

2017
v1.0

Manuel d'utilisation - User's manual - Bedienungsanleitung

Pilote Ben



Choisissez votre langue - Select your language - Wählen Sie Ihre Sprache

Français

Deutsch

 **Opale**
paramodels

Opale-Paramodels.com

Opale Aero System SARL - 23 rue de la Motte
62250 MARQUISE - France
contact@opale-paramodels.com +33(0)981 144 387

Pilote Ben



Merci de lire ce manuel avant la première utilisation.



Merci d'avoir choisi Opale-Paramodels. Nous sommes certains que ce modèle radio commandé vous procurera de merveilleux moments et vous permettra de découvrir de nouvelles sensations de pilotage.

Une bonne connaissance de votre équipement vous permettra de le faire évoluer dans les meilleures conditions de sécurité et de maximiser les performances et votre plaisir.

Merci de transmettre ce manuel au nouvel utilisateur de votre parapente radio commandé si vous le revendez.

Salutations modélistes.

L'équipe Opale-Paramodels

Information sécurité

En achetant notre matériel, vous devez être en possession d'une responsabilité civile et vous acceptez tous les risques inhérents à l'activité du modèle réduit.

Une mauvaise utilisation du matériel peut augmenter les risques inhérents à cette activité. En aucun cas, Opale-Paramodels, ou le vendeur ne pourront être mis en cause pour les dommages survenus à la suite d'un accident quelles qu'en soient les circonstances. L'utilisateur du produit reste en toutes circonstances, responsable de l'utilisation qu'il en fait.

Sommaire

Composition du pilote Ben	4
Données techniques	4
Assemblage du pilote Ben	5

Garantie

Le pilote pour parapente et paramoteur radiocommandé est garanti contre tout défaut de fabrication. Si lors de son utilisation, l'utilisateur vient à sectionner / endommager une suspente, à déchirer quelque partie de la voile, plier, rompre une partie du pilote, la réparation et le remplacement des pièces endommagées ne sont pas pris en compte dans le cadre de la garantie et reste à charge de l'utilisateur.



Composition du pilote



Données techniques

Hauteur: 35cm

Masse minimale en ordre de vol : 0.6kg

Masse maximale en ordre de vol : 5.4kg

Matériaux: Fibre de verre avec epoxy / Résine polyuréthane / Nylon / Caoutchouc

Servomoteurs :

- jusqu'à une masse de 3kg : 40x40x20mm / 10kg.cm

- de 3kg à 5,4kg : 40x40x20mm / 20kg.cm

Chassis : Backpack M2 / M3

Assemblage du pilote Ben

Positionner le silent bloc M4 15-20 Male / Femelle comme sur la photo ci contre.



Visser fermement le silent bloc M4 15-20 Femelle / Femelle.



Fixer la platine avant du tronc du pilote à l'aide d'une vis CHC M3-8, avec rondelle large et écrous freins M3.



Préparer une vis CHC M3-12 avec une rondelle large et écrous freins.



Fixer la platine dorsale du pilote à l'aide de la vis précédemment préparée avec un écrou frein M3.



Positionner les deux servomoteurs à l'intérieur du corps.
Les fixer à l'aide de 4x vis CHC M3-35 avec écrou frein M3.



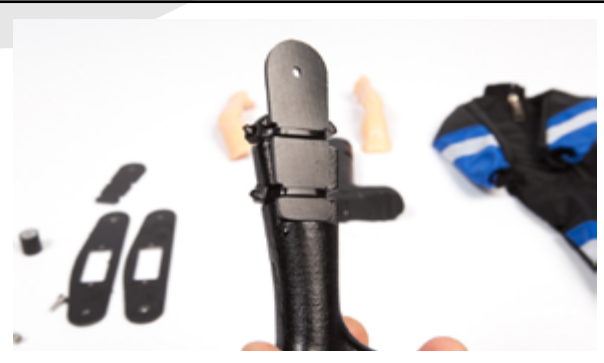
Placer l'élastique sur la vis située dans le dos du pilote.



Positionner la tête du pilote et fixer l'élastique au niveau du ventre.
Le ventre du pilote permet également d'accueillir un récepteur de format Mini/Micro, afin de ne pas encombrer la sellette.



Fixer la pièce en fibre sur le molet du pilote, à l'aide de 2 ou 4 colliers plastiques (en fonction de la longueur de ces derniers).
Les serrer fermement et effectuer la même opération sur l'autre jambe.



