

# Backpack XS3



**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

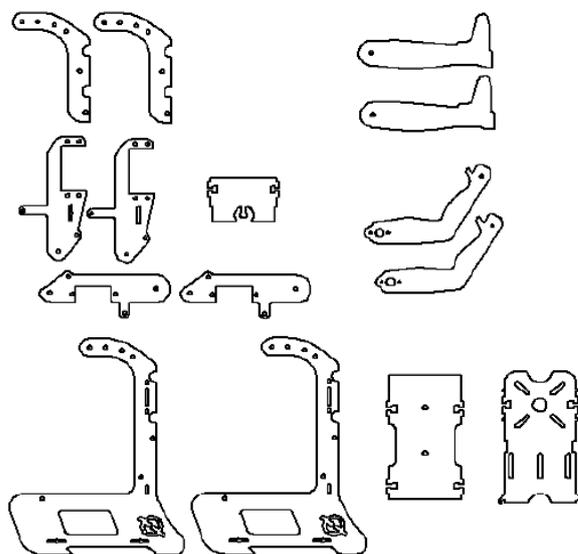
Composition du châssis Backpack XS3	4
Données techniques	4
Assemblage du châssis Backpack XS3	5
Assemblage du pilote XS3	7
Montage du kit support de servomoteurs	11

## 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 XS3



### Inclus dans l'achat de votre Chassis Backpack XS3:

- Kit de visserie
- Plaques GFK

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

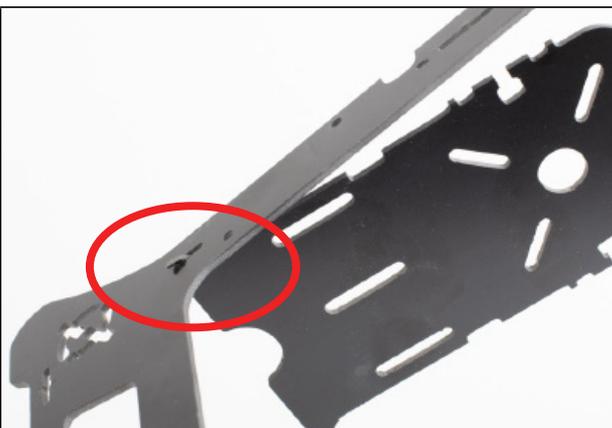
- 2x Servomoteurs de 12 à 29kg.cm ( OPS1220PS / OPS1920AHV à OPS2920AHV)
- Motorisation de 380 à 965W avec hélice 10 pouces
- Batterie Lipo ( à choisir en fonction de la motorisation ) une 3S 2500mAh est idéale avec la 380W pour être logée dans le dos du pilote)
- un récepteur
- une aile de 2 à 3m d'envergure
- tête pilote taille M

### Non inclus et optionnel :

- Combinaison de pilote Ben
- Tête Mike ou Léa
- Bras pour Pilote Ben
- Chaussure de pilote Ben
- 2x Servomoteurs pour Speedbar Ref OPS0713PHV

## Assemblage du Backpack XS3

Le Backpack XS3 est conçu pour être assemblé avec un minimum d'outils et de visserie  
 Pour démarrer, assembler le flanc avec la partie dorsale, en effectuant une légère inclinaison.



Fixer la pièce de renfort ( où sera fixer l'aile par la suite), à l'aide d'une vis CHC M3-10 et écrous frein M3



Effectuer la meme opération pour l'autre côté



Insérer la platine inférieure et la fixer à l'aide de 4 vis CHC M3-8 et écrous freins M3



Pour la fixation du moteur, 2 cas de figure:

- Utilisation du moteur OP3530:

Le montage s'effectue avec 4x vis CHC M3-30, 4 rondelles M3 larges, 4 entretoises 3x5x5 et 4 écrous freins.

- Utilisation du moteur OP3548:

Le montage s'effectue avec 4 vis CHC M3-25, 4 rondelles M3 larges, 4 écrous freins M3



Pour des raisons de sécurité, le montage de l'hélice ne se fait qu'une fois l'ensemble de l'électronique intégré et réglé.



Positionner le contrôleur de vitesse et le fixer à l'aide: Scotch adhésif ou via l'un des colliers en plastique fournis.



Le châssis est désormais prêt à accueillir le pilote, ou le kit support de servomoteurs.

