

# Backpack L2



**Merci de lire ce manuel avant la première utilisation.**

---

FRANCAIS

page 3

ENGLISH

page 12



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.

Ce manuel contient les informations dont vous aurez besoin pour faire voler et prendre soin de votre modèle. 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 modèle 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

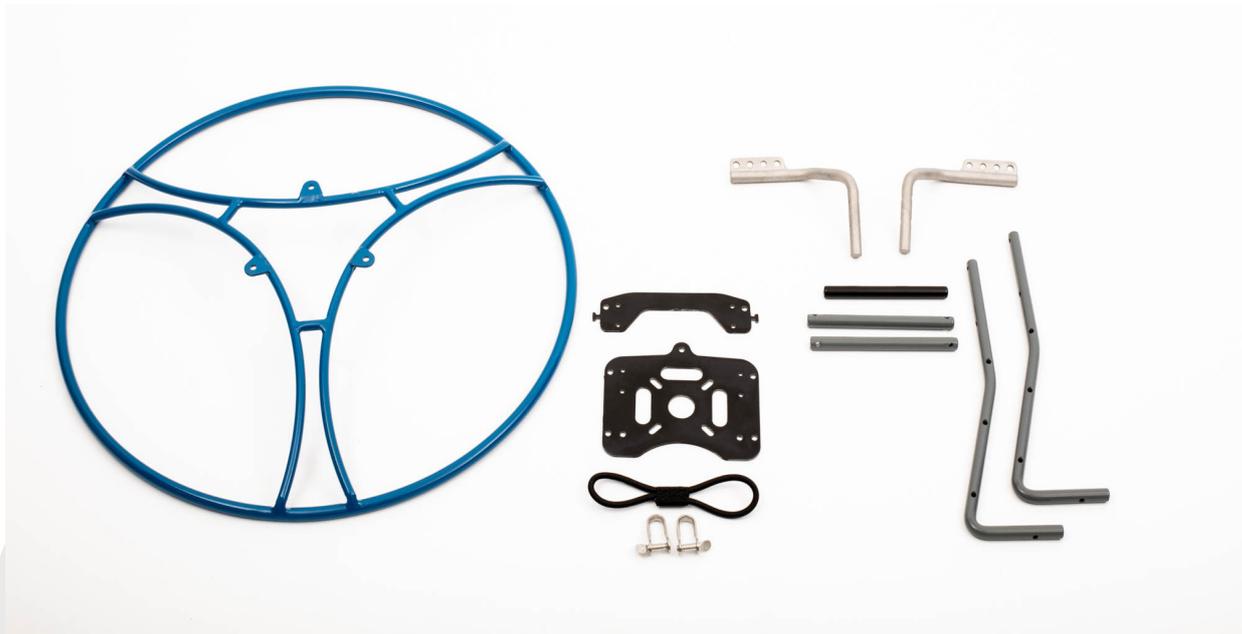
Composition du châssis Backpack L2	4
Données techniques	4
Assemblage du châssis Backpack L2	5
Montage du kit support de servomoteurs	8
Montage du train d'atterrissage	9

## Garantie

Le pilote pour parachute 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 Backpack L



### Inclus dans l'achat de votre Chassis Backpack L2:

- Armature en acier
- Kit de visserie
- Plaques GFK
- un pack de visserie et accessoires

### Non inclus et nécessaires pour l'utilisation du chassis:

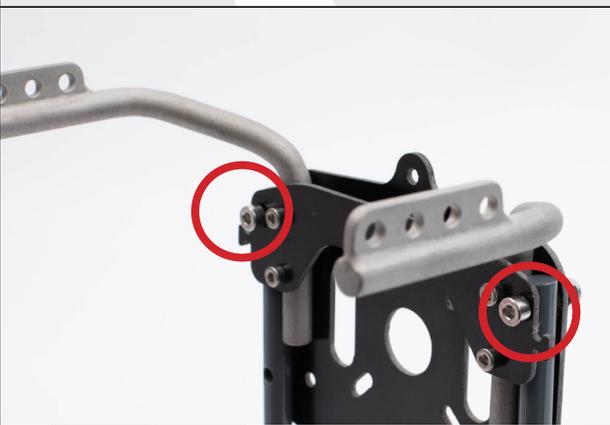
- Une aile de 3,5m à 4.0m d'envergure à plat
- un pilote Mike L ( avec ou sans parachute de secours)
- une motorisation pour Backpack L2 ( moteur de taille 42 avec hélice de 12 à 13pouces)
- une batterie de réception (à adapter en fonction de vos servomoteurs)
- une batterie de propulsion (à adapter en fonction des caractéristiques moteur et contrôleur de vitesse)
- un récepteur

## Assemblage du Backpack L

Munissez vous de la platine de fixation moteur ainsi que la platine frontale.  
Fixez les deux pièces métallique Gauche et droite, servant à fixer l'aile avec 4x M3x16 et 4 écrous freins M3.