Fixer au niveau du genou le silent bloc M3 10-12 femelle à l'aide d'une vis M3x8.
Effectuer la même opération sur l'autre jambe.



Assembler la partie haute de la jambe sur le silent bloc à l'aide d'une vis M3x8.
Effectuer la même opération sur l'autre jambe.



Montez la base sur les barres latérales à l'aide de 4 vis CHC M3-16, rondelles et écrous freins.



OPTION:

Il est également possible d'ajouter sur le pilote un speedbar system.
Il faudra dans ce cas utiliser 2x servomoteurs de 4kg. cm.
Insérer le servomoteur dans la jambe haute en respectant bien son orientation, à l'aide de 2x vis CHC M3-8 avec écrous freins.



Fixer les deux jambes sur le bassin du pilote à l'aide de 2 vis CHC 4-12. Les serrer fermement pour obtenir les jambes du pilote dans une position naturelle assise.



Enfiler les pieds du pilote dans la combinaison. Ouvrir le bas de la combinaison pour faciliter l'insertion.



Insérer en premier les jambes du pilote dans la selle à travers les sangles élastiques. Positionner les sangles au niveau des épaules et fermer le tout avec la boucle en plastique située sur la partie ventrale.



Fixer le palonnier du servomoteurs à l'aide de 2x vis cruciformes M2x8. Percer au préalable les 2 trous à l'aide d'un foret de 1,8mm.



Insérer le bras par la manche de la combinaison. Effectuer la même opération pour l'autre bras.



Fixer les deux bras à l'aide de la vis cruciforme fournie avec le servomoteur.

Installer ensuite les boucles inox pour fixer par la suite l'aile.

Alimenter les servomoteurs via le récepteur de votre radiocommande. Mettre tous les manches et voix au neutre électronique. (pour la configuration de votre radiocommande, reportez vous à la vidéo tutoriel du mixeur pour Parapente RC.

Ensuite, positionner mécaniquement les bras à l'horizontal (il peut être nécessaire de les retirer à nouveau pour les replacer).



Pour alourdir le pilote, ouvrir la fermeture éclair située en bas du harnais.

Il n'y a pas de masse précise à insérer, celle ci est à ajuster en fonction de votre aile, de la force et direction du vent lorsque vous êtes sur votre site de vol. D'ordre général, si le modèle n'avance pas face au vent, il faudra alourdir. Si le modèle a une vitesse supérieur à 10km/h face au vent, vous pourrez alors diminuer petit à petit la masse en retirant du lest. Ne pas oublier de consulter les caractéristiques de votre aile afin de rester dans une bonne plage d'utilisation.



OPTION: Réglage du speedbar system

Alimenter les 2 servomoteurs du speedbar system et les mettre en position neutre.

Ajuster mécaniquement le palonnier pour avoir celui ci en position horizontale.



Attribuer ces deux servomoteurs sur un interrupteur 3 positions.

En position 1, le servomoteur doit avoir un angle de 45° rapport à l'horizontale.

En position 2, il doit être à l'horizontale.

En position 3, il doit avoir un angle de -45°.

Ces valeurs sont indicatives, elles peuvent varier en fonction de l'amplitude d'accélérateur nécessaire sur votre aile (ne jamais dépasser les valeurs prescrites sous peine d'obtenir une fermeture frontale.

D'ordre général, le speedbar (accélérateur), doit toujours être utilisé temporairement pour vous aider à poser dans des conditions de vents forts. Une utilisation prolongée nuira à la stabilité de l'aile.



Pilote Ben



Please read this manual before first use.



Thank you for purchasing an Opale Paramodels model. We truly believe that you will enjoy our products and new outstanding experiences. The contents of this user's guide contain all the information you need for a safe handling. A comprehensive knowledge of your equipment will guarantee you a long-term pleasure.

Please give this manual to the new owner in case you decided to sell your Opale product.

Your Opale Paramodels team.

Safety information

You should be properly insured according to the country regulation you are using our equipment in. You hereby accept the inherent risk of flying radio-controlled models.

Using our equipment in a bad way may increase risks. Neither Opale Paramodels nor any other seller will be liable for any damage caused by any accident whatever the circumstances are. The way our equipment is used is incumbent upon the final user, including towards the law.

Table of contents

Kit contents	12
Specifications	12
Pilot assembly	13

Warranty

The model is guaranteed against any manufacturing defect.

