  $\frac{2}{3}$  der Höchstgeschwindigkeit des Quadrokopter betragen darf. Die maximalen Geschwindigkeiten des Quadrokopter entnehmen Sie bitte den technischen Daten. Zur Windbestimmung können Sie auf verschiedenen Webseiten oder Drittanbieter Apps zurück greifen. Ein Verlust des Quadrokopter durch Windeinflüsse unterliegt nicht der Garantie oder Gewährleistung.

**Aufbewahrung**

- Bei Nichtbenutzung trennen Sie den Quadrokopter [1] von der Stromversorgung und bewahren Sie diese an einem sauberen und trockenen Ort, außerhalb der Reichweite von Kindern, auf.
- Informationen über den Erwerb einer passgenauen Transport Box finden Sie auf <https://www.rollei.de/>

## **Warnung: Verbrennungsgefahr!**

- Die Quadrokopter [1] wird während des Betriebs heiß!
- Lassen Sie die Quadrokopter [1] vor jeder Reinigung vollständig abkühlen.

## **Hinweis: Kurzschlussgefahr!**

- In das Gehäuse eingedrungenes Wasser kann einen Kurzschluss verursachen.
- Tauchen Sie den Quadrokopter [1] niemals in Wasser.
- Achten Sie darauf, dass kein Wasser in das Gehäuse gelangt.

## **Hinweis: Gefahr durch Fehlbedienung!**

- Unsachgemäßer Umgang mit der Quadrokopter [1] kann zu Beschädigung führen.
- Verwenden Sie keine aggressiven Reinigungsmittel, Bürsten mit Metall- oder Nylonborsten, sowie scharfe oder metallische Reinigungsgegenstände wie Messer, harte Spachtel und dergleichen. Diese können die Oberflächen beschädigen.
- Geben Sie die Quadrokopter [1] keinesfalls in die Spülmaschine. Sie würden ihn dadurch zerstören.
- Lassen Sie den Quadrokopter [1] vollständig abkühlen.
- Wischen Sie die Quadrokopter [1] mit einem leicht angefeuchteten Tuch ab. Lassen Sie den Quadrokopter [1] danach vollständig trocknen.

## Akku ausbauen

Vor der Entsorgung des Quadropters muss der Akku [4] ausgebaut und separat entsorgt werden. Gehen Sie hierzu wie folgt vor:

- Vergewissern Sie sich zunächst, dass Quadropters [1] und Fernsteuerung [5] ausgeschaltet sind und stellen Sie sicher, dass Quadropters [1] und Fernsteuerung [5] über die gesamte Dauer des Akkuausbaus ausgeschaltet bleiben.
- Drücken Sie die beiden Akku Verriegelungen [35] seitlich am Akku [4] und entnehmen Sie den Akku [4] nach oben aus dem Quadropters [1].
- Entsorgen Sie den Akku [4] wie dies im Kapitel „Entsorgung“ beschrieben ist.

## Entsorgung



**Entsorgen Sie die Verpackung sortenrein.** Nutzen Sie dafür die örtlichen Möglichkeiten zum Sammeln von Papier, Pappe und leichten Verpackungen (anwendbar in der Europäischen Union und anderen europäischen Staaten mit Systemen zur getrennten Sammlung von Wertstoffen).



**Geräte, die mit diesem Symbol gekennzeichnet sind, dürfen nicht mit dem Hausmüll entsorgt werden!** Sie sind gesetzlich dazu verpflichtet, Altgeräte getrennt vom Hausmüll zu entsorgen. Informationen zu Sammelstellen, die Altgeräte kostenlos entgegennehmen, erhalten Sie bei Ihrer Gemeinde- oder Stadtverwaltung.





## **Batterien und Akkus dürfen nicht in den Hausmüll!**

Als Verbraucher sind Sie gesetzlich verpflichtet, alle Batterien und Akkus, unabhängig davon, ob sie Schadstoffe\* enthalten oder nicht, einer umweltgerechten Entsorgung zuzuführen. Akkus und Batterien sind deshalb mit dem nebenstehenden Zeichen versehen. Informieren Sie sich hierzu bei Ihrem Händler, oder wenden Sie sich an Rückgabe- und Sammelstellen in Ihrer Gemeinde.

\*gekennzeichnet mit: Cd = Cadmium, Hg = Quecksilber, Pb = Blei

## **Konformitätserklärung**

Hiermit erklärt die Rollei GmbH & Co. KG, dass der Funkanlagentyp „Rollei Fly 100pro“ der Richtlinie 2014/53/EU entspricht.

Der vollständige Text der EU-Konformitätserklärung ist unter der folgenden Internetadresse verfügbar:  
[www.rollei.de/egk/fly100pro](http://www.rollei.de/egk/fly100pro)



Rollei GmbH & Co. KG  
In de Tarpen 42  
D-22848 Norderstedt  
Deutschland

Dear Customer

Congratulations on your purchase of a high-quality Rollei product. You have chosen a modern quadrocopter with good technical equipment and corresponding accessories, which is particularly easy to operate. You have a two-year warranty on the quadrocopter. If the quadrocopter should ever become defective, you will need your receipt. Keep these in a safe place with the quadrocopter.

**Note:** Information on purchasing additional spare parts and accessories can be found at <https://www.rollei.com>

## **Intended Use**


- This quadrocopter is designed as a flying model only. It is intended for private use only and is not suitable for commercial use.
- Only use the quadrocopter as described in these operating instructions. Any other use is considered improper and may result in property damage (or loss of data).
- The manufacturer or dealer accepts no liability for damage caused by improper or incorrect use.


These operating instructions are part of this quadrocopter. It contains important information on commissioning and handling.


Read the operating instructions carefully, especially the safety instructions, before using the quadrocopter. Failure to comply with these operating instructions may result in loss of data or damage to the quadrocopter. The operating instructions are based on the standards and regulations valid in the European Union. When abroad, also observe country-specific guidelines and laws! Keep the operating instructions for further use. If you pass the quadrocopter on to third parties, be sure to include this operating manual.


## Explanation of Symbols

The following symbols are used in this manual, on the quadrocopter or on the packaging.

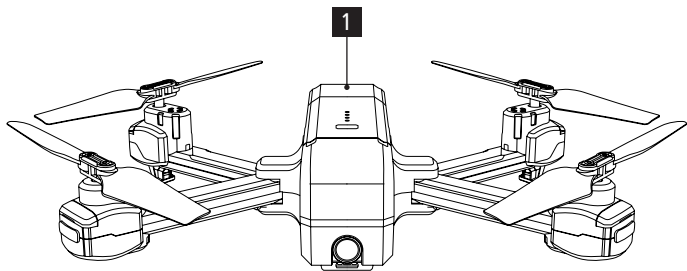
 Products marked with this symbol comply with all relevant Community regulations of the European Economic Area.

 Products marked with this symbol are powered by direct current.

 This quadrocopter falls into class C0 of the open category for unmanned aerial vehicles.