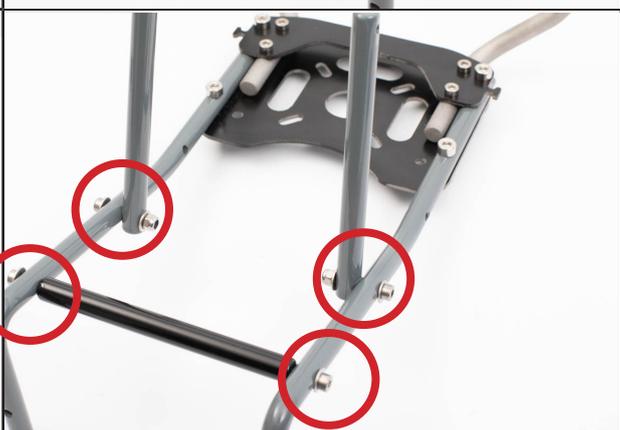


Utilisez ensuite 4x vis CHC M4-16 avec écrous freins pour la fixations des montants latéraux.



Montez la barre de jonction noire à l'aide de 2x vis CHC M3-12 avec 2x rondelles M3-Small.

Montez ensuite les deux cannes mobiles à l'aide de 2x vis CHC M3-20, 2x rondelles M3-Small et 2x écrous freins M3.



Insérez 4x Vis CHC M4-12 et écrous freins M4 pour la fixation du moteur.



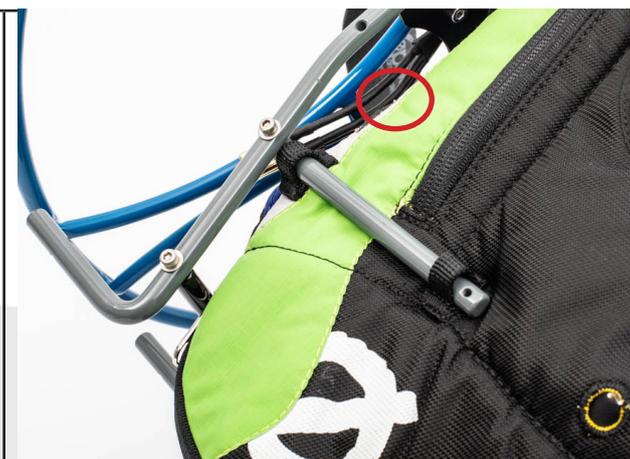
Fixez ensuite l'arceau au chassis à l'aide de 3x CHC M4-8 et écrous freins M4.



Le chassis est désormais prêt à accueillir le / la pilote .



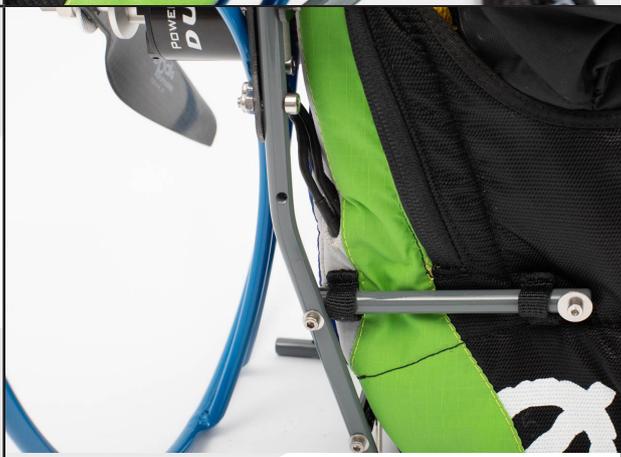
Insérez la canne mobile dans la sellette du pilote.



