



Montage- und Bedienungsanleitung
Notice de montage et de mise en œuvre
Istruzioni di montaggio Istruzioni per l'uso

T Rex 450 Pro

No. KX 015073

T Rex 450 Pro Super Combo

No. KX 015074

Avant le montage et la première mise en service du modèle, lisez attentivement également les notices de l'ensemble de radiocommande concerné et du chargeur et observez toutes les consignes de sécurité.



Attention, danger de blessure : après chaque mise en œuvre du modèle, pour des motifs de sécurité, contrôlez la bonne assise de toutes les liaisons par vis du modèle. Fixez les vis dont l'assise n'est pas sûre avec les produits de freinage des filets joints T43 et R48, comme indiqué dans la notice en langue anglaise. Resserrez ensuite de nouveau les vis à fond. Veillez à ne pas forcer les vis lorsqu'elles sont vissées dans du plastique.

Caractéristiques techniques

| | |
|-----------------------------|-------------------|
| diamètre du rotor principal | approx. 710 mm |
| diamètre du rotor arrière | approx. 158 mm |
| longueur: | approx. 635 mm |
| hauteur : | approx. 230 mm |
| poids (en ordre de vol) : | à partir de 780 g |

Avant-propos

Grâce à la conception de sa construction, le modèle peut être assemblé en quelques heures, comme hélicoptère d'entraînement.

Indications concernant la notice d'assemblage

La référence des textes qui suivent est la notice en langue anglaise sur laquelle vous trouverez les illustrations nécessaires.

Les textes suivent en règle générale le déroulement de la présente notice sans toutefois en constituer une traduction littérale.

La pagination fait référence à la notice en langue anglaise.

Toutes les longueurs de tringles et les longueurs des palonniers des servos fournies dans la notice se réfèrent aux servos recommandés.

La mise en œuvre de servos d'autres fabricants est susceptible de faire varier légèrement ces cotes.

La notice s'articule en fonction des sous-groupes et de stades de montage individuels se suivant logiquement. Chaque sous-groupe porte un numéro correspondant à un sachet contenu dans la boîte de construction.

Chaque stade de montage est accompagné d'illustrations d'assemblage spécifiques.

Lors de l'assemblage, observer impérativement les opérations de mise au point et de maintenance et, lors de la mise en œuvre, les consignes de sécurité jointes.

Indications concernant les pièces de rechange

Il est impératif de n'utiliser que des pièces de rechange originales. Les pièces de rechange ne sont livrables que sous forme de kits tels qu'ils sont présentés dans la liste des pièces de rechange.

IL est absolument nécessaire de conserver la présente notice pour les travaux de montage ou de réparation ultérieurs.

Pour garantir la livraison rapide et sans complication des pièces de rechange, fournissez impérativement pour toute commande le numéro de référence original des pièces commandées.

Dans tous les cas, pour la commande de pièces de rechange via robbe, utilisez les références figurant sur la liste des pièces en langue allemande.

Toute réclamation ou tous les cas relevant de la garantie doivent faire l'objet d'une demande accompagnée impérativement de la facture de l'achat et de la fiche de contrôle se trouvant dans la boîte de construction. **Contenu de la boîte de construction T Rex 450 Pro réf. KX015073**

- Kit T Rex 450 Pro
- 1 jeux de pales de rotor
- Moteur sans balais
- Variateur sans balais BL-35 X
- Porte-pale de rotor
- Pignon de moteur
- Jeu de petites pièces de montage
- Outils : clé mâle, tournevis, Loctite, frein pour éléments métalliques, boîtier de petits éléments
- ligature de cordons

Le modèle T Rex 450 Pro Super Combo, réf. KX015074 est livré en plus avec :

- 3 servos numériques DS 410 M
- 1 servo numérique DS 520
- 1 gyroscope GP750

Ensemble de radiocommande indispensable pour les deux modèles

Ensemble de radiocommande informatique à partir de la série robbe Futaba T 6 EXP

À cause des possibilités multiples de réglage et de la sécurité contre les perturbations, nous recommandons d'utiliser un ensemble de radiocommande informatique dans la gamme de 2,4 GHz.