## Assemblage du Pilote XS3

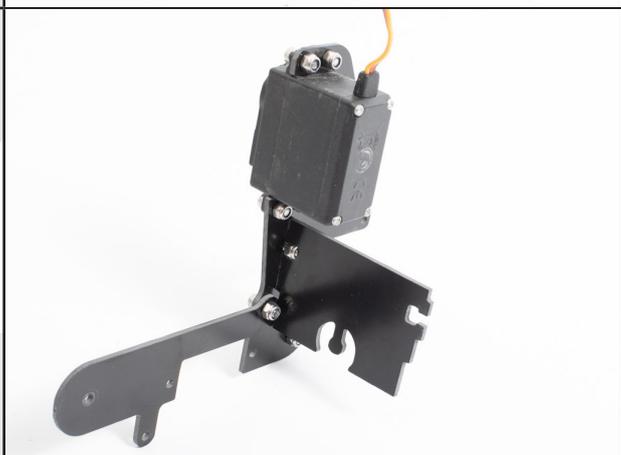
Les bras du pilote sont contrôlés par des servomoteurs de taille standard d'un couple de 12 à 29kg.cm (12kg.cm pour du vol standard, au delà de 12kg.cm pour du vol acrobatique soutenu)  
Montez chacun des servomoteurs à l'aide de 4 vis CHC M3-8 et écrous freins M3



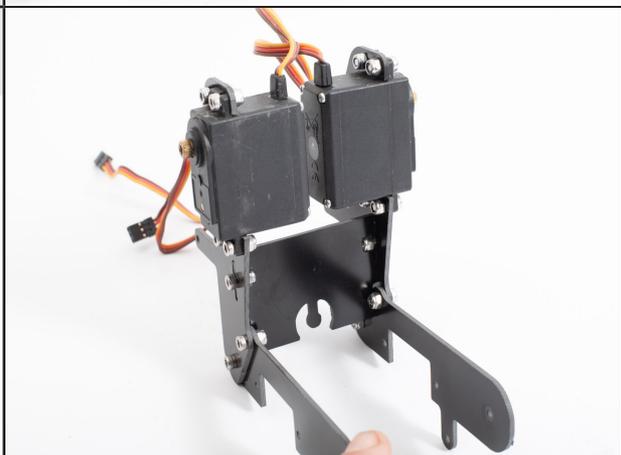
L'assemblage de la 2e partie du flanc s'effectue avec 2 vis CHC 3-8 et écrous freins M3



Monter la partie dorsale avec une vis M3-8 et écrous freins M3

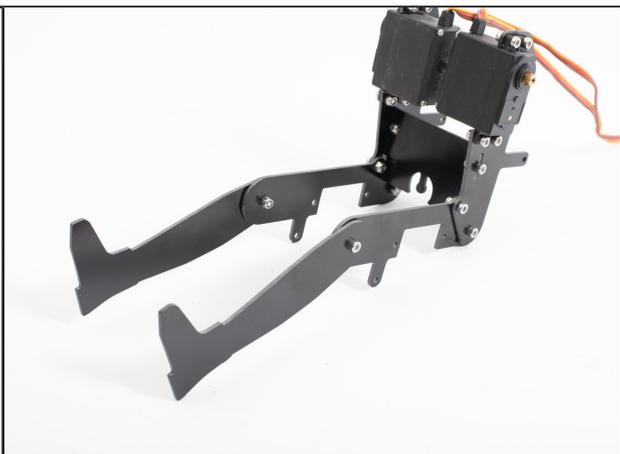


Effectuer la même opération symétriquement

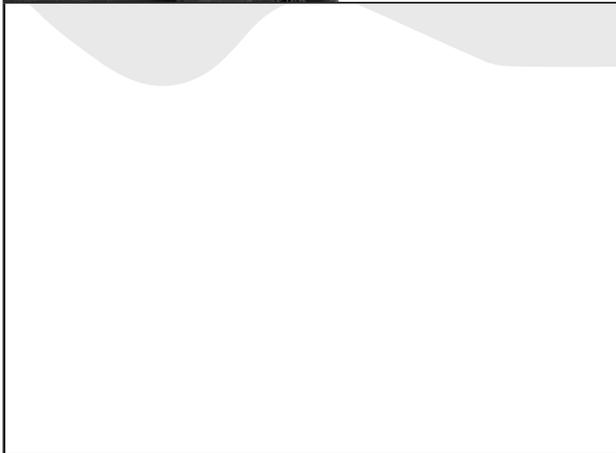


Monter les jambes à l'aide d'une vis CHC M3-8 et écrous freins M3.