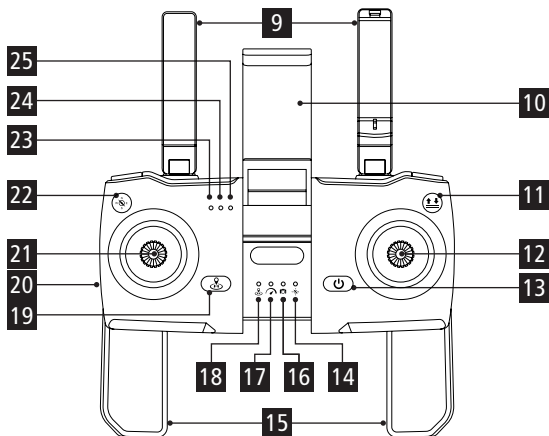
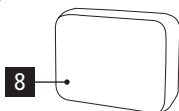
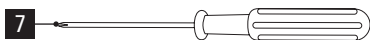
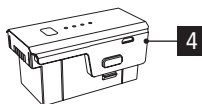
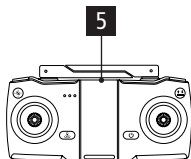
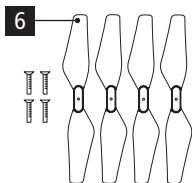
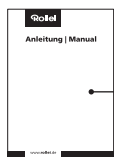
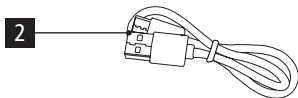
 This symbol warns of moving rotors. Do not reach into the rotors!

- |  |  |
|--|--|
| <b>1</b> Fly 100pro  | <b>13</b> On/Off button Remote control         |
| <b>2</b> USB charging cable  | <b>14</b> Headless mode LED                    |
| <b>3</b> Instruction manual  | <b>15</b> Handholds (remote control)           |
| <b>4</b> Lithium-polymer battery with<br>1.500 mAh (pre-installed) | <b>16</b> Photo/Video LED                      |
| <b>5</b> Remote control  | <b>17</b> Speed LED                            |
| <b>6</b> 4x spare rotor blades<br>(incl. screws)                   | <b>18</b> GPS/Return to Home LED               |
| <b>7</b> Screwdriver (cross)                                       | <b>19</b> Return to Home button                |
| <b>8</b> Storage bag   | <b>20</b> USB port Remote control              |
| <b>9</b> Antennas (remote control)                                 | <b>21</b> Left control lever Altitude /<br>Yaw |
| <b>10</b> Smartphone holder  | <b>22</b> GPS/Headless Mode Button             |
| <b>11</b> Auto take-off/landing button                             | <b>23</b> Battery LED (Green)                  |
| <b>12</b> Right control lever Pitch / Roll                         | <b>24</b> Charge LED (Red)                     |
|  | <b>25</b> Standby LED (White)                  |



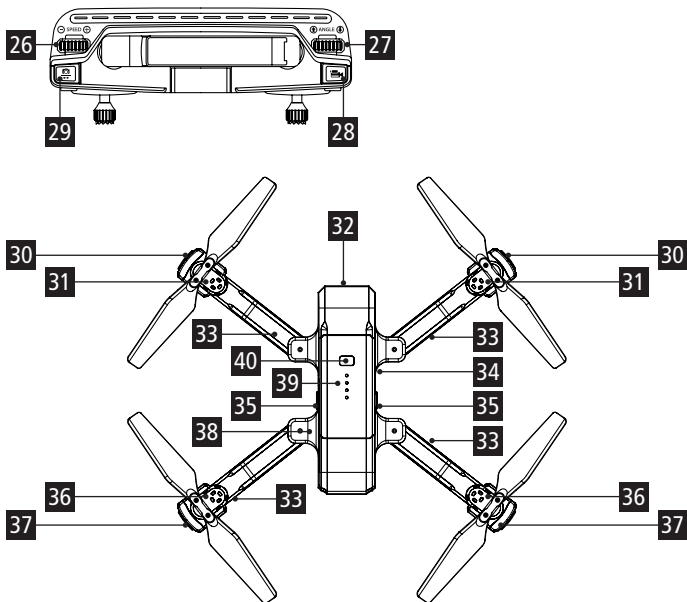
# Components / What's in the Box

61



# Components

- |                                       |                                     |
|---------------------------------------|-------------------------------------|
| <b>26</b> Speed wheel                 | <b>34</b> Memory card compartment   |
| <b>27</b> Camera angle wheel          | <b>35</b> Battery lock              |
| <b>28</b> Video shutter release       | <b>36</b> Rear rotors               |
| <b>29</b> Photo shutter release       | <b>37</b> Rear position LEDs (blue) |
| <b>30</b> Front position LEDs (white) | <b>38</b> USB connector Battery     |
| <b>31</b> Front rotors                | <b>39</b> Charge indicator LEDs     |
| <b>32</b> Camera                      | <b>40</b> Power button              |
| <b>33</b> Rotor arms                  | Quadrocopter                        |



This quadrocopter falls under class C0 of the open category for unmanned aerial vehicles. According to the EU Directive (EU) 2019/847, operators of quadrocopters with built-in camera are required to register online.

Please note the applicable regulations.

Registration is subject to a fee.



### Registration Link:



[www.easa.europa.eu/drones/NAA](http://www.easa.europa.eu/drones/NAA)

The UAS operator number (e-ID) received after registration must be affixed to all quadrocopters of the operator in a clearly visible manner, e.g. by means of an EU drone/quadrocopter badge.

You can attach the EU drone badge to the side or the bottom of the drone on this model.

**Note:** Depending on the use of the quadrocopter, it may also be necessary to hold the small or large drone licence. When using the quadrocopter, all required documents must always be carried.

## Safety Instructions

### **Notice! Risk of damage!**

- Open the packaging carefully.
- If the packaging is opened carelessly with a sharp knife or other pointed object, the product may be damaged.

1. Check that the delivery is complete (see illustration on page 60 / 61).
2. Take the quadcopter [1] out of the packaging and check whether the device or parts are damaged. If so, do not use the quadcopter [1].  
Contact the manufacturer's service address listed on the warranty card.

### **Warning! Risk of injury!**

Danger of eye injuries! Keep a safe distance of 1 to 2 metres to protect yourself or others from injury.

- To avoid accidents, never fly the quadcopter near people, animals or other obstacles. Keep hands, hair and loose clothing away from the rotors. Do not reach into the rotors!
- Before use, check that the quadcopter is fully assembled (see fig. page 60).

### **Warning! Risk of injury! Moving rotors!**

Keep body, hands, fingers, hair and loose clothing away from the rotors.  
Do not reach into the rotors!

### **Warning! Risk of electric shock!**

Faulty electrical installation or excessive mains voltage can lead to electric shock.



- Do not operate the quadrocopter if it has visible damage or if the micro USB charging cable is defective.
- Only connect the quadrocopter to a nearby and easily accessible power source for charging so that you can quickly disconnect it from the power supply in the event of a malfunction.
- If the quadrocopter's micro USB charging cable is damaged, it must be replaced by the manufacturer or its customer service or a similarly qualified person.
- Do not immerse the quadrocopter, the remote control or the micro USB charging cable in water or other liquids. Do not place objects filled with liquid, such as vases, on the quadrocopter or remote control.
- The quadrocopter and remote control should not be exposed to dripping or splashing water.
- Use a mains adapter (not included in the scope of delivery) only with an output voltage that corresponds to the input voltage (5.0 V  $\approx$  1.5 A) of the quadrocopter. Observe the type plate. Otherwise there is a risk of fire or electric shock.
- A mains adapter cannot be used during thunderstorms. There is a risk of electric shock.

**Warning! Danger to children and persons with reduced physical, sensory or mental capabilities (for example, partially disabled persons, elderly persons with reduced physical and mental capabilities) or lack of experience and knowledge (for example, older children).**

## Safety Instructions

- This quadcopter may be used by children aged 16 years and over and persons with reduced physical, sensory or mental capabilities or lack of experience and knowledge if they have been given supervision or instruction concerning use of the quadcopter in a safe way and understand the hazards involved.
- Cleaning and user maintenance must only be carried out by adults.
- This remote controlled model is not a toy. Suitable for persons aged 16 years and over.
- Ensure that children do not insert objects into the quadcopter.
- Keep batteries away from children and pets.
- If you suspect that your child has swallowed a battery, seek medical attention immediately.