Indispensable pour T Rex 450 Pro réf. KX015073

- Gyroscope, par exemple :

| | |
|---------------------------------------|----------------|
| GY 520 | Réf. F 1244 ou |
| GY 401 | Réf. F 1226 ou |
| GP 750 | KX870016A |
| - 3 servos numériques DS 410 M | Réf. K10443A |
| - 1 servo S9257 | Réf. F 1399 |
| - 1 accu lipoly 3S1P, 11,1 V 2500 mAh | Réf. 4839GO3 |

Indispensable pour T Rex 450 Pro Super Combo réf. KX015074

- 1 accu Lipo 3S1P 11,1 V / 2500 mAh, réf. 4829GO3

Chargeurs et accessoires de montage pour les deux modèles
Power Peak I4EQ-BID Réf. 8507

jauge de pas 12°

Réf. K10180A

Recommandations concernant les valeurs du pas lorsqu'on utilise le moteur joint et les pales de rotor fournies

- Vol stationnaire/vol normal : +9° à +11° pas max.
- vol 3D : -9° à +11° pas max.

Désignation des vis et des petits éléments

| | |
|--------------------------------|-----------------------------------|
| Self tapping screw: | vis autotaraudeuse |
| Screw: | tige filetée |
| Socket screw: | vis sans tête six pans creux |
| Cross screw: | vis à tête fraisée croisée |
| Set screw: | goujon fileté |
| Collar screw: | vis à épaulement |
| Socket collar screw: | vis six pans creux à épaulement |
| Socket button head screw: | vis sans tête six pans creux |
| Hex socket self tapping screw: | vis autotaraudeuse six pans creux |
| Set screw | vis sans tête six pans creux |
| Gorge | écrou |
| Washer | rondelle |
| Specialty washer: | rondelle spéciale |
| Spacer | rondelle d'ajustage |
| Collar | douille d'écartement |
| Bearing | roulements à billes |
| Thrust bearing | palier de butée |
| Broche | goupille |
| Linkage ball | bille |
| Ball link | pivot sphérique |
| Linkage rod: | tringle |
| Servo linkage rod: | timonerie de servo |
| One way bearing: | roue libre |
| Damper rubber: | caoutchouc d'amortissement |
| Linkage rod: | tringle |

Indications générales

Veiller à ce que toutes les pièces mobiles disposent d'une certaine souplesse sans jeu apparent.

Serrer les vis avec sensibilité afin de ne pas en abîmer le filet.

Certains sous-groupes sont certes représentés comme des pièces individuelles mais sont déjà assemblés à l'usine. Sur ces sous-groupes vérifiez tous les assemblages par vis et la présence de produit de freinage.

Partout où des éléments métalliques sont vissés ensemble, appliquez le produit "T43".

Les quatre symboles suivants apparaissent dans la notice :

CA : employer de la colle cyanoacrylate à cet endroit (n'est pas contenue dans la boîte de construction).

R48: utiliser un produit de freinage des filets à cet endroit.

T43 : utiliser un produit de fixation du métal à cet endroit

OIL : à cet endroit appliquer de la graisse (robbe réf. 5532)

Avant d'appliquer les pivots sphériques, veiller à ce que le repère "A" se trouve à l'extérieur.

R48 (vert) / T43 (bleu) adhère de manière intensive. N'en appliquer qu'une couche de faible épaisseur.

Pour le démontage, chauffer les éléments en métal approximativement pendant 15 s. Attention : veiller à ne pas chauffer les éléments en plastique.

Montage du rotor principal, pages 5 et 6

La tête du rotor principal avec arbre de rotor principal, le compensateur de pas et le plateau cyclique sont livrés prémontés dans le kit. Les schémas sont destinés à faciliter les travaux de maintenance ultérieurs.