Il est également possible, en option, en fonction de votre aile, d'ajouter deux servomoteurs de speedbar dans les jambes. Les emplacements sont prévus pour accueillir des servomoteurs OPS0713PHV



Afin de donner un look maquette au pilote, vous pouvez en option, l'habiller avec une combinaison de pilote Ben. Il faudra effectuer cependant un perçage au niveau de chaque jambes pour laisser passer la fixation, mais également au niveau du dos.



Insérer le câble du variateur de vitesse à travers la combinaison du pilote ( il est préférable d'y mettre aussi le récepteur)



Fixer les jambes du pilote aux chassis à l'aide de 2 vis CHC M3-8 et écrous freins M3



le dos du pilote se fixe à l'aide de vis CHC M3-10 et écrous freins.



Procéder ensuite à la fixation des bras sur le palonnier du servomoteur, à l'aide de 2 vis philips 2x8. Une fois le palonnier en place, le placer dans la combinaison.

Mettre l'électronique sous tension ainsi que votre radiocommande, positionner le servomoteurs à 100% vers le haut, et ensuite y fixer le palonnier.

Effectuer la même opération pour l'autre bras et ajuster ensuite votre programme en suivant le tutoriel dédié aux réglages du paramoteur pour votre premier vol, sur ce lien:

<https://youtu.be/-71S14kg7aU>



Le dos du pilote est conçu pour accueillir une batterie de 3 à 4S 2000 à 2500mAh.  
L'insérer pour ensuite procéder à l'équilibrage du châssis



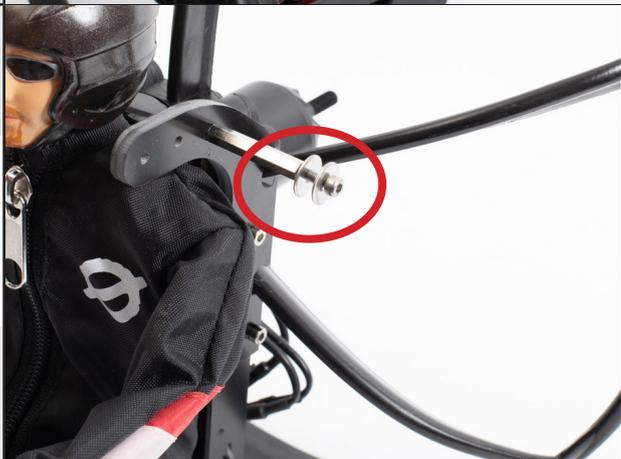
Le point d'équilibre du châssis doit se trouver au niveau du point d'ancrage. Sur ce point, le châssis doit se maintenir, en état de marche (prêt à voler), à l'horizontal.



Pour la fixation des élévateurs, utiliser 2 rondelles larges M3 avec une vis CHC M3-20

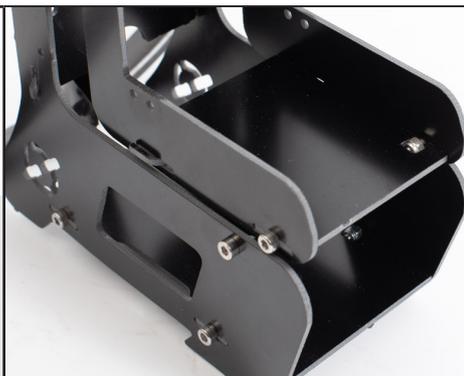
Ensuite, vérifier le sens du rotation du moteur. Si celui-ci tourne dans le sens inverse, inversé deux des trois conducteurs du moteur.

Fixer l'hélice solidement, le châssis est prêt pour son premier vol



## Assemblage du Kit support de servomoteurs

Le kit support de servomoteurs vous permet de piloter le châssis en vous dispensant du pilote. Autres avantages, il offre une surface importante pour y disposer une caméra, ou tout autre équipement. Sa conception permet de loger verticalement des batteries plus conséquentes, ce qui en fait une option très intéressante pour le vol acrobatique où il est nécessaire d'utiliser des batteries sur dimensionnées.



Le montage du kit suit la même logique que celui du pilote. Les flancs se monte avec des vis M3-8 et écrous freins M3. La fixation verticale se fait avec deux vis M3-12, et la fixation basse avec 2x M3-8.