### **Warning! Danger of suffocation!**

- Keep plastic film and bags away from babies and small children, there is a risk of choking.
- Contains small parts that can be swallowed. Keep away from small children at all costs.

### **Warning! Risk of injury!**

There is a risk of injury if the quadcopter is assembled incorrectly.

- Assembly by adults is necessary.
- Incorrect assembly or disassembly of components that are not intended for disassembly may result in hazards from electric shock, excessive heat, cuts, or other mechanical or physical hazards.
- In particular, keep the supplied screwdriver away from children.

- The screwdriver may only be used by adults and only for replacing the rotor blades. Any other use of the supplied screwdriver is not permitted.
- The replacement of rotor blades may only be carried out by adults.
- The rotor blade change must be carried out exactly according to these instructions.
- Other modifications, the removal of other components or the installation of additional components are prohibited for the quadrocopter and its accessories (especially remote control).

### **Warning! Danger of explosion!**

In case of improper replacement of the batteries or if they are replaced by an incorrect type. Replace only with the same or an equivalent type of battery.

- Follow the safety, consumption and disposal instructions provided by the battery manufacturer.
- Remove old or discharged batteries from the remote control. Replace all batteries of a set at the same time.
- Clean the battery contacts and the contacts in the remote control before inserting the batteries.
- When inserting the batteries, observe the correct polarity (+/-). Failure to observe the polarity may result in injury and/or damage to property.
- Never touch batteries that have leaked without appropriate protection. If the battery acid comes into contact with the skin, wash the area with plenty of soap and water.
- Avoid eye contact with the battery acid. If battery acid does come into contact with your eyes, rinse your eyes with plenty of water and contact a doctor immediately.

## Safety Instructions

- Remove the batteries if you are not going to use the remote control for a long time to prevent damage due to rusty or corroded batteries.
- Never throw batteries into a fire, do not expose batteries to fire or other heat sources (e.g. hot stove).
- Always switch off the quadcopter and the remote control when you are not using it, cleaning it or if a malfunction occurs. Remove the batteries and disconnect all connections.
- Never expose the batteries to extremely high temperatures. This may cause an explosion or leakage of flammable liquid or gas.
- Never expose the quadcopter battery to extremely low air pressure. An explosion may occur if flammable liquid or gas leaks out.
- Under no circumstances should you disassemble, destroy, puncture or short-circuit the quadcopter battery, there is a risk of explosion.
- Battery disposal: Old or discharged batteries must be properly disposed of or recycled in accordance with all applicable laws. For detailed information, contact your local waste management authority.
- Before disposal, batteries must first be removed and disposed of separately from the appliance.
- Never attempt to recharge batteries that are not designed to be recharged.
- Never use different types of batteries at the same time.
- Rechargeable batteries may only be recharged under adult supervision.
- If you use rechargeable batteries in the remote control and want to recharge them, first remove the batteries from the remote control.
- Never mix old and new batteries.
- Never short-circuit the battery contacts of the remote control.
- Never crush or cut the batteries.

- Under no circumstances should you disassemble, destroy, perforate or short-circuit the batteries, as there is a risk of explosion.

### **Notice! Risk of property damage!**

Improper handling of the quadcopter may result in damage to the quadcopter.

- It is essential to pay attention to your surroundings in which you intend to use the quadcopter. Find a large, open, wide area without obstacles, paying particular attention to buildings, crowds, power lines and trees.
- Never use the quadcopter near airports, railways or roads. Always keep a sufficient distance from hazardous and specially protected areas.
- Do not operate your quadcopter near radio stations, high-voltage lines, transformer boxes or similar! These installations can cause radio interference.
- Only use the quadcopter outdoors in good weather. Do not operate the quadcopter in rain, storms or even thunderstorms.
- Find a flying site that meets the legal requirements and is free of obstacles such as trees, houses, etc.
- Do not fly indoors
- Do not fly in any environment where the temperature exceeds +45 °C and is less than 10 °C.
- Do not expose the quadcopter to high humidity or dust.
- Do not drop or crash the quadcopter from high altitudes. This may affect the flight characteristics and the lifetime of the quadcopter.
- Be aware that some parts on the quadcopter may become hot.
- Keep the quadcopter and accessories away from open flames and hot surfaces.

## Safety Instructions

- Do not place open fire sources, such as lighted candles, on or near the quadrocopter and remote control.
- Do not bring the micro USB charging cable into contact with hot parts.
- Never immerse the quadrocopter in water for cleaning and do not use a steam cleaner for cleaning. This may damage the quadrocopter.
- Do not use the quadrocopter if the plastic or metal parts of the device are cracked or deformed. Replace damaged components only with suitable original spare parts.
- Damage to the quadrocopter, the camera, the remote control or the accessories accessories caused by external influences such as impacts, falling or other are not covered by the warranty and are therefore subject to a charge.
- Please inform yourself about the applicable legal situation for the use of the quadrocopter you have purchased in your country.
- Never make any attachments to the quadrocopter or exceed the maximum permitted take-off weight (see chapter „Technical Data“ on page 102).

### Notice! Caution!

In some countries it is mandatory to take out a special model owner's liability insurance for the operation of a quadrocopter. Information on this can be obtained from the model sport associations or from an insurance company.

- A mains adapter is not included in the delivery.
- In case of problems with the product due to static discharge or power fluctuations, remove the battery from the unit, allow it to cool down for one minute and then reinsert the battery into the unit.

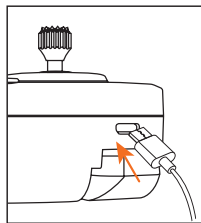
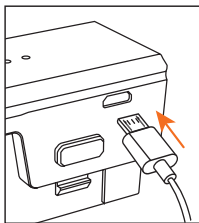
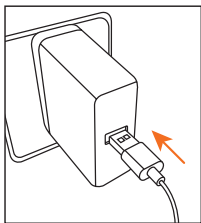
For your own safety and that of bystanders, it is important that you know the basic flight rules. Remember to read the safety guidelines before flying.

- Always fly over open areas only.
- Fly only when you receive a strong enough GPS signal.
- Always maintain visual contact with your quadcopter.
- Always stay below an altitude of 100 metres.
- Avoid flying over or near obstacles, crowds, power lines, trees, airfields and water features.
- Do not fly near sources of strong electromagnetic radiation such as power lines or radio stations as these may interfere with the built-in compass.
- Do not operate the quadcopter in poor weather conditions such as rain, snowfall, fog or high wind speeds. Be sure to observe no-fly zones. See also the chapter “Wind” on page 106.
- Stay away from spinning motors and rotors.
- Pay attention to the current wind situation. The quadcopter may only be flown when there is no wind!

**Charging the remote control battery**

Before the first flight of the quadcopter [1], the battery of the remote control [5] must be fully charged. To do this, connect the supplied micro USB cable [2] to the USB port [20] of the remote control [5]. Connect the other end of the micro USB cable to a USB mains plug (5.0 V  $\approx$  2.0 A, not included in the scope of delivery). The charging LED [24] starts to light up red. When the charging process is finished, the charging LED [24] goes off and the battery LED [23] lights up green. The charging process takes approx. 50 minutes.

You can also charge the battery of the remote control [5] via a USB connection on your computer. Please note, however, that this will extend the charging process.