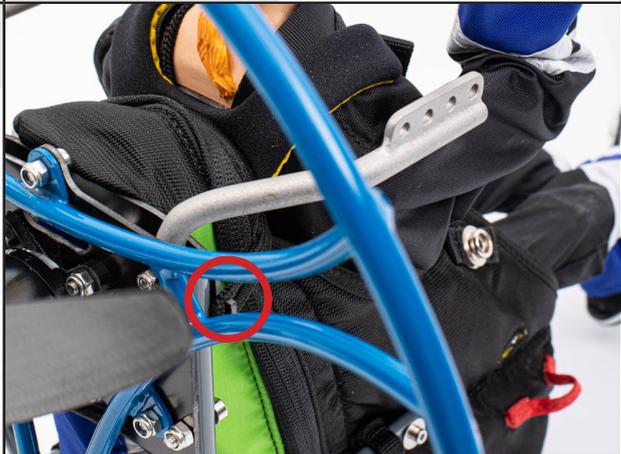
Verrouillez la canne à l'aide d'une vis CHC M3-8 et une rondelle large M3



Introduisez un élastique entre le dos du pilote et la sellette.  
Le fixer de part et d'autres du chassis comme sur la photo ci contre, afin d'obtenir un maintien optimal du pilote.



Pour la sélection des points d'ancrage, le chassis doit avoir une assiette horizontale lorsqu'il est maintenu par les élévateurs.  
Si le chassis est cabreur, il faudra dans ce cas reculer les élévateurs. Si celui ci est piquer, il faudra alors avancer les élévateurs pour rétablir l'équilibre.



## Montage du kit Support de servomoteurs

Le kit support de servomoteurs est un accessoire qui permet de se dispenser de l'utilisation d'un pilote pour contrôler l'aile.

Une fois fixé sur le châssis, celui-ci permet d'accueillir en tout 4 servomoteurs de taille 40x20mm, pour l'utilisation des bras mais aussi de l'accélérateur.

Dans un premier temps, montez en surface de la platine un servomoteur de taille 40x20mm, d'un couple minimale de 30kg.cm, à l'aide de 4x vis CHC M3-8 et écrous freins.

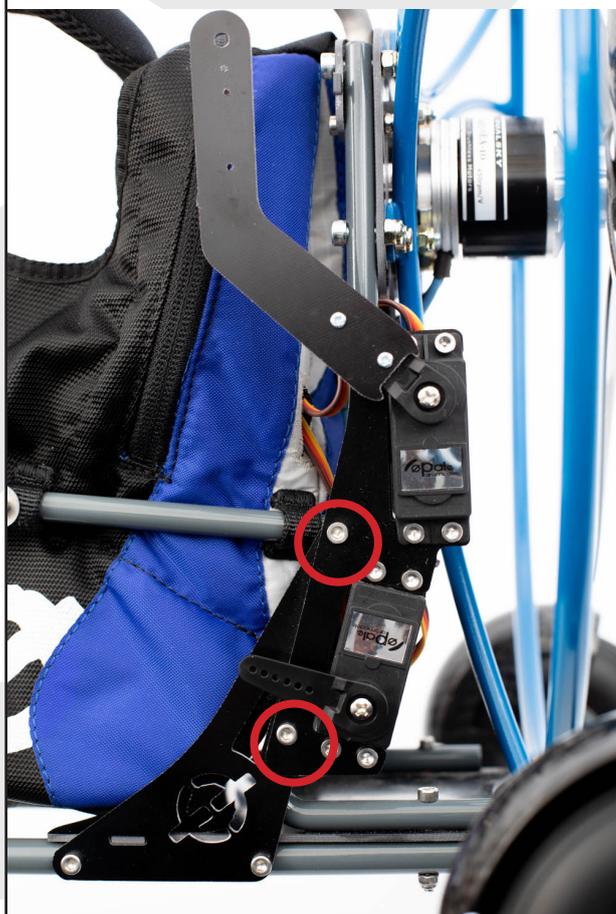
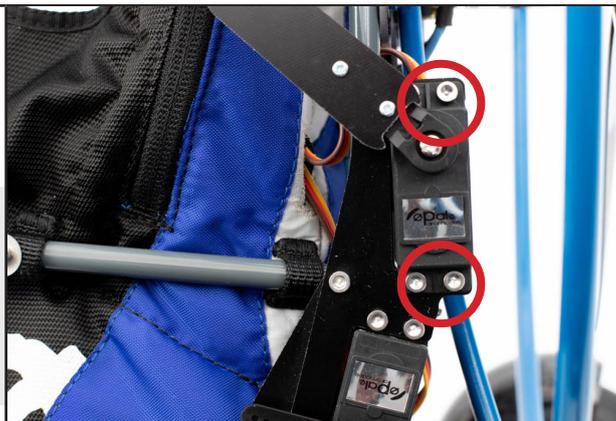
Vous pouvez, optionnellement, fixer un servomoteur pour l'utilisation de l'accélérateur avec également 4x vis CHC M3-8.

