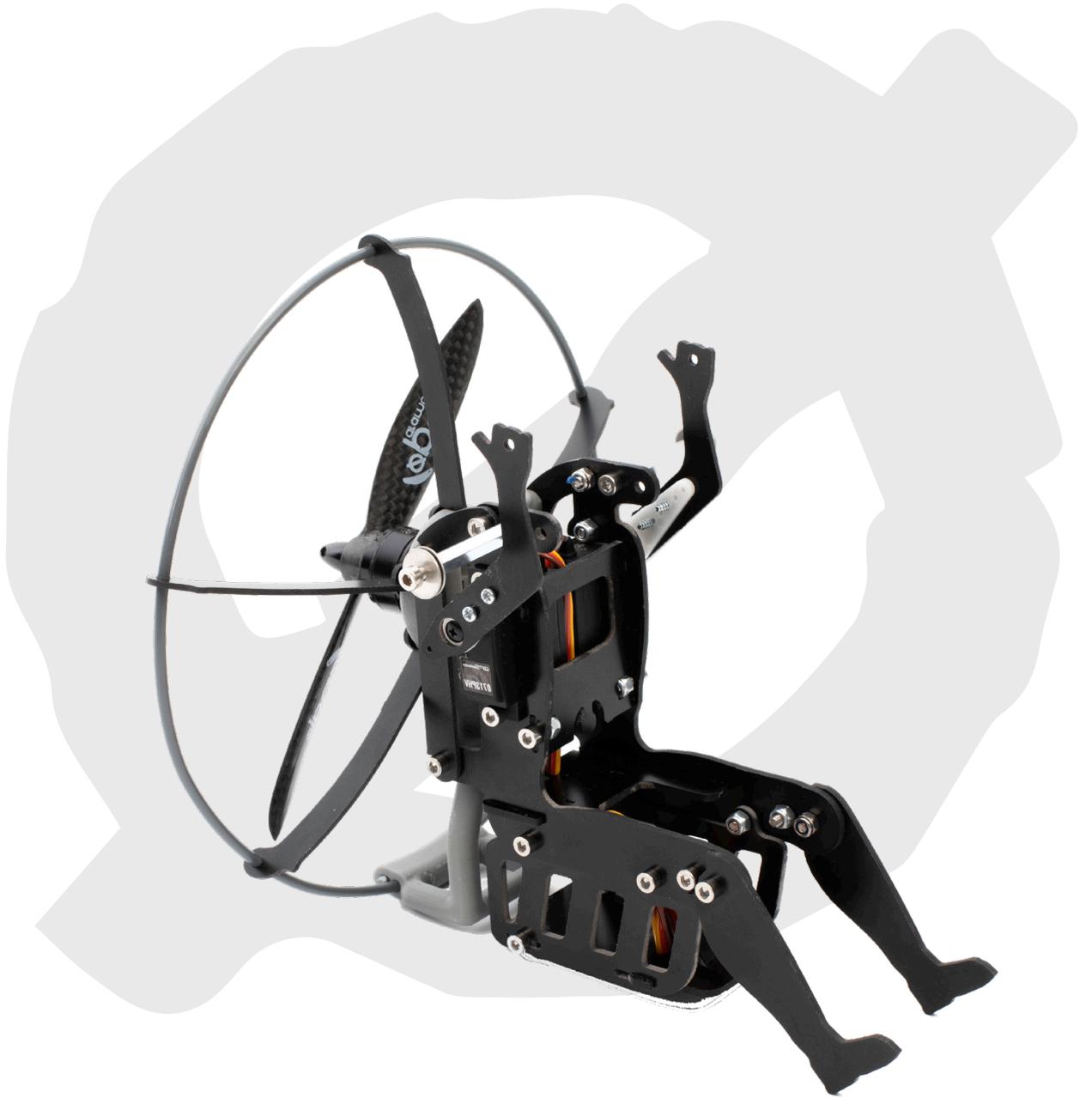


Backpack XXS3



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 chassis Backpack XXS3	4
Assemblage du chassis Backpack XXS3	5

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 XXS3



Inclus dans l'achat de votre Chassis Backpack XXS3:

- Pièces en GFK
- Kit de visserie
- Jonc plastique 2mm
- Armature dorsale

Non inclus et nécessaires pour l'utilisation du chassis:

- Oxy 0.5
- 2x servomoteurs de taille 29x13mm , ref OPS0713PHV
- une motorisation pour Backpack XXS3
- une batterie de réception / Propulsion de 2 à 3S Lipo 1000mAh FlyMax ref OP22001
- un émetteur et récepteur 2,4ghz.