Page 7

Graisser l'arbre de palier de pale.

Pour le montage des articulations à rotule doubles "A" il faut que le côté muni d'une impression soit orienté vers l'extérieur.

Lors du montage des paliers de butée : Veiller à utiliser la rondelle à gros diamètre intérieur à l'intérieur et la rondelle à petit diamètre intérieur à l'extérieur.

Pour les butées à billes le côté plat est orienté vers l'extérieur. Graisser les butées à billes avant de les mettre en place.

Page 8

Visser la masselotte dans le sens des aiguilles d'une montre. Veiller à ce que les longueurs soient identiques.

Page 9

Avant de monter le palonnier des servos, amener les servos au neutre à l'aide de l'ensemble de radiocommande.

Caractéristiques techniques des servos du plateau cyclique DS 410 M

| | |
|--------------------|--|
| couple max: | 1,8 kg/cm (à 4,8 volts) 2,2 8 kg/cm (à 6,0 volts) |
| vitesse du servo : | 0,13 s/60° (à 4,8 volts) 0,09 s/60° (à 6,0 volts) |
| encombrement : | 22,8 x 12 x 25,4 mm |
| Poids : | 13.3 g |

Après le montage des roulements à billes :

Glisser l'arbre du rotor principal dans les roulements du châssis. Installer le châssis sur un support parfaitement plan. Aligner les éléments les uns par rapport aux autres serrer les vis après y avoir appliqué le produit T43.

Page 10

Préparation de l'entraînement du rotor arrière

Page 11

La vis sans tête six pans creux M 3 x 3 de la partie centrale du rotor arrière doit s'engager dans la gorge de l'arbre du rotor arrière.

Fixer le pivot sphérique au palonnier de renvoi du mécanisme de rotor arrière avec de la colle cyanoacrylate.

Vérifier que les porte-pale tournent avec souplesse.

Page 12

Selon les cotes mentionnées, disposer le palier MR 84 dents sur le tube de la transmission rigide décentré de 10-15 cm vers l'avant et le fixer avec précaution à l'aide d'une goutte de colle cyanoacrylate. La colle ne doit en aucun cas couler dans le roulement.

Graisser le logement du roulement (élément formé en caoutchouc) à l'extérieur pour faciliter l'introduction de la transmission rigide dans le tube de flèche. Enduire le tube en plus de silicone en bombe à l'intérieur.

Lors de la mise en place du tube de flèche dans le carter d'engrenage avant, il faut que sa fente s'engage dans le bec du carter.

Le bec du collier de plan fixe vertical doit d'engager dans l'alésage de 3 mm du tube de flèche.

Envelopper le tube de flèche de ruban adhésif dans le secteur du collier du plan fixe horizontal.

Lors de l'assemblage de l'unité, veiller à ce que la transmission rigide s'accouple efficacement.

Page 13

Avant de les assembler, polir les arêtes des plaques de châssis avec de la toile émeri de grain 800 – 1000 afin de ne pas abraser les cordons disposés sur les arêtes.

Montez l'unité complète du tube de flèche sur le châssis en positionnant définitivement le collier de plan fixe horizontal.

Page 14

Mettre le mécanisme principal préassemblé en place, engager l'arbre de rotor principal par le haut. Raccorder l'arbre du rotor principal avec la vis M 2 x 12 et l'écrou M 2 au mécanisme principal.

Contrôler le jeu axial. En fonction du jeu axial effectif, mettre une ou 2 rondelle d'ajustage Ø 5 x Ø 9 x 0,1 mm en place. L'arbre du rotor ne doit pas coincer. Un jeu axial résiduel minimal est normal.

Page 15

Mise en place du moteur,

Préparer le moteur afin qu'il puisse être installé dans le modèle.

La vis M 3 x 3 du pignon doit venir en appui sur le chanfrein de l'arbre du moteur.