If, while using, the pilot cut or damage a bridle, tear any part of the wing, repair and replacement of damaged parts are not taken in account by the warranty and the user will be charged for it.



Kit contents



Specifications

Height: 35cm

Minimum Mass in order to fly: 0.6kg

Maximum Mass in order to fly: 5.4kg

Materials: Epoxy and Fiber Glass / Polyurethan resin / Nylon / Caoutchouc

Servomotors :

- up to 3kg : 40x40x20mm / 10kg.cm

- from 3kg to 5.4kg : 40x40x20mm / 20kg.cm

Frame compatibility : Backpack M2 / M3



Pilot assembly

Place the silent bloc M4 15-20 Male / Female as shown on the picture.



Firmly screw the M4 15-20 Female/ Female silent bloc.



Fix the chest pilot plate with a M3-8 CHC screw, 1 large M3 washer and 1 x M3 nut.



Prepare 1 x CHC M3-12 screw with 1 x M3 washer and 1 x M3 nut as shown on the picture.



Fix the back pilot plate with the screw prepared earlier and hold it with another M3 nut.



Place the 2 servomotors between the 2 plates. Fix them with 4 x CHC M3-35 screws and 4 x M3 nuts.



Then place the elastic on the screw at the back pilot plate.








Place the head and fix the elastic on the screw located at the bottom of the front plate. The chest cavity allows also to carry a Mini/Micro receiver in order to save the space inside the harness.



Fix the G10 part on the pilot leg, with 2 to 4 plastic clamps (depending on the length of the clamps). Tighten firmly and do the same on the opposite side.



<p>Fix the silent bloc M3 10-12 with 1 x M3x8 screw as shown on the picture. Do the same operation on the other leg.</p>	
<p>Assemble the upper leg with a silent bloc and 1 x M3x8 screw. Do the same operation on the other leg.</p>	
<p>Mount the base on the side plates with 4 x CHC M3x16 screws, washers and nuts.</p>	
<p>OPTIONAL: It is possible to use a speedbar system with this pilot. In this case you will have to use 2 x 4kg.cm servomotors. Insert the servomotor in the upper leg as shown on the picture and secure it with 2 x CHC M3-8 screw and 2 x M3 nuts.</p>	
<p>Attach the 2 legs on the silent blocs with 2 x CHC M4-12 screws. Tighten firmly in order to get the legs into a seated position.</p>	



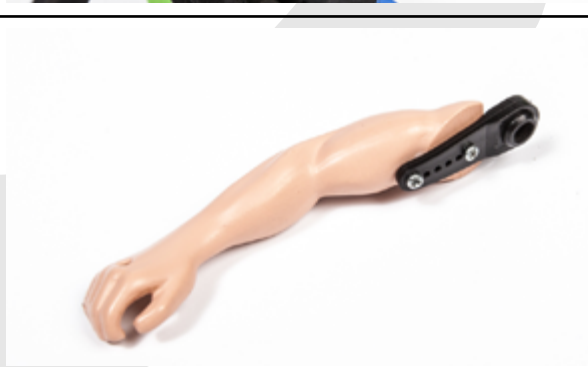
Insert the feet inside the flight suit. Open the lower part of the flight suit to ease the way.



First insert the legs of the pilot inside the elastic strap. Place the strap on the shoulders and close the plastic buckle located on the pilot's chest.



Fix on the arm, the servo rudder with 2 x M2x8 phillips screws.
First drill the 2 holes with a 1.8mm drill bit.



Insert the arm by the sleeve of the flight suit.
Do the same operation on the other arm.



Secure the 2 arms with the phillips screws provided with the servomotor.

Install the inox buckles to attach the wing later on. Power up the servomotors with the receiver of your radio.

Place all the sticks and channels to the neutral position.

(to set your radio, please watch the tutorial of the paramixer)

Then place the arms mechanically to the horizontal position.(it might be necessary to remove them in order to place them in the correct position).



To burden the pilote, open the zipper beneath the harness.

There is no specific mass to insert. The correct mass depends on your wing, the wind speed and direction on your flight field).

Generally speaking, if the model is not moving forward when it is into the wind, you will have to burden it.

If the model has a ground speed bigger than 10km/h into the wind, you will have to reduce the weight of it by removing some ballast.

Do not forget to check the flight characteristics of your wing in order to fly in good conditions.



OPTIONAL: Spedbar system setting

Power up the 2 speedbar system servos and place them in the neutral position.