Assemblage du Backpack XXS3

Le montage des servomoteurs sur les flancs va être réalisé, pour un fonctionnement optimal, avec deux servomoteurs de la marque OPServos ref OP-S0713PHV



Utilisez deux vis CHC 3x8 et écrous freins sur chacun des servomoteurs. Ils doivent être monté en surface.

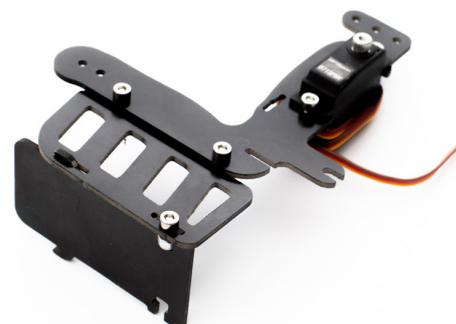


Montez la partie inférieure, également avec 2x CHC 3x8 et écrous freins.

Effectuez la même opération par symétrie pour les autres pièces.



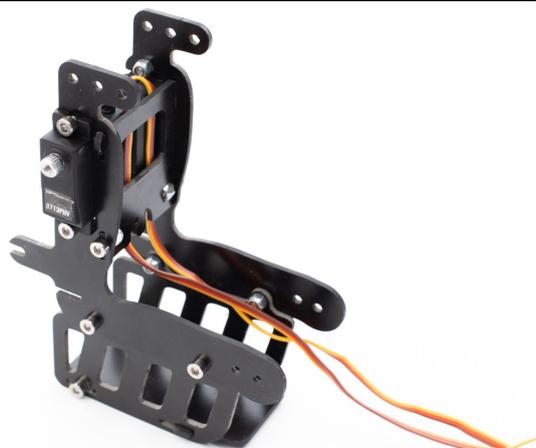
La platine basse est à monter avec une CHC 3x8 et écrou frein.



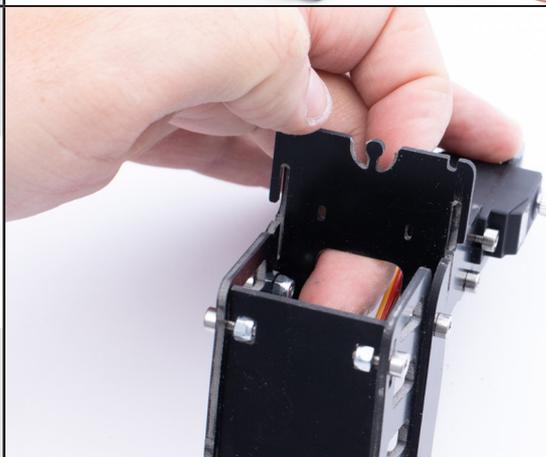
Fixer la platine frontale avec une CHC 3x8 et écrou frein



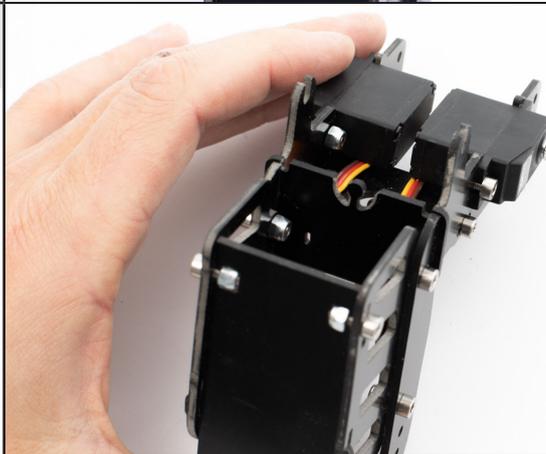
Maintenant assemblez l'autre flanc monté par symétrie et utilisez les CHC M3x8 et écrous freins pour le montage.