Cependant, pour l'accélérateur, ce servomoteur doit être placé de l'intérieur afin de travailler dans un plan différent et parallèle du servomoteur des bras. Ce type de montage permet d'éviter une collision des bras en vol.

Utilisez ensuite deux vis CHC M3-25 et M3-16 pour fixer la platine sur le châssis.

Effectuez la même opération par symétrie de l'autre côté.

Installez ensuite le bras sur le palonnier du servomoteur avec 2 vis philips 2x8. Celui-ci doit avoir une amplitude de mouvement de +45° à -45° par rapport à l'horizontal, ceci afin de garantir un contrôle optimale.



## Montage du train d'atterrissage

Pour l'utilisation du train d'atterrissage, optez pour des roues de diamètre 90mm (3,5pouces, disponible sur notre site internet).  
 Percez la jante pour un axe de 5mm à l'aide d'un forêt et d'une perceuse.  
 Insérez ensuite une vis CHC M5x40, une rondelle M5 de chaque côté de la jante, et sécurisez le tout avec un écrou frein M5. ( laissez la roue libre de rotation sur la vis.



Afin d'améliorer l'aspect esthétique de votre châssis, vous pouvez en option monter les garbes boues en carbon



Fixez celui ci contre le tube du train, en serrant celui ci avec l'écrous M5 montez auparavant. ( tout en laissant la roue libre de rotation)



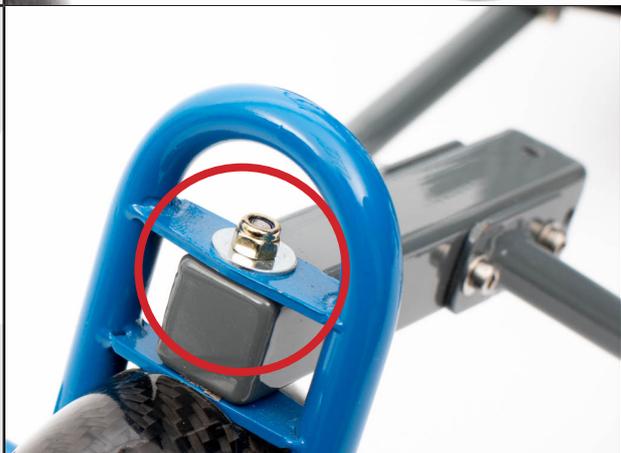
Fixez les deux barres latérales sur l'axe arrière à l'aide de 4 vis CHC M3-25, 4x écrous freins M3 et 8x rondelles M3.



Fixez la potence aux barres latérales à l'aide de 2x vis CHC M3-30, 4x rondelles M3 et 2x écrous freins.



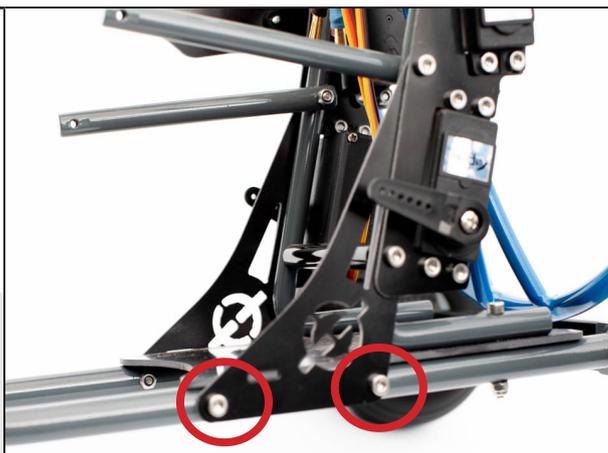
Fixez la fourche avant, à l'aide d'une vis CHC M4-30, 2x rondelles M4 et écrous freins M4. Vous pouvez optionnellement, installer le garde boue avant en carbone.



