

Backpack M3



FRANCAIS

page 2

ENGLISH

page 16

DEUTSCH

zeite 29

Backpack M3



Merci de lire ce manuel avant la première utilisation.



Merci d'avoir choisi Opale-Paramodels. Nous sommes certains que ce parapente 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 chassis	4
Données techniques	4
Assemblage du chassis	5
Fixation du pilote	8
Assemblage du train d'atterrissement	10
Assemblage du kit support de servomoteurs	13
FAQ Questions / Réponses	15

Garantie

Le chassis paramoteur est garantie 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 chassis, 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 chassis



Données techniques

Dimensions: 29x29x21cm

Masse minimale en ordre de vol : 1,3kg

Masse maximale en ordre de vol : 3,5kg

Matériaux: Acier / Plastique chargé fibre de verre / Fibre de verre avec epoxy

Peinture: Epoxy

Roues: 3 pouces / 76mm de diamètre

Ecartement des élévateurs: 15cm

Servomoteurs :10kg.cm 40x20mm

Motorisation: Puissance recommandée entre 380 et 800W

Hélice : 10 pouces maximum



Assemblage

Munissez vous de la platine de fixation de l'arceau. Insérer 4 vis CHC M3x25 ainsi que 4x rondelles M3.



Positionnez l'ensemble sur l'arceau anti couple



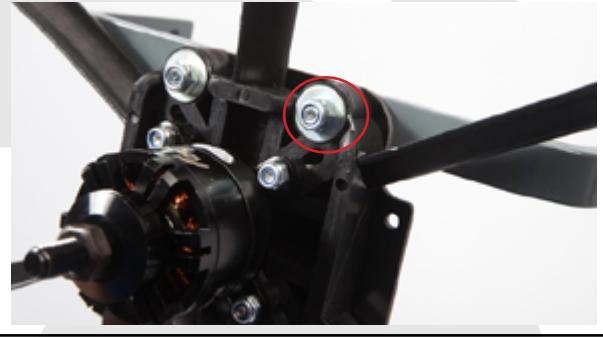
Retournez l'ensemble et insérer les 4 entretoises M3



Montez la croix de fixation sur le moteur et ensuite fixez le moteur sur les 4 vis . Serrer le tout avec 4 écrous freins M3.



BACKPACK M3

Positionnez la pièce permettant de fixer l'aile sur la platine de fixation du moteur. Utilisez 2 x vis CHC 4x30, avec rondelles M4 et écrous freins.	
	
Fixer les deux barres latérales à l'aide de 4 vis CHC 3-16, avec rondelles et écrous freins M3	
de part et d'autre des barres, fixez la pièce de liaison à l'aide de 2 vis CHC M3-16 , avec rondelles et écrous freins. Effectuez la même opération sur la barre opposée.	
	



Assemblez les deux platines en composite à l'aide de 2 vis CHC M3-8 et écrous freins M3.



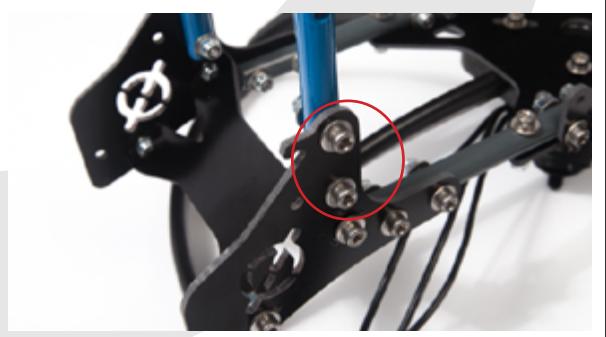
Réalisez la même opération avec le flanc opposé.



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



Mettez en place le barre avant en forme de U.
La fixer sur la base à l'aide de 4 vis CHC M3-16 avec
rondelles et écrous freins.