Afin d'optimiser le volume, la masse, la réactivité de l'ensemble, le kit support de servo est conçu pour accueillir les servomoteurs OPS1715AHV, aussi bien pour les bras, que pour la partie accélérateur. Ils sont à monter sur les flancs à l'aide de vis CHC M3-8 et écrous freins correspondants.

Une fois la batterie en place verticalement, il est possible de la verrouiller à l'aide d'un élastique.



# Backpack XS3



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

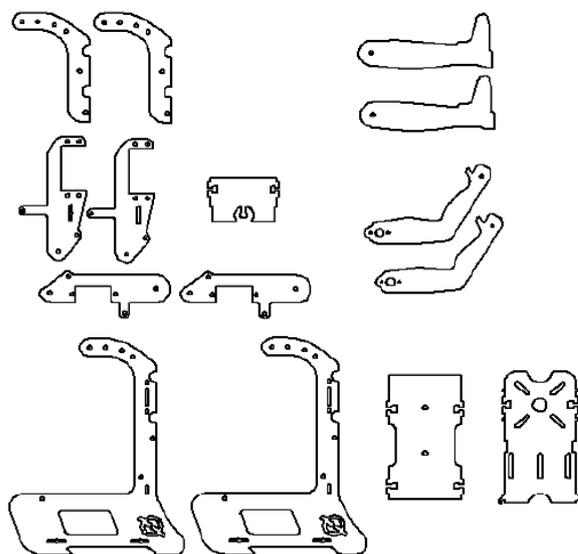
Composition of the Backpack XS3	14
Technical data	14
Assembly of the Backpack XS3 frame	15
Assembly of the XS3 Pilot	17
Installation of the servo holder kit	21

## 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

## Backpack XS3 composition



### Include with the purchase of the Backpack XS3

- Hardware kit
- GFK parts

### Not included and necessary for using the Backpack XS3

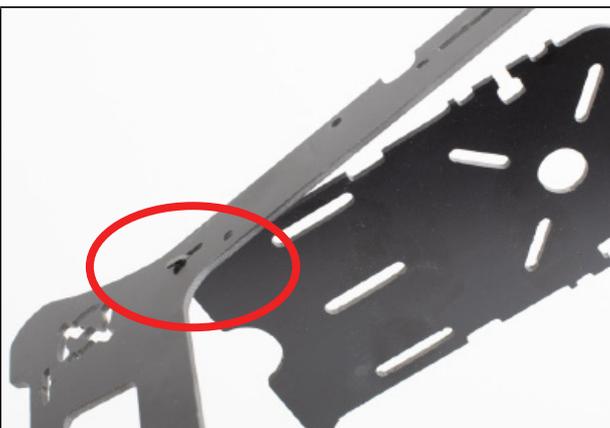
- 2x Servomotors from 12 to 29kg.cm ( OPS1220PS / OPS1920AHV to OPS2920AHV)
- Engine power from 380 to 965W with 10inch prop
- Lipo battery (to be chosen according to the motorization) a 3S 2500mAh is ideal with the 380W to be housed in the back of the pilot)
- a receiver
- a wing of 2 to 3m wingspan
- pilot head size M

### Not included and optional:

- Pilot suit Ben
- Head Mike or Lea
- Arm for Pilot Ben
- Ben pilot shoes
- 2x Servomotors for Speedbar Ref OPS0713PHV

## Assembly of the Backpack XS3

The Backpack XS3 is designed to be assembled with a minimum of tools and hardware.  
To start, assemble the sidewall with the dorsal part, making a slight inclination.



Fix the reinforcement piece (where the wing will be attached later), using a M3-10 CHC screw and M3 locknuts.



Do the same operation on the other side.



Insert the lower plate and secure it using 4 CHC M3-8 screws and M3 locknuts



For fixing the motor, 2 cases:

- Use of the OP3530 engine:

The assembly is carried out with 4x CHC M3-30 screws, 4 large M3 washers, 4 spacers 3x5x5 and 4 locknuts.