Insérez la platine de maintien du contrôleur



La pousser jusqu'au fond. Si nécessaire, ajoutez une pointe de colle pour l'immobiliser.



Montez les jambes à l'aide de CHC M3x8 et écrous freins.



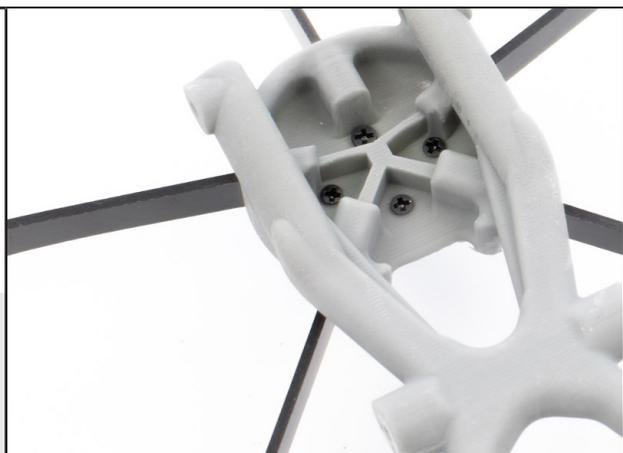
Monter le porte hélice du moteur OP1806
Il est vivement conseillé d'utiliser du frein filet pour le montage du moteur.



Montez les haubans de l'arceau un par un sur l'armature dorsale.
Ces derniers peuvent nécessiter un effort important pour l'insertion, n'hésitez pas à utiliser avec précaution un maillet.



Positionnez les 4 vis M2 philips fournies avec le moteur.



Positionnez la platine de verrouillage en GFK, et ensuite le moteur.
N'oubliez pas d'ajouter du frein filet sur les 4 vis de fixation du moteur.
Les haubans sont ainsi verrouillés.



Insérer le jonc en plastique de 2mm progressivement



Une fois l'opération terminée, coupez l'excédent.



Insérez l'hélice avec l'entretoise adaptée.
Le logo située sur l'hélice doit être orienté vers l'avant.
Il est primordial de toujours vérifier la position du bord d'attaque de l'hélice. Celui ci doit toujours être positionné vers l'avant du châssis.
une hélice montée à l'envers va directement se traduire par un manque de puissance.



Montez les deux haubans dorsaux à l'aide de vis CHC 3x8 et écrous freins.



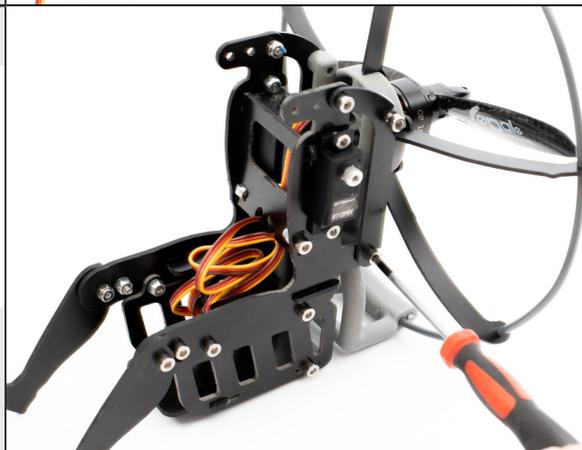
Positionnez 4 vis CHC 3x8 sur l'armature dorsale.
Ne pas les serrer au maximum, laissez un espace de 4mm.



Montez l'armature dorsale par les deux vis du haut dans un premier temps.



Ensuite emboitez la partie basse et procédez à l'opération de serrage des 4 vis chc 3x8.



Préparez les bras du pilote pour le montage du palonnier.
Si nécessaire, percez le palonnier pour le montage des vis.



Effectuez la même opération par symétrie pour l'autre bras.



Avant de positionner le bras sur le palonnier, assurez vous que votre servomoteur est en position haute maximale à +100% (butée électronique et non mécanique)
Insérez ensuite le palonnier



en position basse -100%, le bras doit être dans cette position.
Ces bras de nouvelle génération, offre un débattement plus conséquent, donnant ainsi une meilleur manoeuvrabilité à votre aile.