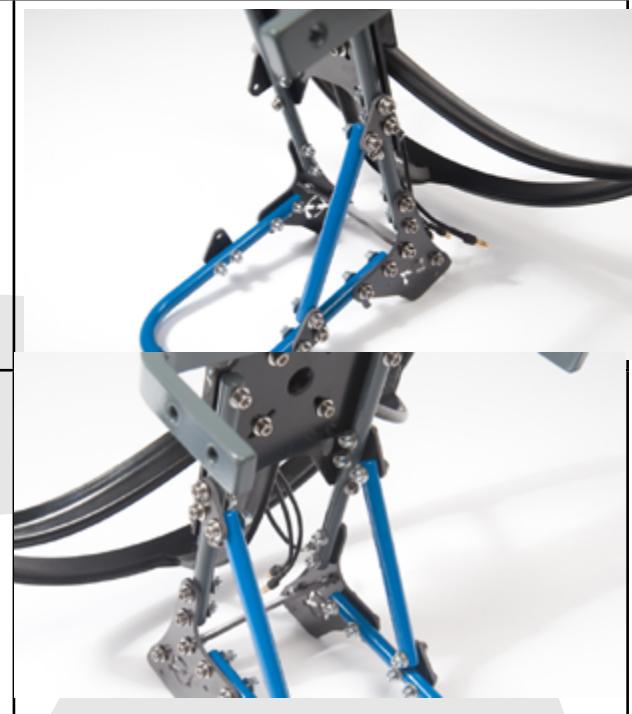


Fixez ensuite sur cette barre l'autre pièce de liaison.
La fixer avec 2x vis CHC M3-16 , rondelles et écrous freins.



Fixez la barre de liaison à l'aide de 2 vis CHC M3-16 , rondelles et écrous freins.

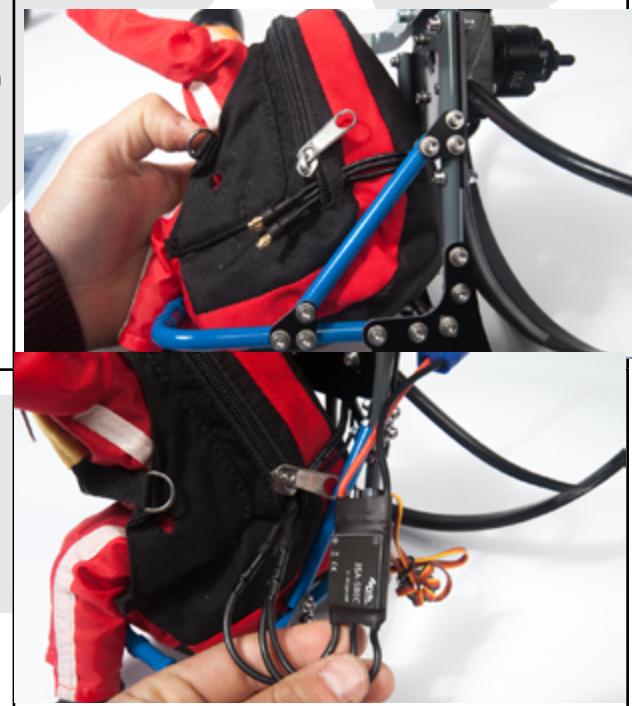
Réalisez la même opération pour le côté opposé.



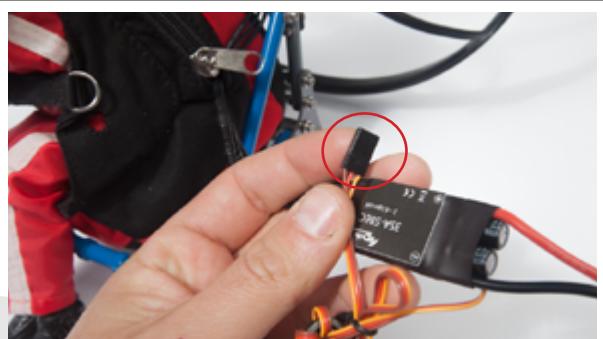
Fixation du pilote (vendu séparément)

Passez les 3 conducteurs du moteur à travers l'ouverture située à coté de la fermeture éclaire de la sellette. Si cette ouverture n'est pas présente, elle doit être effectuée avec un fer à souder.

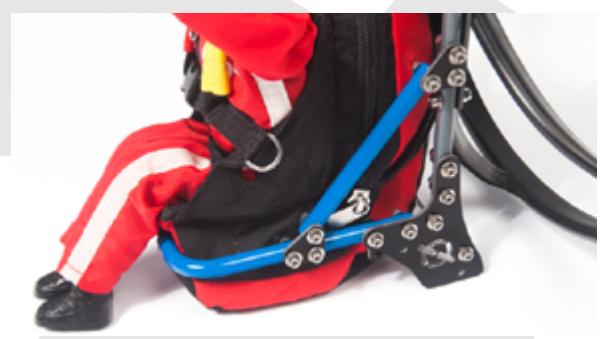
Raccordez le contrôleur de vitesse aux moteurs. Veillez par la suite au bon sens de rotation du moteur. Si le sens de rotation du moteur doit être inversé, il y aura uniquement 2 des 3 conducteurs à permuter entre eux (Cf notice du contrôleur de vitesse)