- If the battery of the remote control [5] only has a low charge level, the charging LED [24] flashes red. You must then charge the battery immediately.
- The battery of the remote control [5] is permanently installed and cannot be replaced. If the battery of the remote control [5] is damaged, the remote control [5] must be replaced.



## Switching the remote control on and off

To switch on the remote control, press the on/off button [5]. A beep sounds and the LEDs of the remote control start to light up.

To switch off the remote control, press the on/off button [5] briefly, a signal tone sounds. Press the button again until the LEDs of the remote control go out.

## Charging the battery of the quadrocopter

Before the first flight of the quadrocopter [1], the battery [4] of the quadrocopter [1] must be fully charged. Press the 2 battery locks [35] on the side of the battery [4] and remove the battery [4] upwards from the quadrocopter [1]. Do not use force when doing this. Now connect the supplied micro USB cable [2] to the USB port of the battery [38]. Connect the other end of the micro USB cable [2] to a USB mains plug (5.0 V --- 2.0 A not included in the scope of delivery). The 4 charging indicator LEDs [39] start flashing blue depending on the charging status. When the charging process is finished, all 4 charging indicator LEDs [39] light up constantly in blue. The charging process takes approx. 150 minutes. The flight time is approx. 12 – 15 minutes.

You can also charge the battery [4] of the quadrocopter [1] via a USB connection to your computer. Please note, however, that this will prolong the charging process.

Insert the fully charged battery [4] of the quadrocopter [1] back into the battery compartment of the quadrocopter. Make sure that the battery [4] clicks firmly into place.

### Charging the quadrocopter battery

- You can also charge the battery [4] while it is still in the battery compartment in the quadrocopter [1]. Follow the instructions and disconnect the micro USB cable [2] when the charging indicator LEDs [39] are fully lit. The quadrocopter [1] must be switched off when charging.
- For information on purchasing additional replacement batteries and other accessories, visit <https://www.rollei.com/>

### Battery status indicator

The status of the charge level of the battery [4] of the quadrocopter [1] is indicated by the charge indicator LEDs [39].

- **Battery sufficient:** 4 – 2 charge indicator LEDs [38] on the quadrocopter [1] light up blue continuously.
- **Low battery:** Only one charge indicator LED [38] flashes blue. Land the quadrocopter [1] when the last charging indicator LED [39] starts flashing due to a low battery. After about 1 minute, the quadrocopter [1] will land automatically.

### Notice! Attention!

Outdoors, weather conditions and strong winds can have a very strong influence on the automatic landing when the battery [4] is low.

### Prepare the remote control

First fold out the two handles [15] of the remote control [5] using the two notches on the back of the handles [15]. You can now hold the remote control [5] more easily.

### Battery status display

Using the provided free app (page 93 et seq.), you can control the quadcopter [1] simultaneously with the remote control [5] and follow the live image of the camera. Download the free app "Fly GPS" from the Google Play Store or the "Rollei Fly GPS" from the iOS App Store and install it on your smartphone.

To do this, it is best to use the smartphone holder [10] of the remote control [5]. Fold up the smartphone holder [10] in the middle of the remote control [5]. Pull the upper end of the smartphone holder [10] upwards until your smartphone can be inserted between the two clamps of the smartphone holder [10].

Make sure that the display of your smartphone is oriented in the direction of the controls of the remote control [5]. Then carefully lower the upper clamp of the smartphone holder [10] again until the smartphone is clamped in and is suitably tight and secure.

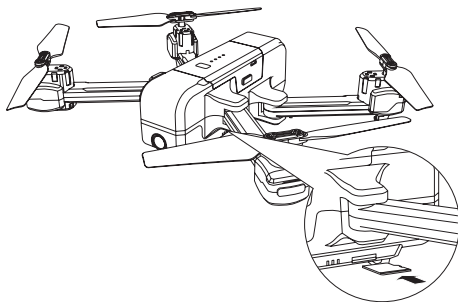
Carefully shake the remote control [2] to check whether your smartphone is really firmly seated in the smartphone holder [10].

Now unfold the two antennas [9] of the remote control [5] and point them forwards.

## Inserting the memory card

Photos and videos can only be taken with the memory card\* inserted. Therefore, before switching on the quadcopter [1], insert a micro SD / SDHC memory card\* into the memory card compartment [34] of the quadcopter [1].

- Insert the memory card\* according to the illustration below. The inscription on the memory card\* points to the underside of the quadcopter [1]. Press the memory card\* deep into the memory card compartment [34] until it audibly clicks into place.
- To remove the memory card\*, press it again briefly; the memory card\* will then be ejected a little.



- To avoid damaging the memory card\*, switch off the quadcopter [1] before inserting or removing the memory card\*.
- MicroSD/SDHC memory cards up to 32GB capacity are supported.

\*not included

## Switching on the quadcopter

To prepare the quadcopter [1] for the first flight, please follow the steps below.

1. Unfold the rotor arms [33] of the quadcopter [1]. The rotor arms [33] engage noticeably in the end position.
2. Place the quadcopter [1] on a flat surface.
3. Switch on the quadcopter [1] by pressing the on/off button [40] of the quadcopter [1] until all 4 charging indicator LEDs [39] are illuminated. Release the power button [40]. The position LEDs [30] and [37] light up blue briefly and then start flashing red.
4. Switch on the remote control [5], the readiness LED [25] lights up white. Move the left control lever [21] forwards and then backwards so that the remote control [5] connects to the quadcopter [1]. After successful connection, the rear position LEDs [37] flash blue and the front position LEDs [30] flash white.
5. If the position LEDs [37] and [30] flash blue and red quickly after switching on, please calibrate the compass as described on page 78. You can start directly with point 3 in chapter "Calibrating the compass".
6. Connect the quadcopter [1] to the WIFI of your smartphone. To do this, open the WIFI options of your smartphone and search for the WIFI signal "Rollei Fly 100pro". Connect to this network. You will not be asked for a WIFI password. Please note that you will not receive internet on your smartphone for the duration of this connection.
7. Open the app on your smartphone.

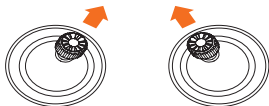
## Calibrate the Quadrocopter

Before your first flight, you should calibrate the compass and the gyro-scope in the quadrocopter [1]. Calibration should be performed before each flight and if the flight characteristics of the quadrocopter [1] have deteriorated after a collision or crash.

The quadrocopter [1] must be switched on and standing on a flat surface when doing this. Switch on the remote control [5] and connect the quadrocopter [1] to the WIFI of your smartphone. Open the app.

### Calibrate the compass

1. Move the two control levers [12] / [21] of the remote control [5] simultaneously to the positions 1 o'clock (left) and 11 o'clock (right). The position LEDs [30] and [37] on the quadrocopter [1] now flash quickly blue and red (rear) and white and red (front).



2. The app displays the following status: "Compass calibration".

3. Pick up the quadrocopter [1] horizontally from the rear and turn around once with the quadrocopter in your hand. hand once around 360°.



4. The rear position LEDs [37] now light up blue continuously.

5. Now hold the quadrocopter [1] with the camera pointed pointing towards the ground and turn once again through 360°.



6. The front position LEDs [30] now light up permanently white.
7. The app displays the following status:  
"Compass calibration okay".

### Calibrate gyroscope

Move the two control levers [12] / [21] of the remote control [5] simultaneously to the 11 o'clock (left) and 1 o'clock (right) positions.

1. The position LEDs [30] and [37] of the quadcopter [1] flash blue (rear) and white (front) quickly.
2. The app displays the following status: "Gyroscope calibration".
3. After a few seconds, the position LEDs [30] and [37] flash slowly blue (rear) and white (front) again.
4. The app displays the following status: "Gyroscope OK".