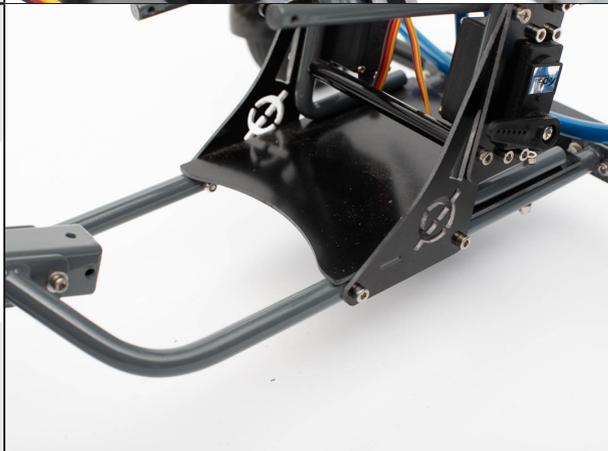
Fixez la roue avant à l'aide d'une vis CHC M5x45. Utilisez les 6x rondelles M5, 2x entretoises M5 et un écrou freins M5 pour fixer la roue sur la fourche. Positionnez les entretoises et rondelles de manière symétrique afin d'avoir un alignement correcte de la roue dans la fourche.



Montez ensuite les deux plaques latérales de fixation le long des flancs du châssis. Montez également la plaque horizontale. Utilisez 4x vis CHC M3-16 pour fixer la base du châssis sur les barres latérales.



Comme prévu pour le kit de support de servomoteur, remplacez la vis de la canne mobile par une CHC M3-25.



# Backpack L2



Please read this manual before first use.

Thanks for having chosen an Opale-Paramodels product. We truly believe this remote-controlled paramotor is going to give you hours of enjoyment and will enable you to go through new outstanding piloting experiences. This user's guide content includes all the information you need to get your wing in flight and to ensure you will take good care of it. A good knowledge of your equipment will allow you to safely obtain most of its performances for your greatest pleasure! Thanks for giving this manual to the new owner in case you decided to sell your radio-controlled paraglider.

Best regards,

The OpaleParamodels 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

Composition of the Backpack L2 paramotor frame	14
Technical data	14
Assembly of the Backpack L2	15
Installation of the servo holder kit	18
Installation of the landing gear	19

## Warranty

The frame 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

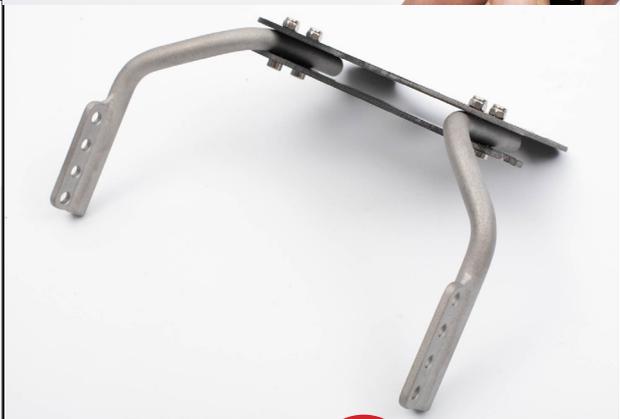


## Assembly of Backpack L2

Take the motor mounting plate and the front plate. Attach the two metal left and right parts used to attach the wing with 4x M3x16 and 4 M3 locknuts.

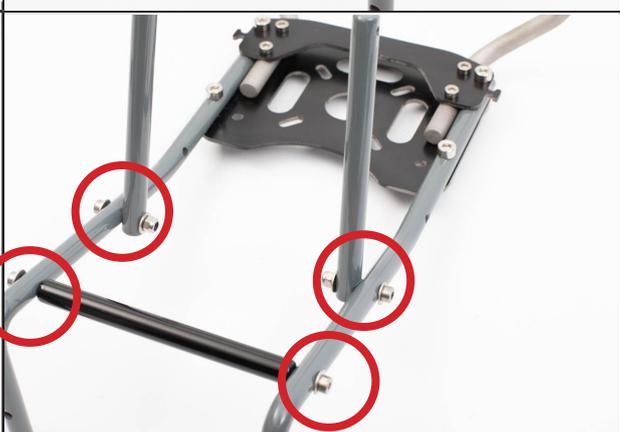


Then use 4x CHC M4-16 screws with locknuts for fastening the side parts.