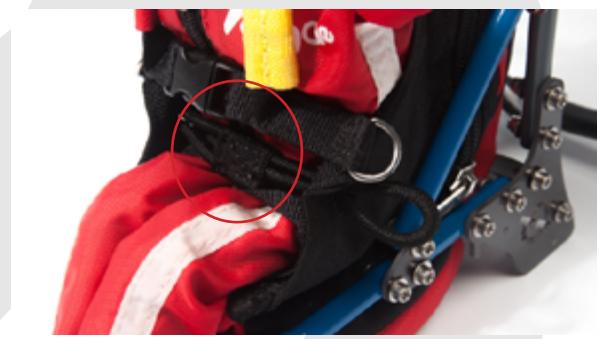
Le connecteur du contrôleur (signal), doit être connecté à votre récepteur. Veuillez vous référer au programme de votre radio ainsi qu'à sa notice d'utilisation pour connaître l'affectation de la voie des gaz.



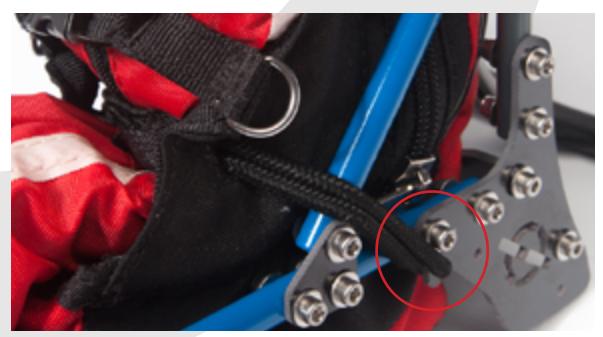
Positionnez le pilote (prêt à voler) dans le chassis comme sur la photo ci contre.



Placez l'élastique sur les jambes du pilote. Le passer de chaque côté du harnais via les trous prévus à cet effet.



Le fixer ensuite sur la pièce latérale.

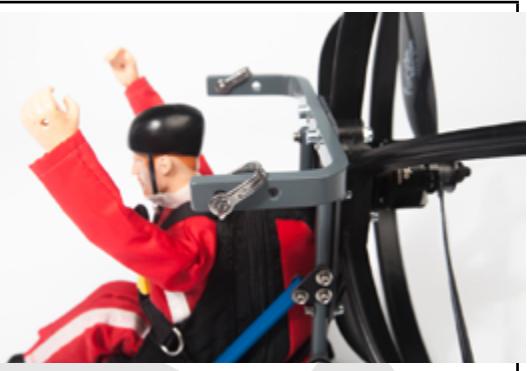


Fixez l'hélice fournie avec la motorisation. Mettre le logo Opale Paramodels situé sur l'hélice vers l'avant du chassis. En aucun cas le logo de l'hélice doit être visible de l'arrière.



Mettre dans le pilote l'ensemble des éléments pour être prêt à voler :
- batterie de propulsion
- récepteur
- Lest éventuel

Mettre en place les boucles de fixation.
Suspendez le chassis par les boucles. Si le chassis s'incline vers le haut, reculez les boucles. Si le chassis s'incline vers le bas, avancez les boucles afin d'obtenir un chassis horizontal.



Montage du train d'atterrissege (en option)

Montez la roue avant sur la fourche à l'aide de:

- 1x vis CHC M4-50
- 1x écrou frein M4
- 4x rondelles M4
- 2x entretoises M4 (à placer de chaque côté de la roue)



Fixez la fourche avant sur la poutre principale du train.
Utilisez une vis CHC M4-25, avec rondelles et écrous freins.
Serrez l'ensemble fermement afin que la fourche avant maintienne correctement sa position.



Fixer la roue à l'aide d'une vis CHC M4-40. Mettre en premier l'écrou frein M4, le serrer suffisamment sans empêcher la rotation de la roue sur la vis. Ensuite insérer l'ensemble sur l'essieu arrière et serrer l'écrou frein contre l'essieu. La roue doit conserver une rotation libre.
Effectuez la même opération pour l'autre roue.