### Search for GPS signal

Before the quadcopter [1] is ready for flight, it needs a GPS signal from a GPS satellite. The quadcopter [1] automatically starts searching for this signal.

1. The position LEDs [30] and [37] start to flash blue (rear) and white (front) quickly. The GPS signal is searched for. The process may take a few minutes.
2. The app displays the following status: "Waiting for GPS signal".
3. If a GPS signal has been received, the position LEDs [30] and [37] flash slowly for a short time and then light up constantly in blue (rear) and white (front).
4. The app displays the status: "GPS calibration completed".

### Note:

- If you are not receiving a sufficient GPS signal, you can deactivate the GPS function of the quadrocopter by pressing the GPS / Headless Mode button [22]. Likewise, this function should be deactivated indoors. Please note that control of the quadrocopter [1] is made more difficult by a deactivated GPS.
- Also, an automatic return to the starting point is not possible without the GPS signal switched on. If the connection between the quadrocopter and the remote control is lost during flight while the GPS is deactivated, the drone will immediately make an automatic shallow landing at the location where the connection was lost.
- Disable GPS: Press and hold the GPS/Headless Mode button [22] until an audible signal sounds and the GPS/Return to Home LED [18] turns off.
- Activate GPS again: Press and hold the GPS/Headless Mode button [22] until an acoustic signal sounds and the GPS/Return to Home LED [18] lights up again.



Before flying the quadcopter [1], first read about its control functions in this manual and then perform some exercises. The following instructions and flight exercises refer to the GPS mode of the quadcopter [1].

1. Place the quadcopter [1] on a flat surface on the ground. The quadcopter [1] must be facing you with the tail (rear position LEDs [37]).
2. First practice controlling the hover with the left control lever [21]. Then try to change the position of the quadcopter [1] with the help of the right control lever [12] (forward, backward, sideways).
3. Finally, practice turning the quadcopter [1] around its own axis with the left control lever [21].

When you have mastered these functions of the quadcopter [1], you can perform your first controlled flight.

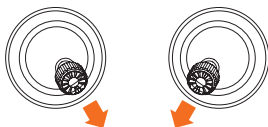
- Always start the quadcopter [1] from the ground, as the quadcopter automatically recalibrates itself with every restart. This process takes about 1 second.
- If the quadcopter [1] is off course after a collision or crash, land the quadcopter [1] and reboot to allow the quadcopter to recalibrate.
- Before each restart of the quadcopter, check that the rotor arms [33] are fully extended and locked in place.
- Pay attention to the current wind situation. The quadcopter may only be flown when there is no wind!
- Do not fly in rain, wind, fog, at night or when people, vehicles, birds, animals or fragile objects are within range of the drone.

## First Flight Exercises

- Fly only in locations without risk of injury or damage.
- Only fly in stable weather conditions, clear visibility, without risk of wind and / or rain.

### Starting the rotors and taking off

- The quadcopter [1] must be on a level surface and switched on. The back of the quadcopter [1] is facing you. The remote control [5] must be switched on and connected to the quadcopter [1]. The calibration of the compass and the gyroscope should be completed. The position LEDs [30] and [37] must light up constantly in blue (rear) and white (front). The app displays the status "Ready to fly".
- Move the control levers [12] and [21] to the 5 o'clock (left) and 7 o'clock (right) positions.

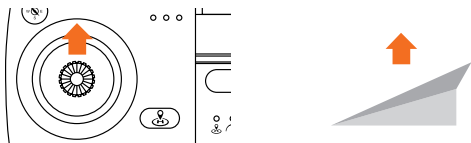


- The motors start automatically. Gently push the left control lever [21] forward to take off. When the quadcopter [1] has reached a height of approx. 1.5 m, hold the left control lever [21] centrally to hover at one level.
- As an alternative to the previous point, you can also press the auto take-off/landing button [11]. The quadcopter [1] then moves to a flight altitude of approx. 1.5 m and hovers there.

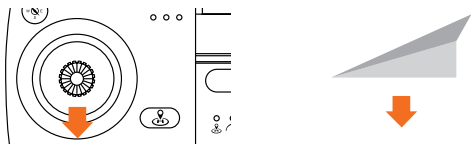
## Control

The following is a description of how to control the quadcopter [1].

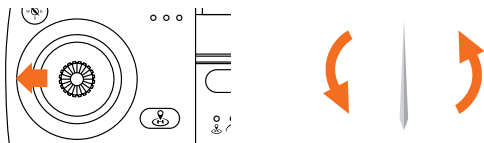
- **Climb:** Push the left control lever [21] upwards. The rotors [31] and [36] rotate faster and the quadcopter [1] climbs.



- **Descend:** Press the left control lever [21] down. The rotors [31] and [36] turn slower and the quadcopter [1] sinks.



- **Turn to the left:** Press the left control lever [21] to the left. The quadcopter [1] turns to the left on its own axis.

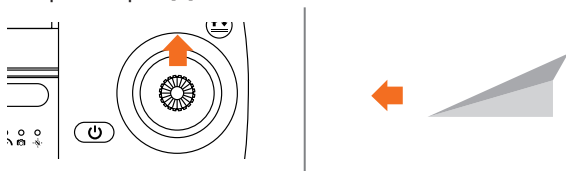


## First Flight Exercises

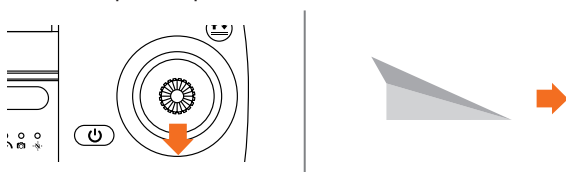
- **Turn to the left:** Press the left control lever [21] to the right. The quadcopter [1] turns to the right on its own axis.



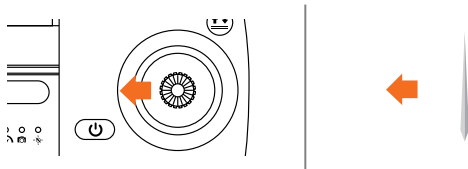
- **Flying forwards:** Press the right control lever [21] upwards. The front of the quadcopter [1] tilts down and it flies forward.



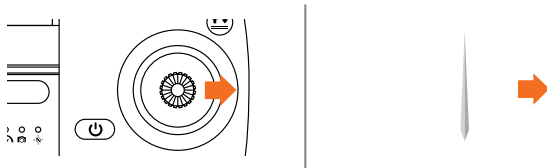
- **Flying backwards:** Press the right control lever [21] downwards. The rear of the quadcopter [1] tilts down and it flies backwards.



- **Flying to the left:** Press the right control lever [21] to the left. The quadcopter [1] tilts slightly to the left and it flies to the left.



- **Flying to the right:** Press the right control lever [21] to the right. The quadcopter [1] tilts slightly to the right and it flies to the right.



## First Flight Exercises

### Landing and switching off the rotors

1. Push the left control lever [21] down to steer the quadcopter [1] to a low altitude.
2. Look for a suitable, level landing site.
3. Push the left control lever [21] down again until the quadcopter [1] makes contact with the ground.
4. The rotors [31] and [36] will stop automatically if the quadcopter [1] does not receive any further signals from the remote control within 20 seconds.

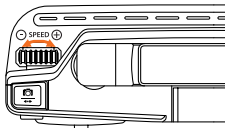
**Notice! Attention!** Do not attack the quadcopter [1] until the rotors [31] and [36] have come to a standstill. Rotating rotors can cause serious injuries.