- Use of the OP3548 engine:

The assembly is carried out with 4 CHC M3-25 screws, 4 large M3 washers, 4 M3 locknuts



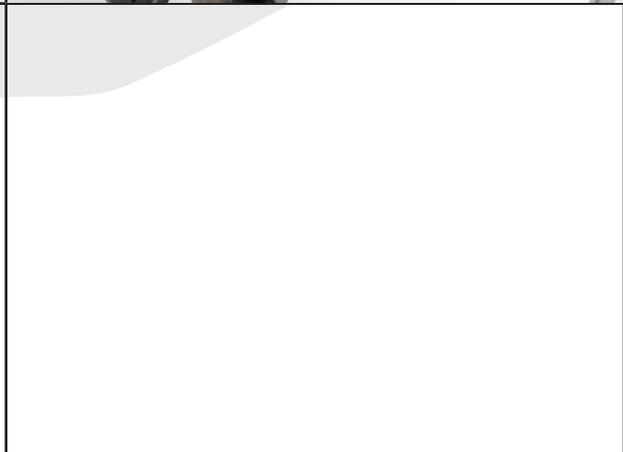
For safety reasons, the propeller is only fitted once all the electronics have been integrated and adjusted.



Position the speed controller and secure it using: Adhesive tape or one of the plastic clamps provided.



The chassis is now ready to receive the pilot, or the servomotor support kit.



## Assembly of the XS3 Pilot

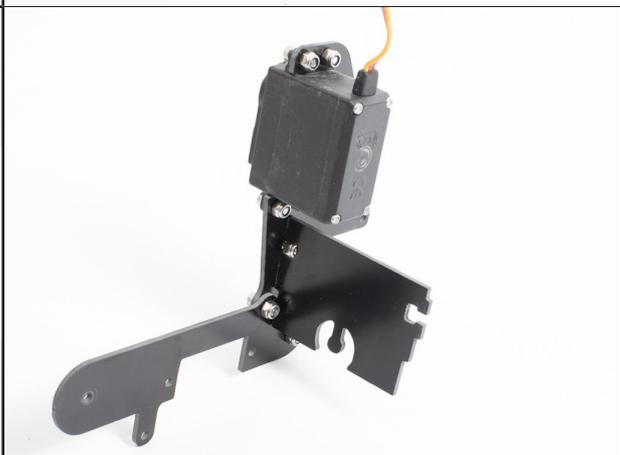
The pilot's arms are controlled by standard sized servomotors with a torque of 12 to 29kg.cm (12kg.cm for standard flight, beyond 12kg.cm for sustained acrobatic flight)  
Mount each of the servomotors using 4 CHC M3-8 screws and M3 locknuts



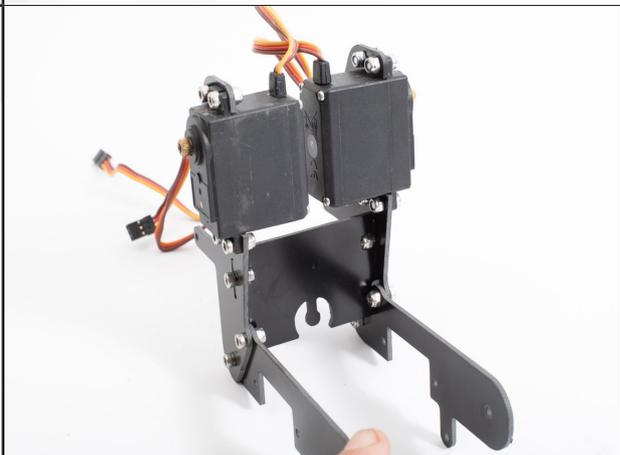
The 2nd part of the side is assembled with 2 CHC 3-8 screws and M3 locknuts