Adjust mechanically the rudder in order to have it in the horizontal position.



Assign the 2 servos to a 3 positions switch.

- Position 1: the rudders have to make an angle of 45° with the horizontal axis.

- Position 2: the rudders have to be horizontal.

- Position 3: the rudders have to make an angle of -45° with the horizontal axis.

These values are indicatives, they can change depending on the necessary accelerator amplitude of your wing. You may not exceed these values without risking a frontal collapse.

Generally speaking, the speedbar (accelerator), always has to be only use for landing due to strong wind conditions. A prolonged use will affect the stability of your wing.



Pilote Ben



Bitte lesen Sie dieses Handbuch vor der ersten Verwendung



Vielen Dank, dass Sie sich für ein Opale-Paramodels-Produkt entschieden haben. Wir sind überzeugt, dass Sie mit unseren Produkten viel Freude haben und es Ihnen ermöglicht, neue herausragende Erfahrungen zu erfliegen. Der Inhalt dieses Benutzerhandbuchs enthält alle Informationen, die Sie benötigen, für einen sicheren Umgang. Eine umfassende Kenntnis über Ihre Ausrüstung garantiert Ihnen ein langfristiges Vergnügen.

Ihr Opale-Paramodels Team

Sicherheitsinformation

Bitte beachten Sie Ihre entsprechenden Ladesvorschriften bevor Sie das Modell einsetzen und Ihren entsprechenden Versicherungsschutz. Sie akzeptieren hiermit das verbundene Risiko ferngesteuerte Modell zu fliegen. Eine unsachgemäße Nutzung der Modelle und der Ausrüstung erhöht das Risiko. Weder Opale Paramodels noch irgendein anderer Verkäuferhaftet für alle Schäden, die durch einen Unfall entstanden sind, unabhängig von den Umständen. Die Art und Weise der Nutzung unserer Modelle und Teilen davon obliegt dem Endnutzer gegenüber dem Gesetz.

Inhaltsverzeichnis

Bestandteile	20
Technische Daten	20
Pilot assembly	21

Garantie

Die Garantie gilt für Herstellungsfehler. Sofern durch unsachgemäße Handhabung oder Missgeschick incl. Witterungseinflüsse unsere Produkte beschädigt werden so können die beschädigten Teile nur kostenpflichtig repariert oder ausgetauscht werden.



Bestandteile



Spezifikationen

Maße: 35cm

Mindest Fluggewicht: 0.6kg

Maximal Fluggewicht: 5.4kg

Materialien: Epoxy and Fiber Glass / Polyurethan resin / Nylon / Gummi

Servomotors :

- bis zu 3kg : 40x40x20mm / 10kg.cm

- von 3kg bis 5.4kg : 40x40x20mm / 20kg.cm

Kompatibel: Backpack M2 / M3



Pilotmontage

Montieren Sie den Silent Block M4 15-20 Male / Female wie auf dem Bild gezeigt



Schrauben Sie die M4 15-20 Female / Female Schraube fest



Befestigen Sie die Brustpilotplatte mit einer M3-8 CHC Schraube, 1 großen M3 Unterlegscheibe und 1 M3 Mutter.



Erstellen Sie 1 CHC M3-12 Schraube mit 1 M3 Unterlegscheibe und 1 M3 Mutter, wie auf dem Bild gezeigt



Befestigen Sie die hintere Pilotplatte mit der zuvor vorbereiteten Schraube und halten Sie diese mit einer weiteren M3-Mutter fest.



Platzieren Sie die 2 Servomotoren zwischen den 2 Platten. Befestigen Sie sie mit 4 CHC M3-35 Schrauben und 4 M3 Muttern



Legen Sie dann das Gummiband auf die Schraube an der hinteren Pilotplatte.



Setzen Sie den Kopf und fx das elastische auf der Schraube an der Unterseite der Frontplatte. Die Brusthöhle erlaubt auch, einen Mini / Microempfänger zu tragen, um den Raum innerhalb des Geschirrs zu sparen.



Befestigen Sie das G10-Teil auf dem Führungsbein mit 2 bis 4 Kunststoffklammern (abhängig von der Länge der Klemmen). Vorsichtig anziehen und auf der gegenüberliegenden Seite auch.



Befestigen Sie den Silentblock M3 10-12 mit einer M3x8 Schraube wie auf dem Bild gezeigt für jedes Bein



Montieren Sie das obere Bein mit einem Silent Block und 1 M3x8 Schraube.