BACKPACK M3

Fixez la poutre sur l'essieu arrière à l'aide de 2x vis CHC M3-25, avec rondelles et écrous freins.	
Mettre en place les silent-blocs à l'aide de vis CHC M3-8 , rondelles et écrous freins. Les silent-blocs assurent la liaison mécanique entre le train et le chassis principal. Il est nécessaire de monter les 4 silent-blocs.	
Placez l'élastique sur les jambes du pilote. Le passer de chaque côté du harnais via les trous prévus à cet effet.	
Fixez la partie avant de la poutre à l'aide de la pièce en fibre de 3mm. Utilisez 2 vis CHC M3-30 avec écrous freins.	
Le chassis est désormais prêt à recevoir le pilote ou à être équipé du kit support de servo (en option)	



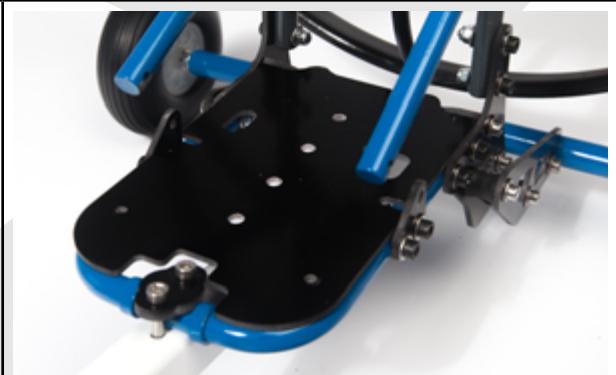
Assemblage du kit support de servomoteurs (en option)

Information: le kit support de servomoteurs peut être utilisé sans le train d'atterrissement.

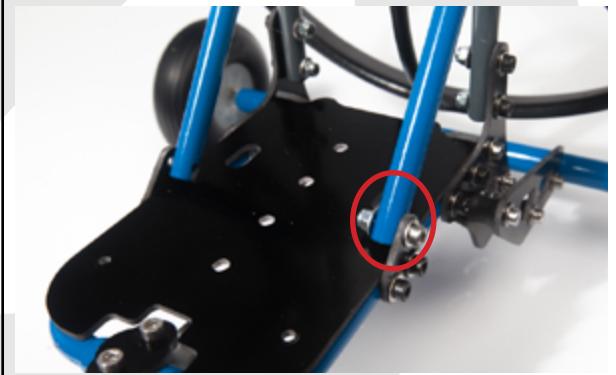
Retirez les deux vis CHC M3-16 des barres de liaisons et les redressez les.



Positionnez la platine basse du kit support de servomoteurs comme ci contre.



Réinstallez la visserie préalablement retirée. L'extrémité de la barre de liaison doit venir se loger dans la fente présente sur la platine



Installer 2 vis CHC M3-16, avec rondelles.



BACKPACK M3



Retirez de chaque côté la vis CHC M3-16



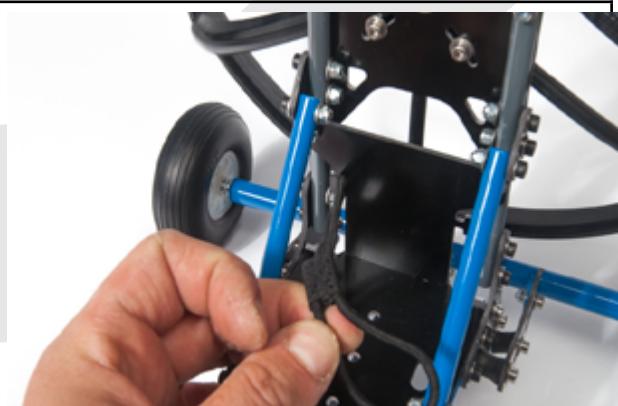
Insérez ensuite la platine verticale du kit. Elle doit coulissier entre la platine horizontale et la pièce en forme de "X" présente à l'arrière du chassis



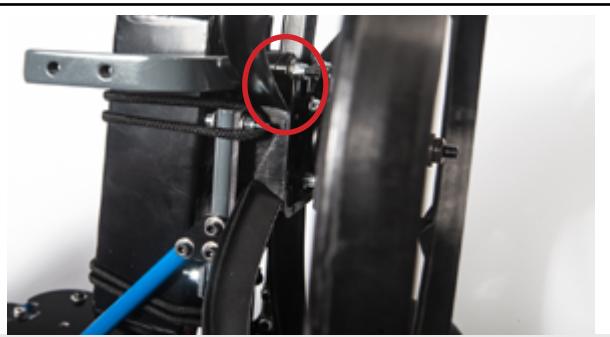
Fixez la platine avec la vis CHC M3-16 préalablement démontée.



Utilisez les ergots prévus sur la platine verticale pour positionner l'élastique. Il va permettre de retenir la batterie de propulsion.