Après avoir installé le moteur, vérifier si le pignon se trouve à fleur de la roue dentée du haut.

Régler le jeu à l'engrènement de telle sorte que l'engrenage prenne parfaitement sans coincer toutefois. Un jeu insuffisant nuit à la puissance. Trop de jeu accroît l'usure de la roue dentée.

Page 16

Agencez le gyroscope et le fixer avec du ruban adhésif double face.

Amenez le servo de rotor arrière en position neutre à l'aide de l'ensemble de radiocommande et mettre le palonnier du servo en place autant que possible à angle droit par rapport à l'axe longitudinal du servo et le fixer.

Montez le servo du rotor arrière.

Caractéristiques techniques du servo de rotor arrière DS 520

| | |
|--------------------|--|
| couple max: | 1,9 kg/cm (à 4,8 volts) 2.5 8 kg/cm (à 6,0 volts) |
| Vitesse du servo : | 0,09 s/60° (à 4,8 volts) 0.07 s/60° (à 6,0 volts) |
| Cote : | 35 x 15 x 29.2 mm |
| Poids : | 25,9 g |

Mise en place de l'ensemble de réception, pages 17 et 18

Raccordez le servo de rotor arrière et le reliez au rotor arrière.

Raccordez les servos, le variateur et le gyroscope.

Agencez le récepteur.

Fixer l'accu avec des morceaux de bande auto-agrippante.

Tenir compte des points de détail.

Page 17

La vue d'ensemble présente la position du plateau cyclique et de la tringle lorsque le manche des gaz se trouve positionné sur "ralenti". Le palonnier et le plateau cyclique doivent être à l'horizontale.

Pour l'hélicoptère T-Rex nous recommandons un récepteur 6 voies avec les fonctions suivantes (affectation des cordons robbe Futaba, observez les indications fournies par la notice de l'ensemble de radiocommande) :

fonction de roulis, fonction de tangage, gaz (variateur), rotor arrière, sensibilité du gyroscope, pas.

L'illustration "JR" présente une autre affectation des cordons.

Page 18

Sur la page 18 sont représentées deux possibilités différentes d'agencer et de fixer le variateur avec des morceaux de bande auto-agrippante.

- sous le logement d'accu
- latéralement, sur la plaque de droite du châssis

Dans tous les cas observez que le variateur doit se trouver à une distance d'au moins 3 cm du récepteur pour éviter toute perturbation.

Lors de la mise en place de la cabine veillez à ce qu'elle soit maintenue en bas par la languette.

Travaux de mise au point sur l'ensemble de radiocommande, page 19 et 20

Condition préalable :

L'ensemble de radiocommande doit être approprié au pilotage d'un hélicoptère.

Les servos sont raccordés au récepteur selon les indications de la notice.

Marche à suivre:

- Mettre l'émetteur en marche.
- Sélectionner une mémoire de modèle libre
- Programmer la mémoire de modèle du type de mixage Mixtyp Heli
- Plateau cyclique pour le mode HR3
- Dispositif de mixage du rotor arrière activé (Revo-Mix), en fonction du type de gyroscope. Programmer le sens de rotation vers la droite.
- Les manches et les dispositifs de réglage de précision (trims) sont en position neutre
- Pas de mémoire de trim ou de dispositif de mixage librement programmable activé

- Programmer le trim des gaz sur ralenti (ATL = le trim n'est activé qu'au ralenti)
- Mettre l'ensemble de réception en marche (raccorder l'accu au variateur)
- Programmer le kit d'entraînement sur mode hélicoptère.

Établir un réglage de la timonerie pour le vol normal.

Pas : =°, manche des gaz sur ralenti.

Les masselottes de stabilisation, le palonnier de mixage, le plateau cyclique et le balancier d'asservissement du pas doivent se trouver parfaitement à l'horizontale.

Pour mettre les servos au point, mettre l'ensemble de radiocommande en marche, raccorder l'accu. Le moteur ne doit pas encore être raccordé au variateur pour éviter tout démarrage inopiné du moteur.