Montez ensuite les deux entretoises M3-30 sur le chassis avec une CHC 3x8.
Pour fixer les élévateurs, utilisez deux rondelles larges M3 ainsi qu'une CHC M3x16.
Le choix de l'emplacement des entretoises sur le chassis s'effectue en fonction du centre de gravité du chassis prêt à voler.
Déplacez les entretoises vers l'avant si le chassis est trop piquer, si celui ci est trop cabreur, reculez les.
Le but étant d'avoir un chassis avec une assiette à l'horizontal.



Pour fixer les élévateurs, utilisez deux rondelles larges M3 ainsi qu'une CHC M3x16.

Réglage des freins:

Positionnez les servomoteurs en position haute à 100%
Maintenir le chassis par les élévateurs, et positionnez le repère noir situé sur la suspente de frein à la meme hauteur que l'anneau entouré de gaine thermo rétractable. Aux environs de cette position, les freins seront presque correctement réglés et vous assurons un minimum de contrôle en vol. Les freins seront à ajuster au fur et à mesure.



Backpack XXS3



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 XXS3 paramotor frame	14
Assembly of the Backpack XXS3	15

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 XXS3 : Frame composition



Included in the Chassis Backpack XXS3:

- Parts in GFK
- Hardware kit
- 2mm plastic ring
- Dorsal frame

Not included and necessary for the use of the chassis:

- Oxy 0.5
- 2x servomotors size 29x13mm, ref OPS0713PHV
- a motorization kit for Backpack XXS3
- a RX battery / Propulsion from 2 to 3S Lipo 1000mAh FlyMax ref OP22001
- a 2.4ghz transmitter and receiver.

Assembly of the Backpack XXS3

The mounting of the servomotors on the sides will be realized, for optimal operation, with two servomotors of the brand OPServos ref OPS0713PHV



Use two CHC 3x8 screws and locknuts on each of the servomotors. They must be surface mounted.

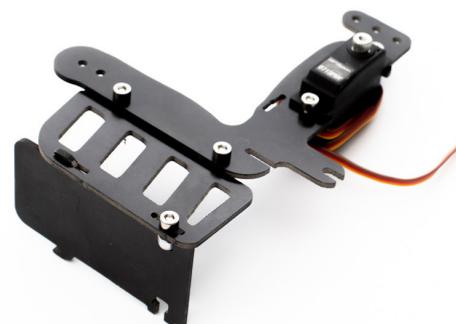


Mount the lower part, also with 2x CHC 3x8 and brake nuts.

Perform the same operation symmetrically for the other parts.



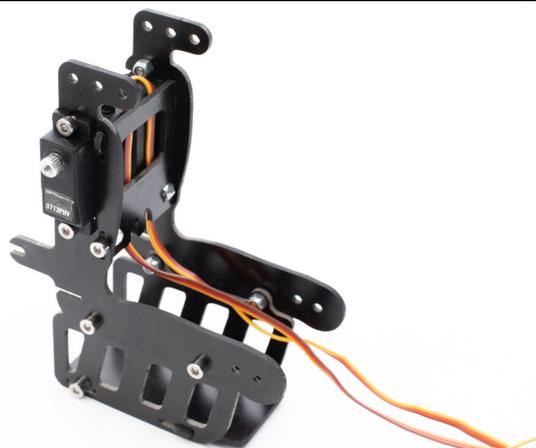
The base plate is to be mounted with a 3x8 CHC and locknut.



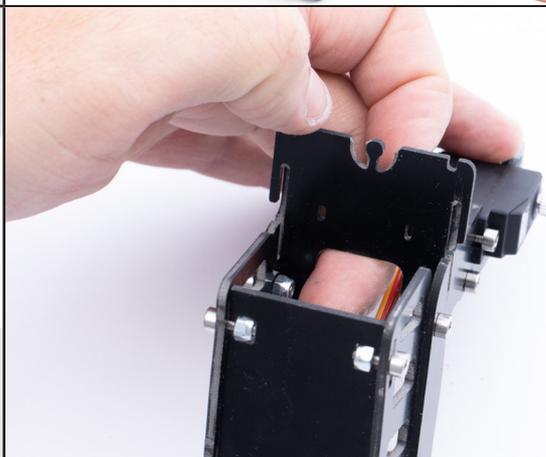
Attach the front plate with a 3x8 CHC and locknut