Fit the black bar using 2x CHC M3-12 screws with 2x M3-Small washers.

Then mount the two mobile rods using 2x CHC M3-20 screws, 2x M3-Small washers and 2x M3 brake nuts.



Insérez 4x Vis CHC M4-12 et écrous freins M4 pour la fixation du moteur.



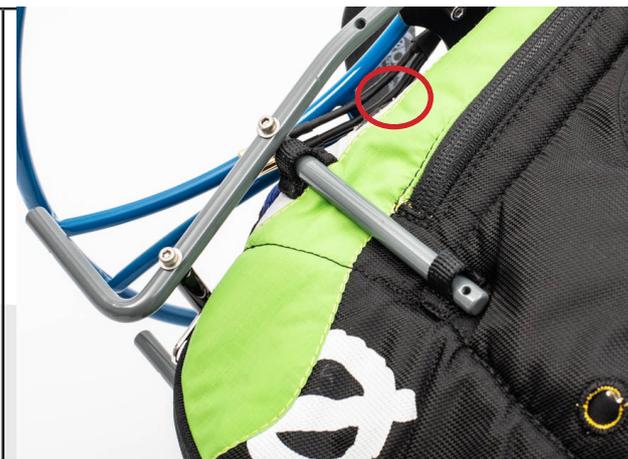
Then attach the propeller to the chassis using 3x CHC M4-8 and M4 locknuts.



The chassis is now ready for the pilot.



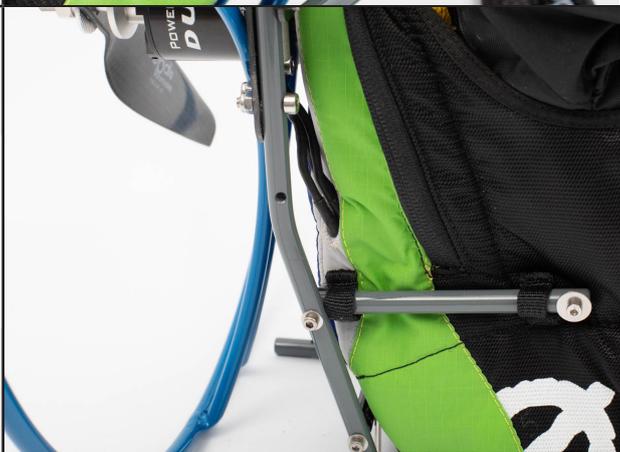
Insert the mobile rod into the pilot harness as shown



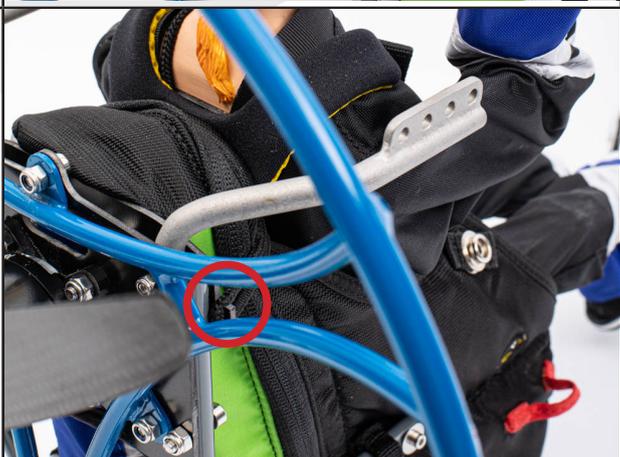
Lock the rod with a CHC M3-8 screw and a M3 wide washer



Insert an elastic between the pilot's back and the harness.  
Fix it on both sides of the frame as shown in the photo, to obtain optimal support for the pilot.



For the selection of anchor points, the chassis must have a horizontal attitude when held by the risers.  
If the chassis is upset, it will be necessary in this case to move back the elevators. If it is going down, then advance the elevators to restore the balance.



## Assembly of the servo holder kit

The servomotor holder kit is an accessory that makes it possible to dispense with the use of a pilot to control the wing.