Émetteur / servos JR

Disposez l'émetteur sur mode CCPM 120°. Il est possible d'intervertir les voies 2 et 6 sur le récepteur. Déplacez le manche de pas en butée vers l'avant. Si un ou deux servos du plateau cyclique se déplacent vers le bas, corriger le sens de déplacement du servo concerné à l'aide du dispositif d'inversion de la course des servos sur l'émetteur. Si tous les 3 servos se déplacent vers le bas, inverser (+/-) le réglage du plateau cyclique de la voie 6. Lorsque la fonction de tangage et celle de roulis sont inversées, inversez le réglage du plateau cyclique des voies 2 et 3.

Émetteur / servos robbe Futaba / Hitec

Disposez l'émetteur sur mode CCPM 120°. Il est possible d'intervertir les voies 1 et 6 sur le récepteur. Déplacez le manche de pas en butée vers l'avant. Si un ou deux servos du plateau cyclique se déplacent vers le bas, corriger le sens de déplacement du servo concerné à l'aide du dispositif d'inversion de la course des servos sur l'émetteur. Si tous les 3 servos se déplacent vers le bas, inverser (+/-) le réglage du plateau cyclique de la voie 6. Lorsque la fonction de tangage et celle de roulis sont inversées, inversez le réglage du plateau cyclique des voies 1 et 2.

À noter : Pour le premier vol, amener tous les dispositifs de réglage de précision (trims) au neutre. Si le modèle a tendance lui-même à quitter sa trajectoire, rectifiez au niveau de la tringle D. Pour les translations longitudinales vers l'avant / vers l'arrière : corrigez au niveau des deux tringles D. En présence de mouvements vers la droite/vers la gauche : corrigez au niveau d'une des tringles D. En position neutre, le plateau cyclique doit demeurer horizontal.

Mise au point du gyroscope et du servo de rotor arrière

Il est recommandé d'utiliser un gyroscope avec correction automatique ("Heading Hold" Head-Lock).

Programmez le gyroscope sur "Normal-Mode" avant de changer de mode.

Coupez la fonction Revolution mix (RVMX) sur l'émetteur. Disposez la sensibilité du gyroscope à partir de l'émetteur sur 40%.

Raccordez l'accu, ne déplacez pas le manche de commande ni le modèle. Attendez 3 secondes.

Réglez le palonnier du servo de rotor arrière à 90° autant que possible par rapport à l'axe longitudinal du servo. Le décalage du pas du rotor arrière (élément coulissant) doit se trouver exactement au milieu.

Position neutre du rotor arrière

Régler le palonnier du servo comme indiqué sur l'illustration. Disposez le rotor arrière sur "Milieu" en modifiant la longueur de la timonerie du rotor arrière.

Contrôle du sens d'intervention du gyroscope

Déplacez la queue du modèle dans le sens contraire des aiguilles d'une montre. Le palonnier du servo doit se déplacer dans le sens contraire des aiguilles d'une montre, sinon inversez le sens de déplacement du servo à l'aide du dispositif approprié sur l'émetteur.

Grandeurs réglantes du pas, page 20

Établir les réglages pour le vol normal, la voltige simple et le vol 3D en fonction des indications fournies par les schémas et les diagrammes de la page 20.

Le centre de gravité

Le centre de gravité se trouve au niveau de l'arête avant de l'arbre du rotor principal. Mettre la cabine en place, contrôler le centre de gravité. Positionner l'accu d'alimentation du moteur de telle sorte que le centre de gravité puisse être établi

L'antenne du récepteur (uniquement 35, 40, 41 MHz)

Enfiler l'antenne souple du récepteur dans un petit tube de l'atterrisseur à patins et l'agencer de telle sorte qu'elle ne soit pas en mesure d'entrer en contact avec des éléments mobiles. Ne pas raccourcir l'antenne souple.