### Advanced Functions

After you have familiarised yourself with the controls of the Quadcopter [1], you can use other functions and flight modes of the Quadcopter [1].

#### Setting the speed

You can set three speed modes via the remote control [5]: Beginner mode, Normal mode and Advanced mode.



- **Beginner:** When the Quadrocopter [1] is switched on, the Beginner mode is activated at the factory.
- **Normal:** Press the speed wheel [26] once to the right. The remote control [5] emits a short acoustic signal. Normal mode is activated.
- **Advanced:** Press the speed wheel [26] to the right again. The remote control [5] emits an acoustic signal again. The advanced mode is activated.

Press the speed wheel [26] to the left to return to the previous mode. If you hear a long beep when you press the speed wheel [26], this indicates that you have already activated the highest or lowest speed mode.

### Photo and video recording

Your quadrocopter [1] is equipped with a Full HD moving camera [32] that allows you to take photos and videos from a bird's eye view.

1. Make sure that you have inserted a memory card\* in the memory card slot [34] of your quadrocopter [1].
2. Control the angle of the camera using the camera angle wheel [27].
3. Push the camera angle wheel [27] to the left to move the camera upwards. An acoustic signal sounds.
4. Push the camera angle wheel [27] to the right to move the camera downwards. An acoustic signal sounds.
5. Start taking a photo by pressing the Photo Shutter Button [29] once. The remote control [5] emits 2 acoustic signals.

6. Start video recording by pressing the video shutter button [28] once. The remote control [5] will continue to emit an acoustic signal until you stop the recording by pressing the video shutter release button [28] again.
7. The recordings are saved on the memory card.
8. If you are connected to the app, the videos are also saved on your smartphone. You will find the recordings in the path DCIM/Rollei Fly 100pro on your smartphone.

### Note:

- The videos on the memory card are recorded in a resolution of 1920 x 1080p with 25 frames per second.
- In the smartphone, the resolution is limited to 1280 x 720p, 25 fps due to WIFI transmission.
- The quadcopter does not have a microphone. The smartphone microphone can be activated for sound recording via the app.

### Auto take-off / landing / emergency stop

The Auto Start/Landing button [11] on the remote control has 3 different functions.

- **Automatic start:** Switch on the quadcopter [1] and connect the remote control [5]. Press the auto start/land button [11]. The rotors [31] and [36] of the quadcopter [1] start to rotate and the quadcopter [1] rises to a flight altitude of approx. 1.5 m.



- **Automatic landing:** Press the Auto Take-off/Landing button [11] while the quadcopter [1] is in flight, it will automatically reduce altitude and land. Make sure that the landing takes place on a flat surface without obstacles.
- **Emergency stop:** Press the auto take-off/landing button [11] for 3 seconds during the flight of the quadcopter [1]. The rotors [31] and [36] of the quadcopter [1] switch off and the quadcopter [1] crashes. Only use this function in an extreme emergency to reduce the risk of injury or damage.

### Headless mode

In headless mode, the quadcopter [1] will always fly forward, left, right or backward when you press the right control lever [12] in the corresponding direction. It does not matter which direction the quadcopter [1] is facing at that moment. It is important that the remote control [5] maintains the position in which it was connected to the quadcopter [1].

To activate the headless mode, place the quadcopter [1] on a flat surface with the back of the quadcopter [1] facing you. Press the GPS/Headless Mode button [22] on the remote control [5]. The Headless Mode LED [14] on the remote control goes out. The position LEDs that are pointing forwards at this moment now light up white.

To deactivate the headless mode, press the GPS/Headless Mode button [22] again.

**Point Of Interest Mode (POI)**

In POI mode, the Quadcopter [1] automatically circles the Remote Control [5] at a constant altitude while hovering. The distance to the remote control [5] can be between 2 metres and 100 metres.

1. Start the quadcopter [1] and move to a medium flight altitude (approx. 2 – 5m).
2. Press the photo trigger [29] and video trigger [28] buttons simultaneously on the remote control [5].
3. Steer the quadcopter [1] with the right control lever [21] to the desired distance between 2m and 100m. Make sure that there are no obstacles within the selected range.
4. Press the photo shutter button [29] and video shutter button [28] again simultaneously.
5. The quadcopter [1] starts to circle around the remote control [5] within the defined action radius. If the selected action radius is less than 2 metres, the quadcopter [1] automatically flies to a distance of 2 metres.
6. Move the right control lever [21] to deactivate the point of interest mode.

## Return to Home (RTH)

With the RTH function, the quadcopter [1] automatically returns to the starting point. This function can only be selected with GPS activated.

The RTH function has three different modes:

- **Smart RTH:** Press the Return to Home button [19] on the remote control [5]. The remote control [5] emits an acoustic signal and the GPS/Return to Home LED [18] flashes constantly. The quadcopter [1] returns to its starting point. Press the Return to Home button [19] again to cancel the Return To Home process. Pull the left control lever [21] backwards to land the quadcopter [1] safely.
- **Automatic RTH:** The automatic RTH function is triggered when the charge level of the battery [4] of the quadcopter [1] is too low or the connection between the remote control and the quadcopter has been disconnected. The quadcopter [1] automatically flies to within approx. 30 m of the take-off point so that you can automatically control the landing process.
- **Connection loss RTH:** This RTH function is triggered when the connection of the remote control [5] to the quadcopter [1] is lost. Reconnect the quadcopter [1] as soon as the quadcopter [1] appears in the field of view. You can then control the quadcopter [1] manually again and land it safely.

## Notice! Attention!

- The RTH function can only be selected and is active when the GPS is activated.
- The quadcopter [1] has no automatic obstacle detection.

### Dual control mode

The functions of the left and right control levers [12] and [21] of the remote control [5] of the quadrocopter [1] can be exchanged with each other.

1. Switch off the remote control [5].
2. Simultaneously press the photo trigger [29] and the on/off button [13].
3. The remote control [5] acknowledges this instruction with a double acoustic signal and switches on.
4. The right control lever [21] now has the functions climb, descend, turn left and turn right of the quadrocopter [1].
5. The left control lever [21] can now be used to fly forward, backward, left and right.
6. Switch off the remote control [5] to reactivate the normal function of the remote control [5].

### Note!

The handling of the calibration of the quadrocopter [1] remains in its original function.

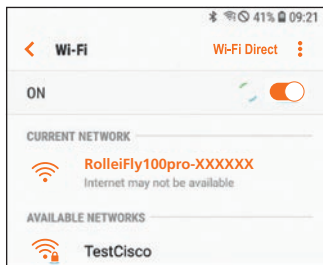
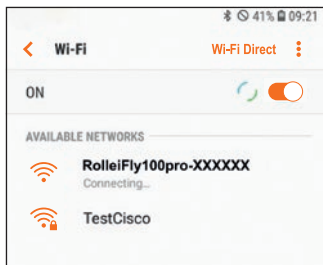
Download the free app "Fly GPS" from the Google Play Store or the "Rollei Fly GPS" from the iOS App Store and install it on your smartphone.



Now switch on the quadcopter [1] and open the connection options on your smartphone.

Open the option WLAN connections and connect the smartphone to the WiFi network of the quadcopter [1].

This is displayed with the network identifier "RolleiFly100pro-xxxxxx". The WiFi password when switching on the quadcopter [1] for the first time is "MKReset01".



Once the smartphone and quadrocopter [1] are connected, open the app. On the start screen you will now be asked to change the WIFI password of the quadrocopter [1]. Without changing the password, the quadrocopter [1] is not ready for flight. The new password must consist of 8 upper and lower case letters and numbers (e.g.: "Rollei01").