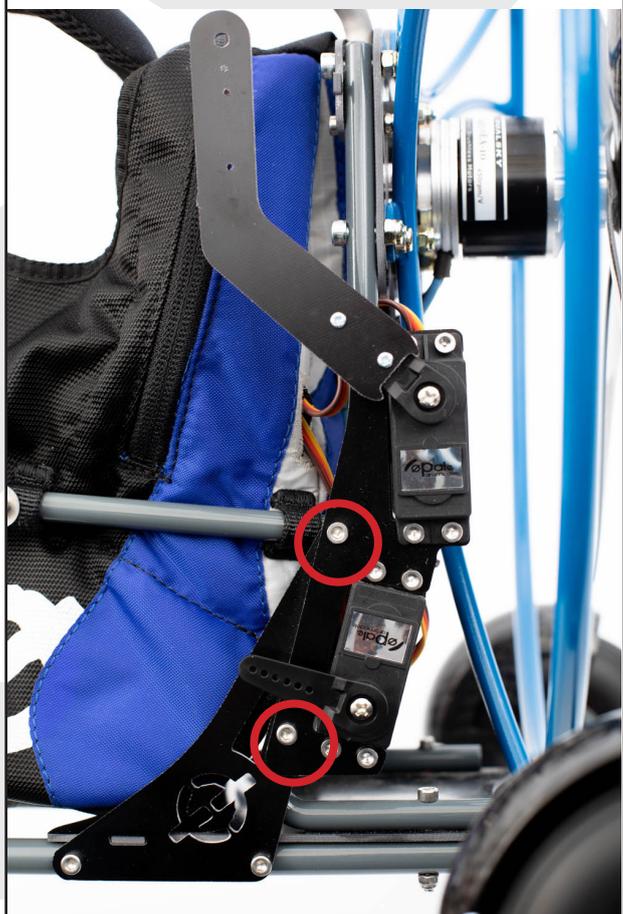
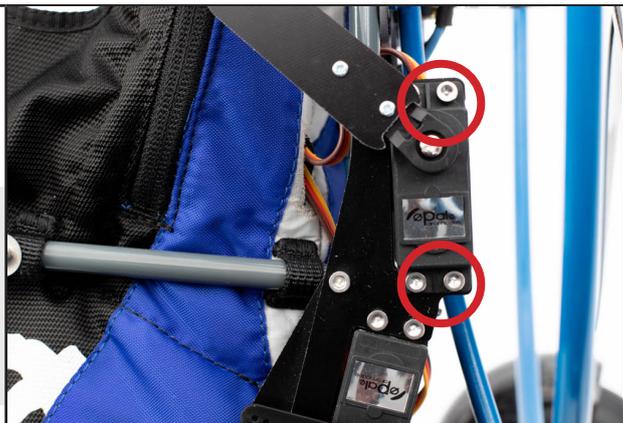
Once attached to the chassis, it can accommodate a total of 4x 40x20mm servomotors size, for the use of the arms but also the accelerator.

First of all, mount a 40x20mm servomotor on the surface of the board, with a minimum torque of 30kg. cm, using 4x CHC M3-8 screws and brake nuts.

You can, optionally, attach a servomotor for the use of the accelerator with also 4x CHC M3-8 screws. However, for the accelerator, this servomotor must be placed from the inside in order to work in a different and parallel plane of the servomotor of the arms. This type of assembly avoids a collision of arms in flight.

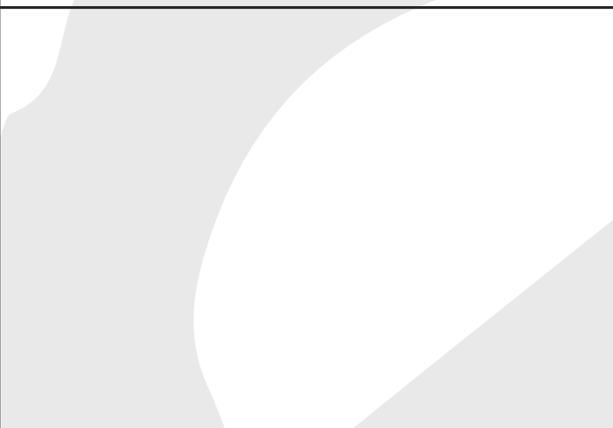
Then use two CHC M3-25 and M3-16 screws to secure the plate to the chassis. Perform the same operation by symmetry on the other side.