À observer avant la première mise en service :

Attention : Veillez à ne pas entrer dans le plan de rotation du rotor, risque de blessure.

Avant le premier vol, effectuer les „contrôles de routine avant le décollage“ et tenir compte des consignes de sécurité de „mise en œuvre du modèle“.

Pales du rotor principal, tracking

Visser les pales du rotor dans les alésages de logement avec une vis et un écrou de manière symétrique. Caler les pales de rotor montées de la sorte au centre.

Appliquer un tarage sur la pale la plus légère et donc plus haute que l'autre avec la pellicule de couleur jointe de manière que les deux pales soient parfaitement en équilibre

Mise au point du plan de rotation des pales (tracking), illustration page 29

Avant la première mise en service du modèle il faut encore régler le tracking (plan de rotation des pales) Pour ce faire, donner lentement des gaz et contrôler le plan de rotation des deux pales en rotation. S'il s'avérait, au régime du vol stationnaire, qu'il existe une différence au niveau du plan de rotation des pales, il faut soit augmenter l'angle d'incidence de la pale se trouvant plus bas, ou, à l'opposé, réduire l'angle d'attaque de la pale la plus haute

Essai des fonctions

Mettre toujours d'abord l'émetteur en marche puis le récepteur. Procéder à un essai des fonctions. Vérifier les sens de débattement et l'importance des débattements sur le modèle.

L'affectation des manches suggérée est un des variantes possibles.

Fonction roulis : lorsqu'on déplace le manche de roulis vers la gauche, il faut que le plateau cyclique s'incline vers la gauche.

Fonction tangage : lorsqu'on actionne le manche des gaz vers l'avant, il faut que le plateau cyclique s'incline vers l'avant.

Fonction gaz/pas : lorsqu'on donne plein gaz, il faut que le plateau cyclique s'élève de manière homogène.

Rotor arrière : contrôler le sens de rotation du servo.

Anticouple du rotor arrière (REVO)

L'anticouple du rotor arrière doit être mis au point lorsqu'on utilise un gyroscope qui l'exige (tenir compte en plus des indications de la notice du gyroscope mis en place).

Il faut obtenir que lorsqu'il monte ou lorsqu'il descend, l'hélicoptère ne tourne pas sur son axe. Cette tendance à tourner est conditionnée par le couple différent créé par les pales du rotor

Condition préalable :

le modèle est réglé au neutre lorsqu'il est vol stationnaire, c'est-à-dire qu'en vol stationnaire, le modèle ne tourne pas sur son axe vertical.

Valeur type REVO 25%.

Partant du vol stationnaire, donner rapidement du pas.

Si le modèle tourne sur son axe vertical dans le sens opposé au rotor, il faut que l'anticouple du rotor arrière (REVO) soit augmenté.

Si le modèle tourne sur son axe vertical dans le même sens que le rotor, il faut que l'anticouple du rotor arrière (REVO) soit diminué.

Important

Après la première séance de vol, contrôler le serrage de toutes les vis (particulièrement sur les éléments de l'entraînement et sue système du rotor). après toutes les 2 ou 3 heures de vol, lubrifier tous les emplacements suivants de l'hélicoptère :

l'arbre du rotor principal dans le secteur du plateau cyclique.
l'arbre du rotor arrière dans le secteur de l'élément couissant du rotor arrière.

Mécanisme principal

Encore un conseil pour finir

N'hésitez pas à prendre les conseils d'un bon pilote expérimenté de modèles réduits d'hélicoptère. Bon nombre de points trouvent une explication lorsqu'on a la possibilité de consulter un pilote d'hélicoptère expérimenté.