Remplacez la vis par une CHC M3-20 ainsi que celle présente sur le côté opposé.
Utilisez le 2e élastique pour maintenir la partie haute de la batterie et s'aider de l'extrémité de la vis pour le maintenir.



Opale-Paramodels.com

Opale
Paramodels

BACKPACK M3



Retirez de chaque côté les vis CHC M3-16



Montez le servomoteur sur la platine à l'aide de 4 vis CHC M3-8 et écrous freins.



Positionner l'ensemble comme sur la photo ci-contre et fixez l'ensemble à l'aide de vis CHC M3-20 , avec rondelles et écrous freins.



Mettre sous tension le servomoteur, ajuster la fin de course mécaniquement à l'aide de votre radiocommande pour avoir une position haute du palonnier comme sur la photo ci contre. Le manche de votre radio doit être en position haute.



Positionnez le manche de votre radiocommande en bas , le palonnier doit être placée dans cette position

Informations : pensez également à consulter nos vidéos tutos sur le paramétrage de votre radiocommande et du mixeur pour Paramoteur Rc.



Backpack M3



Please read this manual before first use.



Thank you for purchasing an Opale Paramodels product. 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

Frame composition	18
Specifications	18
Frame assembling	19
Pilot implementation	22
Installation of the landing gear	24
Installation of the servo holder kit	26
FAQ Questions / Answers	29

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.



Frame composition



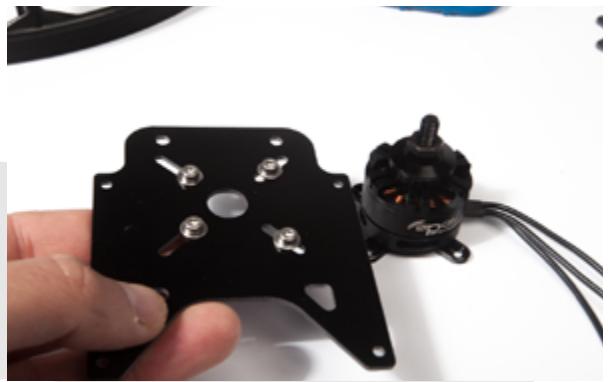
Specifications

Dimensions: 29x29x21cm
Minimum mass in order to fly: 1.3kg
Maximum mass in order to fly: 3.5kg
Materials: Acier / G10 / Glass fiber with epoxy
Painting: Epoxy
Wheels: 3in
Risers spacer: 15cm
Servomotors :10kg.cm 40x20mm
Recommended motorisation: between 380 and 800W
Propeller maximum size: 10in



Frame assembling

Take the propring attachment plate.
Insert 4 x CHC M3x25 screws with 4 x M3 washers.



Place the whole thing on the anti-torque propring.



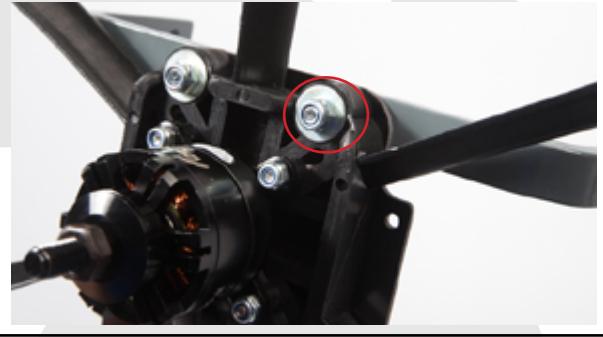
Flip the whole thing and place the 4 x M3 spacers.



Mount the motor holder on the motor and then place the motor on the screws and tighten the motor with 4 x M3 nuts.



BACKPACK M3

Position the wing attachment part on the propring attachment plate. Use 2 x CHC M4x30 with M4 washers and M4 nuts.	
	
Fix the 2 side bars with 4x CHC M3-16 with M3 washers and nuts.	
Then on both sides of the bar, fix the linking part with 2 x CHC M3-16, washers and nuts. Do the same on the opposit side.	
	



BACKPACK M3

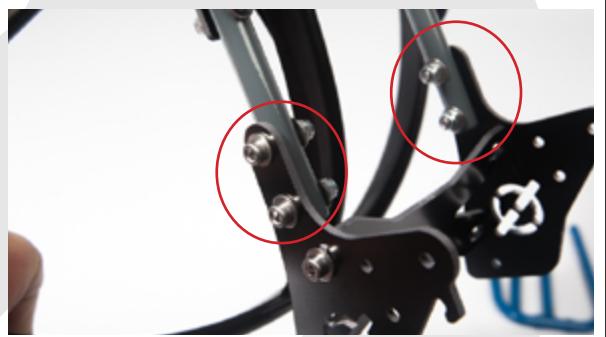
Assemble the 2 plates with 2 x CHC M3-8 screws and M3 nuts.