Montieren Sie die Basis an den Seitenplatten mit 4 CHC M3x16 Schraube, Unterlegscheiben und Muttern.



OPTIONAL:
Es ist möglich, ein Speedbar-System mit diesem Pilot zu verwenden. In diesem Fall müssen Sie 2 x 4kg.cm Servomotoren verwenden. Setzen Sie den Servomotor in das obere Bein wie auf dem Bild gezeigt und sichern Sie es mit 2 x CHC M3-8 Schraube und 2 x M3 Muttern.



Befestigen Sie die 2 Beine an den Silent Blocks mit 2 x CHC M4-12 Schrauben. Vorsichtig anziehen, um die Beine in Sitzposition zu bringen



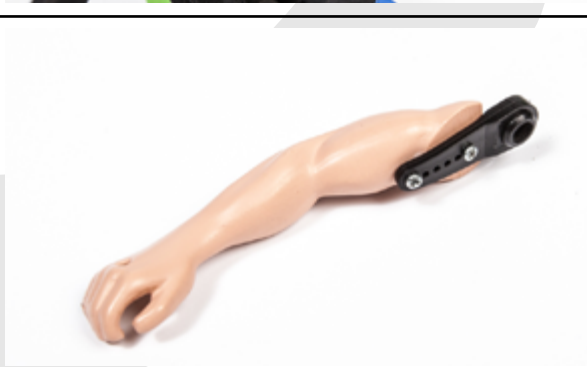
Setzen Sie die Füße in den Flugoverall. Hosenbein lässt sich öffnen



fügen Sie zuerst das Bein des Piloten in den elastischen Gurt. Legen Sie den Gurt auf die Schultern und schließen Sie die Plastik Schnalle auf der Brust des Piloten.



Befestigen Sie den Arm, das Servo Ruder mit 2 x M2x8 Schrauben. Zuerst bohren Sie die 2 Löcher mit einem 1,8 mm Bohrer.



Führen Sie den Arme auf jeder Seite in den Ärmel



Fixieren Sie die vorbereiteten Arme mit den Kreuzschlitzschrauben auf dem Servokranz. Befestigen die Inox Schäkel um später die Gurte des Schirm zu befestigen. Verbinden Sie Fernsteuerung und Empfänger. Bringen Sie den Höhnruderstick in Neutralstellung., (schauen Sie sich das Tutorial des Paramixers an.) Setzen Sie die Arme dann mechanisch in die waagerechte Position (es kann notwendig sein, sie zu entfernen, um sie in die richtige Position zu bringen).



Um dem Piloten mit Ballast zu beschweren, öffnen Sie den Reißverschluss unter dem Gurt. Es gibt keine spezielle Gewichtsnagabe zum Einführen. Die richtige Masse hängt von deinem Gleitschirm, der Windgeschwindigkeit und der Richtung auf deinem Flugfeld ab. Wenn sich das Modell nicht vorwärts bewegt oder wenn es sich im Wind befindet, müssen Sie es in der Regel das Gewicht erhöhen. Wenn das Modell eine Bodengeschwindigkeit von mehr als 10km / h in den Wind hat, sollten Sie das Gewicht reduzieren, indem Sie etwas Ballast entfernen. Vergessen Sie nicht, die Flugcharakteristik Ihres Pargliders zu überprüfen, um unter guten Bedingungen zu fliegen.



OPTIONAL: Speedbar-Systemeinstellung
Speichern Sie die 2 Speedbar-Systemservos an und stellen Sie den entsprechenden Geber in Neutralstellung. Stellen Sie das Ruder mechanisch ein, um es in die horizontale Position zu bringen.



Weisen Sie die 2 Servos einem Schalter mit 3 Positionen zu.

- Position 1: die Ruder müssen einen Winkel von 45 ° mit der horizontalen Achse bilden.
- Position 2: die Ruder müssen horizontal sein.
- Position 3: die Ruder müssen ein Winkel von -45 ° zur horizontalen Achse. Diese Werte sind indikativ, sie können sich abhängig von der notwendigen Beschleunigeramplitude Ihres Schirms ändern. Sie dürfen diese Werte nicht überschreiten, ohne einen Frontkollaps zu riskieren.

Im Allgemeinen muss der Speedbar (Beschleuniger) wegen starker Windverhältnisse immer nur zum Landen verwendet werden. Ein längerer Gebrauch wird die Stabilität Ihres Schirms beeinträchtigen