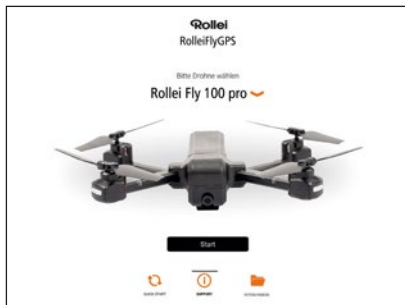
- Tap the Change password option on the start screen.
- Enter the new password and confirm the entry with "Activate".
- Make a note of the new password. A forgotten password is not subject to any guarantee or warranty!
- Switch the quadrocopter [1] off and on again.
- Reconnect the quadrocopter [1] to the WIFI of your smartphone. Use the new password for this.
- Open the "Rollei Air GPS" app and select the "Start flight" option.
- The quadrocopter [1] is now ready to fly.

**Note:**

- When the quadrocopter [1] is connected to your smartphone, you do not have an internet connection.
- Without changing the WIFI password, the quadrocopter is not ready to fly.
- The new password must consist of 8 upper case letters, lower case letters and numbers.
- The quadrocopter [1] must be switched off and on again after changing the password. The password protection is used to ensure that no one can dial into the existing WIFI connection and control the drone without your consent.

## Operating the App



















Select your quadrocopter model in the start screen. You can switch directly to flight mode (Start), or access other functions (photo and video gallery, Quickstart information, etc.).



To control the quadrocopter [1] connected via WiFi, press "Start". The control mode opens. You will see the live image of the camera and have the controls above the live image.



Die Icons im Bildschirm haben folgende Funktionen:

-  Back to start screen
-  GPS status Display and search for a lost quadrocopter, see chapter "GPS status".
-  Opens additional functions such as tracking mode, photo, video, etc.
-  Tap to open the tracking mode
-  Tap to activate GPS tracking mode, see chapter "Tracking mode via app"
-  Tap to activate picture tracking mode, see chapter "Tracking mode via app"
-  Tap to activate Return to Home, see chapter "Return to Home (RTH)"
-  Tap to initiate the automatic take-off procedure
-  Tap to initiate the automatic landing procedure
-  Tap to activate the gesture control of the camera, see chapter "Gesture Control via App"
-  Tap to take a photo
-  Tap to record a video. Tap again to end a video recording
-  Tap to activate the microphone of the smartphone. Videos are now recorded with the sound of the smartphone.
-  Tap to activate the Way Point function, see chapter "Way Point function via App".
-  Tap to open the photo and video gallery.
-  Tap to open the flight recording (statistics)
-  Tap to split the image for use with 3D glasses
-  Tap to rotate the camera image 360°






Displays the battery level of the remote control




Displays the battery level of the quadcopter

 Opens the flight parameter settings, see chapter "Flight parameter settings via app"


## Note!

Please note that the battery indicator of the remote control is only displayed properly in the app if the remote control has been paired with the quadcopter!


## GPS status


The icon  shows you the current status of the GPS reception of the quadcopter [1]. In addition, you can click the icon 3 times. A map opens and shows you the last position at which the app received a GPS signal from the quadcopter [1]. The position of the smartphone is shown as a small dot, that of the quadcopter [1] as a large dot with an arrow.


**Tracking mode via app**

Activate the tracking mode via the icon . When the tracking mode has been opened, 2 variants of this mode are available to you.

**GPS tracking mode**

Activate this mode via the icon . The quadcopter [1] now follows the GPS signal of the smartphone to which it is connected via WiFi, no matter where you move. Make sure that the aircraft is flying at a distance of approx. 3 metres and at an altitude of 30 metres.


On the user interface of the app, tap . Wait for the status in the app to show "Tracking mode ready". Now the quadcopter [1] will follow the coordinates of the smartphone.


The GPS tracking mode is switched off by tapping again on  the user interface of the app.

**Note!**


The GPS tracking mode cannot be activated if the GPS signal of your smartphone is too weak. This may be due to signal loss from surrounding buildings or trees, or network congestion from too many smartphones in the area.

**Picture tracking mode**

Activate this mode via the icon . Mark the object or person to be tracked. The quadcopter [1] follows this object no matter where it moves. Note that you are only moving at a slow walking pace.

1. Make sure that the quadcopter [1] is flying at a distance of about 3 metres and at an altitude of 2 – 10 metres.
2. On the user interface of the app, tap . Mark the person or object with a finger by dragging a rectangle onto the live image of the person/object.





Wait for the status in the app to show "Tracking mode ready". Now the quadcopter [1] will follow the coordinates of the smartphone.

3. The Tracking Mode screen is switched off by tapping again on  the user interface of the app.



### Gesture control via app

Photo and film recordings of the quadcopter [1] can be triggered via certain gestures.

To activate gesture control, tap the icon .

1. Make sure that the quadcopter [1] is flying at a distance of approx. 2 metres and that you are clearly visible on the live image.
2. Tap on the user interface of the app on .
3. Use your right hand and point  into the camera [32] to take a photo. A countdown from 3 to 0 appears on the screen before the picture is taken.
4. Use your right hand and point  at the camera [32] to trigger a video recording.
5. Show the gesture again to stop the video recording.
6. The gesture control is deactivated by tapping the icon  again.

**Way Point function via App**

- With the Way Point function, you can define up to 16 target points that the quadcopter [1] will navigate to on its own in GPS mode.
- Activate the Way Point function via this icon .
- A map appears on the right-hand side of the screen. The current location of the quadcopter [1] is displayed on the map.
- Mark up to 16 target points within the flight range (red circle) on the map.
- You can redefine the points via "Delete one" or "Delete all".
- Press "Send" to start the Way Point flight.
- To end the Way Point flight, tap  again.

**Notes:**

Note that the quadcopter [1] does not have obstacle detection! To use the Way Point function, you must have Google Maps (Android or iOS) or Apple Maps (iOS) installed on your smartphone. You can download these apps free of charge from the App Stores. .

## Flight parameter settings via app

In the Flight Parameters setting, you can set the flight distance, flight altitude and flight altitude for the Return to Home function.

The factory setting "Beginner" allows a flight distance of 30 metres, a flight altitude of 30 metres and a return altitude of 25 metres.

Open the flight parameter settings via the icon .

Save your settings before returning to the live screen. Only saved settings will be applied.

## Transport

1. Always carry / lift the quadcopter [1] by the body or the flight arms.  
Never carry the quadcopter [1] by the rotors or other sensitive parts.
2. Transport the quadcopter [1] in the original packaging or similar suitable packaging.
3. Never place anything on the Quadcopter [1] and protect the Quadcopter [1] from risks such as stepping or sitting on it.
4. Protect the quadcopter [1] against shocks and strong vibrations, especially when transporting it in vehicles. Secure the quadcopter [1] against slipping and falling down.