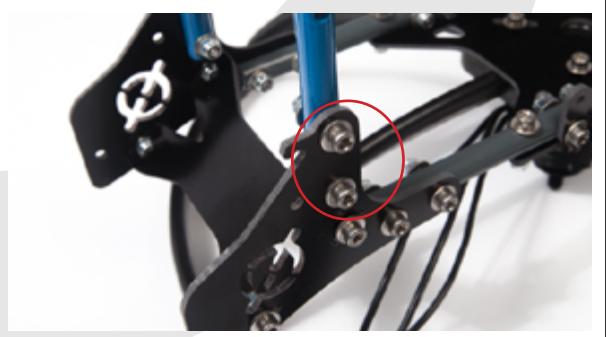
Do the same on the opposite side. You will obtain a part like shown on the picture.



Mount this part on the side bars with 4 CHC M3-16 screws, M3 washers and nuts.



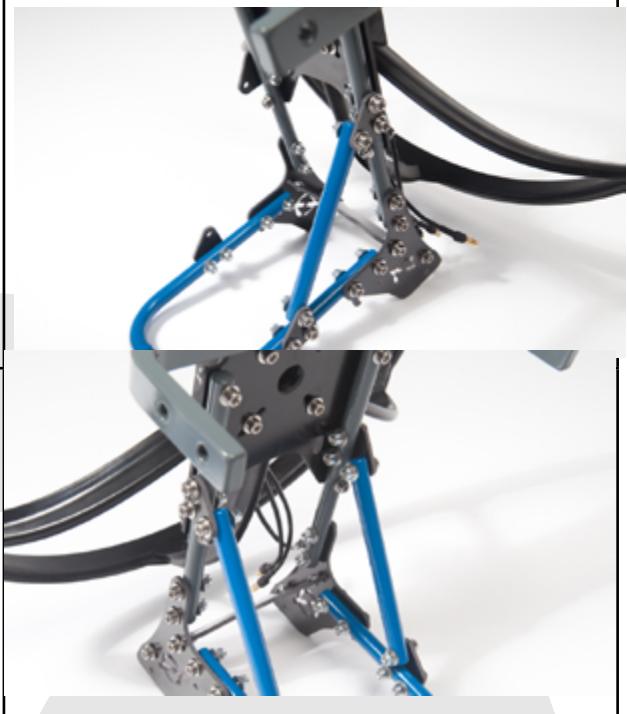
Place the U steel part and fix it on the previous part as shown on the picture with 4 x CHC M3-16 screws, washers and nuts.



Then fix on this U steel part the other linking part with 2x CHC M3-16 screws, 4 washers and 2 nuts.



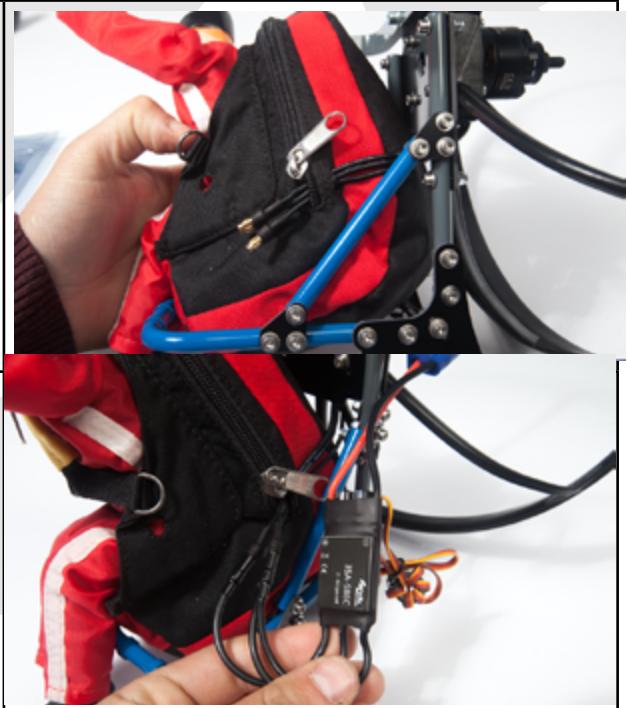
Fix the linking rod with 2 x CHC M3-16 screws, 4 washers and 2 nuts.



Do the same on the opposit side.