Mount the back part with an M3-8 screw and M3 locknuts

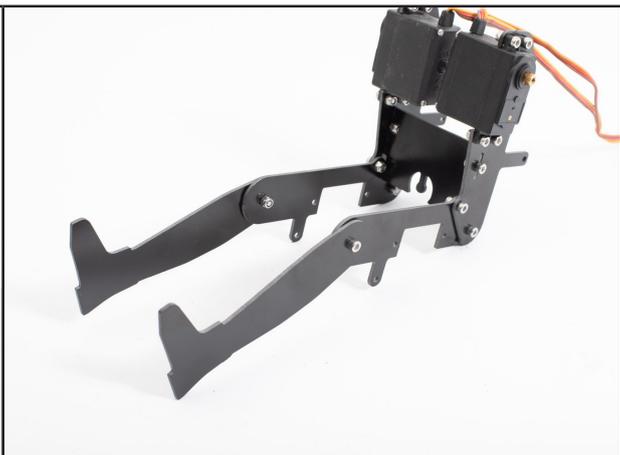


Do the same operation on the other side

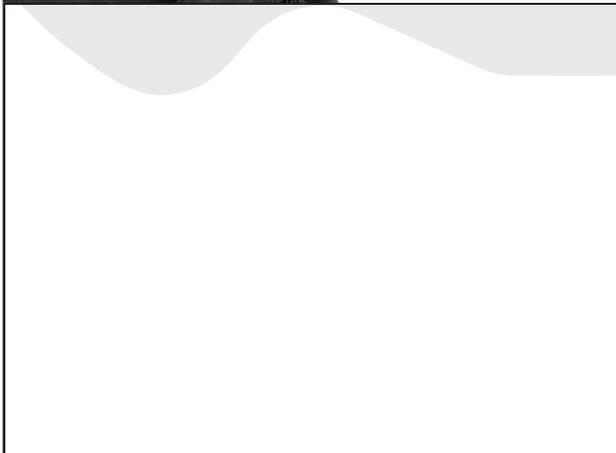


Fit the legs using a M3-8 CHC screw and M3 locknuts.

It is also possible, as an option, depending on your wing, to add two speedbar servomotors in the legs. The locations are designed to accommodate OP-S0713PHV servomotors



In order to give the pilot a scale look, you can optionally dress him in a Ben pilot suit. However, it will be necessary to cut a hole in each leg to allow the fixation to pass, but also in the back.



Insert the speed controller cable through the driver's suit (it is preferable to put the receiver there as well)



Fix the pilot's legs to the frames using 2 CHC M3-8 screws and M3 locknuts



The pilot's back is fixed using CHC M3-10 screws and locknuts.



Then fix the arms on the servomotor horn, using 2 Phillips 2x8 screws.  
Once the arm is in place, place it in the suit.  
Power up the electronics and your radio control, position the servomotors 100% up, and then attach the arm.  
Perform the same operation for the other arm and then adjust your program by following the tutorial dedicated to paramotor settings for your first flight, on this link:

<https://youtu.be/-71S14kg7aU>



The back of the pilot is designed to accommodate a 3 to 4S 2000 to 2500mAh battery. Insert it to then proceed to the balancing of the chassis



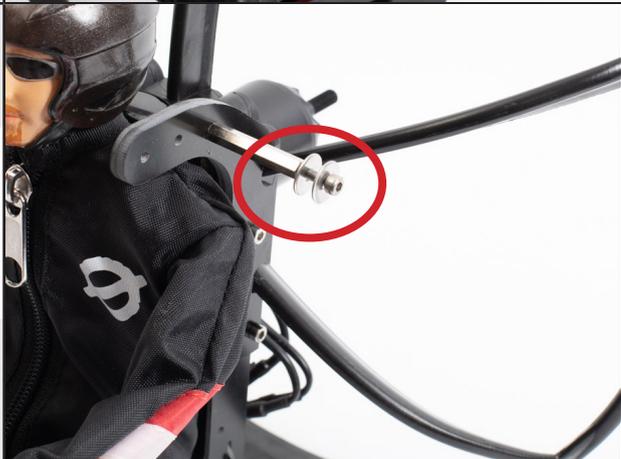
The frame's balance point must be at the anchor point. On this point, the chassis must remain, in working order (ready to fly), horizontal.



To fix the risers, use 2 M3 large washers with a CHC M3-20 screw

Then check the direction of rotation of the motor. If this turns in the opposite direction, reverse two of the three motor conductors.

Secure the propeller, the frame is ready for its first flight



## Assembly of the Servos holder kit

The servomotor support kit allows you to control the chassis without the need of the pilot. Other advantages, it offers a large surface to have a camera, or any other equipment. Its design allows for the vertical accommodation of larger batteries, making it a very attractive option for aerobatic flight where it is necessary to use oversized batteries.



The assembly of the kit follows the same logic as that of the pilot. The sides are mounted with M3-8 screws and M3 locknuts. The vertical fixing is done with two M3-12 screws, and the low fixing with 2x M3-8.



In order to optimize the volume, the mass, the responsiveness of the whole, the servo support kit is designed to accommodate the OPS1715AHV servomotors, both for the arms and for the accelerator part. They are to be mounted on the sides using CHC M3-8 screws and corresponding locknuts.

once the battery is in place vertically, it can be locked with a rubber band.