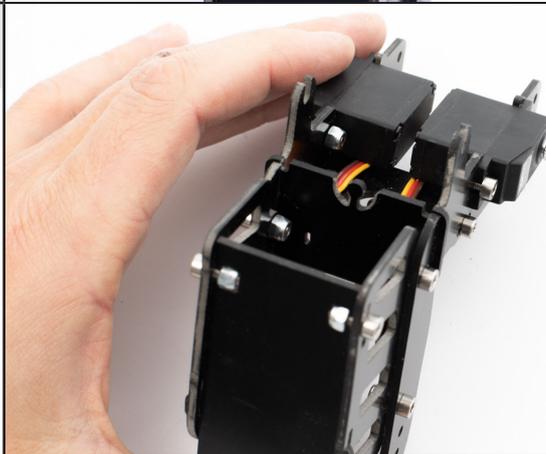
Now assemble the other symmetrically mounted flank and use the CHC M3x8 and brake nuts for mounting.



Insert the plate which will contain the ESC



Push it to the bottom. If necessary, add a touch of glue to immobilize it.



Mount the legs using CHC M3x8 and locknuts.



Fit the engine OP1806 propeller mount. It is strongly recommended to use a thread lock for mounting the motor.



Mount the ropes one by one on the back frame. These can require significant effort for insertion, do not hesitate to use a mallet with care.



Position the 4 Philips M2 screws supplied with the motor.



Position the lock plate in GFK, and then the motor. Do not forget to add threadlock on the 4 motor fixing screws. The stays are thus locked.



Gradually insert the 2mm plastic rod



Once the operation is complete, cut off the excess.



Insert the propeller with the appropriate spacer. The logo on the propeller must be facing forward. It is important to always check the position of the leading edge of the propeller. This one must always be positioned towards the front of the chassis. a reversed propeller will directly result in a lack of power.



Mount the two back stays using CHC 3x8 screws and locknuts.



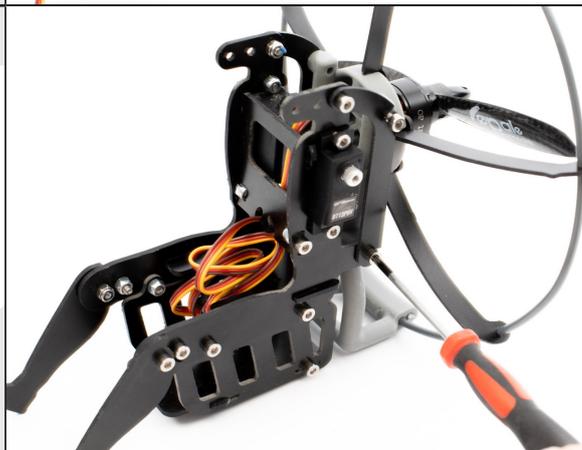
Position 4 CHC 3x8 screws on the back frame. Do not tighten as much as possible, leave a space of 4mm.



Mount the back frame by the two top screws at first.



Then fit the bottom part and proceed to the tightening operation of the 4 x 3x8 screws.



Prepare the pilot's arms for mounting the arm.
If necessary, drill the arms for mounting the screws.



Do the same operation symmetrically for the other arm.



Before positioning the arm on the servomotor gear, make sure that your servomotor is in the maximum position up to + 100% (electronic stop and not mechanical)
Then insert the arm



in the low position -100%, the arm must be in this position.
These new generation arms, offers a more consistent debate, thus giving a better maneuverability to your wing.



Then mount the two M3-30 spacers on the chassis with a 3x8 CHC.
To attach the risers, use two M3 wide washers and one M3x16 CHC.
The choice of the location of the spacers on the frame is made according to the center of gravity of the chassis when it's ready to fly.



The goal is to have a chassis with a plate horizontally.

To attach the risers, use two M3 wide washers and one M3x16 CHC.

Brake adjustment:
Position the servomotors in the high position at 100%
Hold the chassis by the risers, and position the black mark on the brake line at the same height as the ring surrounded by heat shrink tubing. Around this position, the brakes will be almost correctly adjusted and you ensure a minimum of control in flight. The brakes will be adjusted with the next flight in order to have a perfect settings and direct steering.