Pilot implementation (sold separately)

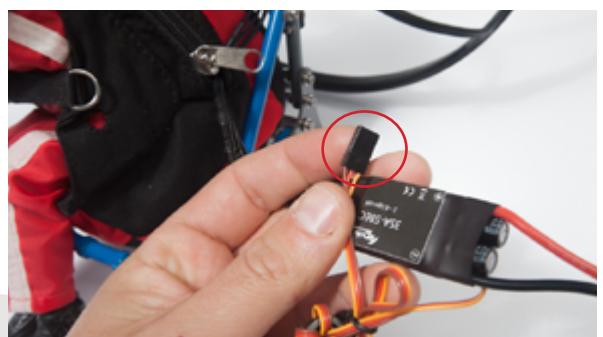
Pass the 3 motor wires through the opening located near the harness zipper.
If this hole is not here you will have to create one with a soldering iron.



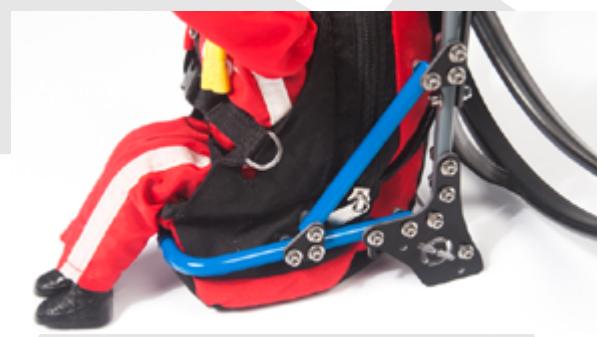
Then connect the ESC with the motor.
Take care though of the motor rotation. If the rotation has to be reversed, you will only have to switch 2 wires out of the 3 (read the ESC manual for further details).

BACKPACK M3

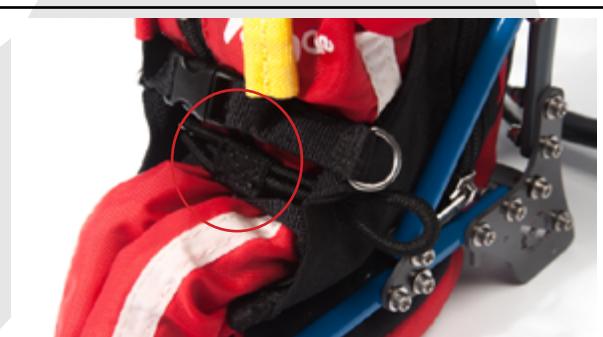
The ESC cable (signal) has to be connected to your receiver. Please refer to your radio settings and its user's manual in order to know which channel is dedicated to the throttle.



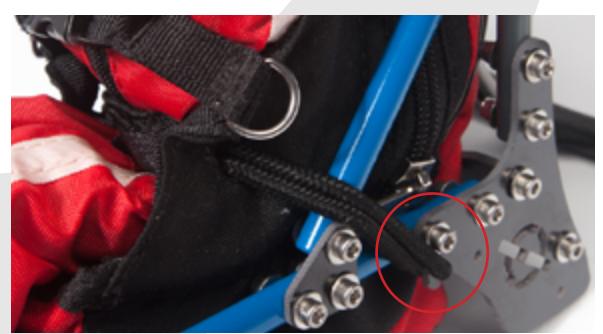
Place the pilot (ready to fly) on the frame like shown on the picture.



And hold the legs of the pilot by passing the elastic through the side holes in the harness dedicated to this purpose.



Then attach the elastic on the side part.



Place the propeller provided with the motorisation. The Opale Paramodels logo on the propeller as to be forward. By no means it can be visible from the rear side.



Installation of the landing gear (optional)

Mount the wheel on the front fork with:

- 1 x CHC M4x50 screw
- 1 x M4 nut
- 4 x M4 washers
- 2 x M4 spacers (placed on each side of the wheel)