Then install the arm on the servomotor with 2x 2x8 philips screws. It must have an amplitude of movement of + 45 ° to -45 ° relative to the horizontal, in order to guarantee an optimal control.

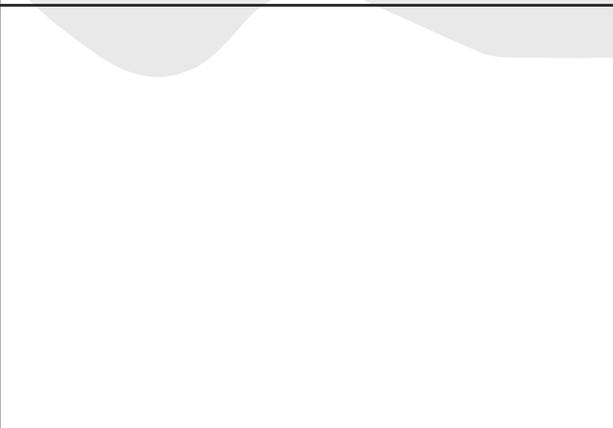


## Landing gear Assembly

Pour l'utilisation du train d'atterrissage, optez pour des roues de diamètre 90mm (3,5pouces, disponible sur notre site internet).  
 Percez la jante pour un axe de 5mm à l'aide d'un forêt et d'une perceuse.  
 Insérez ensuite une vis CHC M5x40, une rondelle M5 de chaque côté de la jante, et sécurisez le tout avec un écrou frein M5. ( laissez la roue libre de rotation sur la vis.



In order to improve the aesthetic aspect of your chassis, you can optionally install carbon mudguard



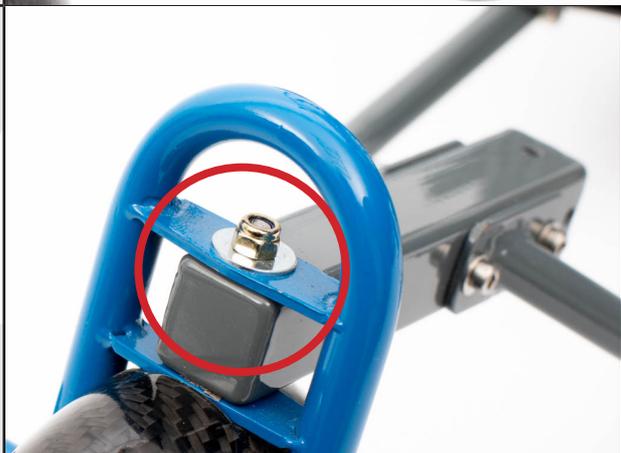
Attach the two side bars to the rear axle using 4x CHC M3-25 screws, 4x M3 locknuts and 8x M3 washers.



Attach the stem to the side bars using 2x CHC M3-30 screws, 4x M3 washers and 2x brake nuts.



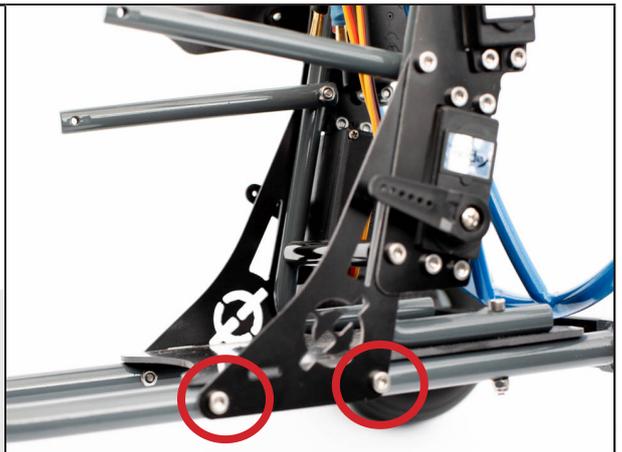
Secure the front fork with a CHC M4-30 screw, 2x M4 washers and M4 locknuts.



You can optionally, install the carbon front fender.



Then mount the two side fixing plates along the sides of the frame. Also mount the horizontal plate. Use 4x CHC M3-16 screws to attach the chassis base to the sidebars.



As planned for the servomotor support kit, replace the moving rod screw with a CHC M3-25.