robbe Modellsport GmbH & Co. KG

Sous réserve de modification technique

Adresse des ateliers du service après-vente

| Pays | Société | rue | ville | Téléphone | télécopie | E-Mail |
|----------------|----------------------|-------------------------------|---|--------------------|--------------------|-----------------------------|
| Andorre | Sorteney | Santa Anna, 13 | AND-00130 Les escalades-Princip. D'Andorre | 00376-862 865 | 00376-825 476 | sorteny@sorteny.com |
| Danemark | Nordic Hobby A/S | Bogensevej 13 | DK-8940 Randers SV | 0045-86-43 61 00 | 0045-86-43 77 44 | hobby@nordichobby.com |
| Allemagne | robbe-Service | Metzloser Str. 38 | D-36355 Grebenhain | 0049-6644-87-777 | 0049-6644-87-779 | hotline@robbe.com |
| Angleterre | robbe-Schlüter UK | LE10-UB | GB-LE10 3DS Leicestershire | 0044-1455-637151 | 0044-1455-635151 | keith@robbeuk.co.uk |
| France | S.A.V Messe | 6, Rue Usson du Poitou, BP 12 | F-57730 Folschviller | 0033 3 87 94 62 58 | 0033-3-87 94 62 58 | sav-robbe@wanadoo.fr |
| Grèce | TAG Models Hellas | 18,Vriullon Str. | GR-14341 New Philadelfia/Athen | 0030-2-102584380 | 0030-2-102533533 | info@tagmodels.gr |
| Italie | MC-Electronic | Via del Progresso, 25 | I-36010 Cavazzale di Monticello C.Otto (Vi) | 0039 0444 945992 | 0039 0444 945991 | mcelec@libero.it |
| Pays-Bas/Bel.. | Jan van Mouwerik | Slot de Houvelaan 30 | NL-3155 Maasland | 0031-10-59 13 594 | 0031-10-59 13 594 | van_Mouwerik@versatel.nl |
| Norvège | Norwegian Modellers | Box 2140 | N-3103 Toensberg | 0047-333 78 000 | 0047-333 78 001 | per@modellers.com |
| Autriche | robbe-Service | Puchgasse 1 | A-1220 Wien | 0043-1259-66-52 | 0043-1258-11-79 | office@robbe.at |
| Suède | Minicars Hobby A.B. | Bergsbrunnagatan 18 | S-75323 Uppsala | 0046-186 06 571 | 0046-186 06 579 | info@minicars.se |
| Suisse | Servicecenter Hässig | Baslerstrasse 67 a | CH-4203 Grellingen | 0041-61-741 23 22 | 0041-61 741 23 34 | info@robbeputaba-service.ch |
| Rép. slovaque | Ivo Marhoun | Horova 9 | CZ-35201 AS | 00420 351 120 162 | | ivm2000@seznam.cz |
| Espagne | robbe-Service | Metzloser Str. 38 | D-36355 Grebenhain | 0049-6644-87-777 | 0049-6644-87-779 | hotline@robbe.com |
| Rép. tchèque | Ivo Marhoun | Horova 9 | CZ-35201 AS | 00420 351 120 162 | | ivm2000@seznam.cz |



Ce symbole signifie que les petits appareils électriques et électroniques irréparables ou en fin de cycle d'exploitation doivent être mis au rebut non pas avec les ordures ménagères mais dans les déchetteries spécialisées. Portez-les dans les collecteurs communaux appropriés ou un centre de recyclage spécialisé. Cette remarque s'applique aux pays de la Communauté européenne et aux autres pays européens pourvus d'un système de collecte spécifique.

Par la présente la Sté robbe Modellsport GmbH & Co. KG, déclare que cet appareil répond aux exigences fondamentales et à d'autres prescriptions significatives de la directive appropriée de la Communauté européenne. L'original de la déclaration de conformité se trouve dans l'Internet sur le site www.robbe.com associée à la description de l'appareil concerné et apparaît lorsqu'on clique le bouton portant le logo "Conform".

Sous réserve d'erreur d'impression et de modification technique

Copyright robbe-Modellsport 2010

La copie et la reproduction, même partielles, sont soumises à l'autorisation écrite de la Sté robbe-Modellsport GmbH & Co.KG