Quadrocopter	
Model	Rollei Fly 100pro
Speeds	Beginner (max. 9 km/h), Normal (max. 13 km/h), Advanced (max. 29 km/h)
Frequency range	2.402 – 2.478 GHz
Wifi distance	100 – 150 m, without obstacles and interference outdoors
Power supply	Input: Micro USB 5.0 V $\equiv$ 1.5 A
Battery	7.4 V / 11.1 Wh / 1,500 mAh lithium-polymer battery
Flight time	approx. 12 – 15 min
Charging time	approx. 150 min
Operating temperature	0 °C – 40 °C
Dimensions	30 x 29 x 6.5 cm (unfolded) 14.5 x 10 x 6.5 cm (folded)
Weight	248 g (including battery and rotors)
Max. take-off weight	249 g
Remote control	
Remote control range	Approx. 500 – 600 m, without obstacles and interference outdoors
Power supply	5.0 V $\equiv$ 500 mA
Battery	3.7 V / 1.11 Wh / 300 mAh Lithium-polymer battery
Frequency range	2.402 – 2.478 GHz
Flight time	approx. 10 hrs
Charging time	approx. 50 min
Max. transmission frequency	11 dBm
Operating temperature	0 °C – 40 °C
Dimensions	14.5 x 17.5 x 5.7 cm (unfolded) 14.5 x 7.4 x 5.7 cm (folded)
Weight	208 g

Camera	
Camera sensor	1/4" CMOS
Lens	FOV 120°, f/2.5
Photo resolutions	1920 x 1080 (on memory card) 1280 x 720 (on mobile device)
Video resolutions	1920 x 1080 p , 25 fps, no sound (on memory card) 1280 x 720p, 25 fps, without sound (on mobile device)
Recording media	Supports microSD / SDHC memory cards up to 32 GB (optional)
WLAN security	No encryption
WLAN standards	802.11 b/g
Adjustable camera tilt	0 – 75° (adjustable via remote control)
Max. Transmission frequency	17 dBm
What's in the Box	Fly 100pro, remote control, 1,500 mAh lithium- polymer battery, 4x spare rotor blades (incl. screws), USB charging cable, screwdriver, storage case and operating instructions

Design and specifications are subject to change without notice.

**Trimming the flight attitude when GPS is deactivated**

- When the quadcopter [1] is not in GPS mode during flight, you can trim it to ensure more balanced flight behaviour. Press and hold the photo trigger [29] on the remote control [5] to activate the trim mode. Press the right control lever [21] in the opposite direction of the drift direction of the quadcopter [1] to balance the quadcopter [1]. For example, if the quadcopter [1] drifts to the left, push the right control lever [21] to the right to balance it. The remote control [5] acknowledges each press with an acoustic signal.
- Release the photo trigger [29] to exit the trim mode.

**Replacing the rotor blades**

- To replace a defective rotor [31] and [36], first remove the battery [4] from the quadcopter [1] for safety reasons. Then loosen the screw on the side of the defective rotor blade.
- Remove the defective rotor [31] and [36] and insert a new one. Reattach the new rotor [31] and [36] with the screw. Tighten the screw well, but be careful not to overtighten the screw.

**Note! Attention!**

- The rotors [31] and [36] and rotor arms [33] are marked with A and B. The scope of delivery includes 2 rotors each with the designation A and B. When changing the rotors [31] and [36], always make sure that only rotors with the same designation can be exchanged with each other.



## **Quadrocopter does not respond**

- Check whether the battery [4] of the quadrocopter [1] and the battery of the remote control [5] are sufficiently charged. If necessary, charge the battery [4] of the quadrocopter [1] and the remote control [5].
- Check if the distance between the quadrocopter [1] and the remote control [5] is more than 500 – 600 metres.
- Check whether another remote control or a similar source of interference in the vicinity may be interfering with the frequency of the remote control [5]. If necessary, move sufficiently away from the source of interference.

## **Quadrocopter no longer shows good flight characteristics mehr**

- Check the product for obvious damage or contamination. If there is contamination, clean the unit carefully (chapter "Cleaning" on page 107). If damaged, replace the rotors [31] and [36] or dispose of the device properly.
- Check whether the rotors [31] and [36] may have been mounted incorrectly when they were replaced (chapter "Replacing the rotor blades" on page 104).

## **Quadrocopter constantly flies to one side or up/down**

- Check whether the battery of the quadrocopter [1] and the batteries of the remote control [5] are sufficiently charged. If necessary, charge the battery [4], the batteries of the remote control [5] and the quadrocopter [1].
- Check whether trimming of the quadrocopter [1] is necessary (chapter "Trimming the flight attitude with deactivated GPS" on page 104).

**Quadrocopter no longer turns left and right**

- Check whether the headless flight mode is switched on and deactivate it if necessary (chapter "Headless mode" on page 89).

**Wind**

A rule of thumb of quadrocopter flight states that the wind speed must not exceed  $2/3$  of the maximum speed of the quadrocopter. Please refer to the technical data for the maximum speeds of the quadrocopter. You can use various websites or third-party apps to determine the wind speed. Loss of the quadrocopter due to wind is not covered by the guarantee or warranty.

**Storage**

- When not in use, disconnect the quadrocopter [1] from the power supply and store it in a clean and dry place, out of the reach of children.
- For information on purchasing a custom-fit transport box, visit [www.rollei.com](http://www.rollei.com)

## **Warning: Risk of burns!**

- The quadcopter [1] becomes hot during operation!
- Let the quadcopter [1] cool down completely before each cleaning.

## **Note: Danger of short circuit!**

- Water that has penetrated the housing can cause a short circuit.
- Never immerse the quadcopter [1] in water.
- Make sure that no water gets into the housing.

## **Note: Danger due to incorrect handling!**

- Improper handling of the quadcopter [1] can lead to damage.
- Do not use any aggressive cleaning agents, brushes with metal or nylon bristles, or sharp objects.
- or nylon bristles, or sharp or metallic cleaning objects such as knives, hard spatulas and the like. These can damage the surfaces.
- Never put the quadcopter [1] in the dishwasher. You would destroy it by doing so.
- Let the quadcopter [1] cool down completely.
- Wipe the quadcopter [1] with a slightly damp cloth. Then allow the quadcopter [1] to dry completely.

## Removing the Battery

Before disposing of the quadcopter, the battery [4] must be removed and disposed of separately. Proceed as follows:

- First make sure that the quadcopter [1] and remote control [5] are switched off and ensure that the quadcopter [1] and remote control [5] remain switched off for the entire duration of the battery removal.
- Press the two battery locks [35] on the side of the battery [4] and remove the battery [4] upwards from the quadcopter [1].
- Dispose of the battery [4] as described in chapter "Disposal".

## Disposal



**Dispose of the packaging correctly.** Use the local possibilities for collecting paper, cardboard and light packaging (applicable in the European Union and other European countries with systems for the separate collection of recyclable materials).



**Appliances marked with this symbol must not be disposed of with household waste!** You are legally obliged to dispose of old appliances separately from household waste. Information on collection points that accept old appliances free of charge can be obtained from your community or municipal administration.



**Batteries and rechargeable batteries must not be disposed of in household waste!** As a consumer, you are legally obliged to dispose of all batteries and accumulators in an environmentally sound manner, regardless of whether or not they contain harmful substances\*. Rechargeable batteries and batteries are therefore marked with the adjacent symbol. For more information, please contact your dealer or the return and collection points in your community.

\*marked with: Cd = cadmium, Hg = mercury, Pb = lead.

## Declaration of Conformity

Rollei GmbH & Co. KG hereby declares that the radio equipment type "Rollei Fly 100pro" is in conformity with Directive 2014/53/EU.

The full text of the EU declaration of conformity is available at the following internet address:  
[www.rollei.com/egk/fly100pro](http://www.rollei.com/egk/fly100pro)



Rollei GmbH & Co. KG  
In de Tarpen 42  
22848 Norderstedt  
Germany



**Rollei**

[www.rollei.com](http://www.rollei.com)



# Fly 100pro


Quadrokopter | Quadrocopter

# Rollei

Rollei GmbH & Co. KG  
In de Tarpen 42  
D-22848 Norderstedt

**Service-Hotline:**  
+49 40 270750277

 /rollei.foto.de

 @rollei\_de

Item No.: 35102

[www.rollei.com](http://www.rollei.com)