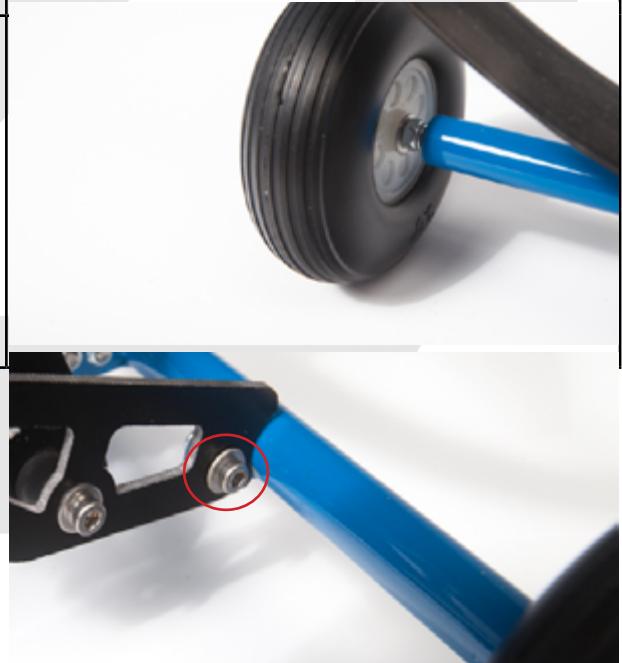
Link the front fork to the main frame.

Use 1 x CHC M4-25 screw, 2 x M4 washers and 1 x M4 nut.

Tighten firmly the whole thing in order to maintain the fork position.



Fix the wheel with 1 x M4x40 screw. Place first the M4 nut, and tight it enough but not too much in order to preserve the wheel rotation on the wheel. Then place the whole thing on the rear axle and tighten the nut against the rear axle. The wheel can move freely. Then do the same with the opposit wheel.

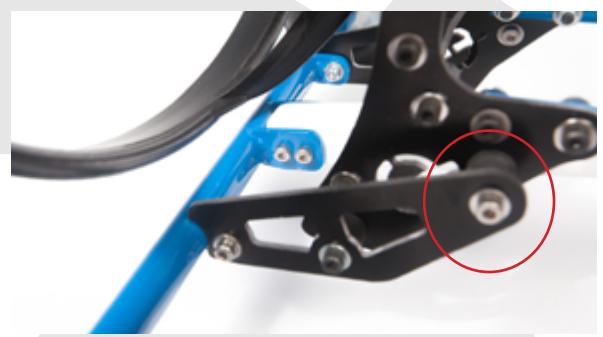


BACKPACK M3

Assemble the frame and the rear axle with 2 x CHC M3-25 screws, 2 x washers and 2 x nuts.



Place the silent blocs with some CHC M3-8 screws, washers and nuts. The silent blocs ensure the mechanical junction between the landing gear and the Backpack. It is necessary to place the 4 silent blocs.



Hold the front side of the landing gear frame with the 3mm G10 plate.

Use 2 x CHC M3-35 screws with 2 washers and 2 nuts.



The Backpack is now ready for the installation of a pilot or a servo holder kit (optional).



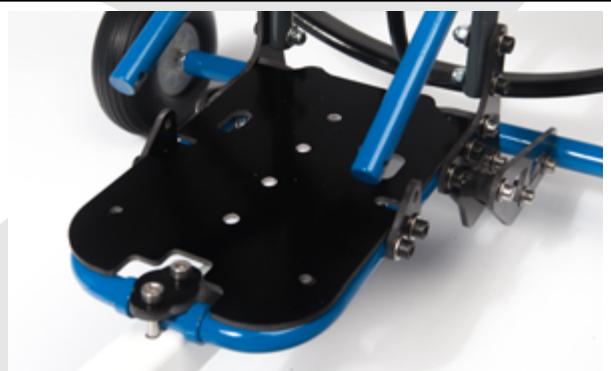
Installation of the servo holder kit (optional)

Notice: the servo holder kit can be used without the landing gear.

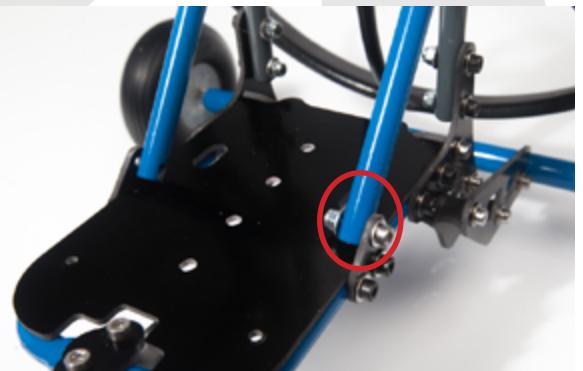
Remove the 2 CHC M3-16 screws from the linking bars and lift them up.



Position the lower plate on the servo holder kit as it is shown on the picture.



Then tighten once again the linking bar with the screws removed earlier. Careful though, the linking bar must be inserted in the plate hole.



Tighten the upper plate with the lower plate using 2 x CHC M3-16 screws, 4 x washers and 2 nuts.



BACKPACK M3

Remove, on both sides, the CHC M3-16 screw.



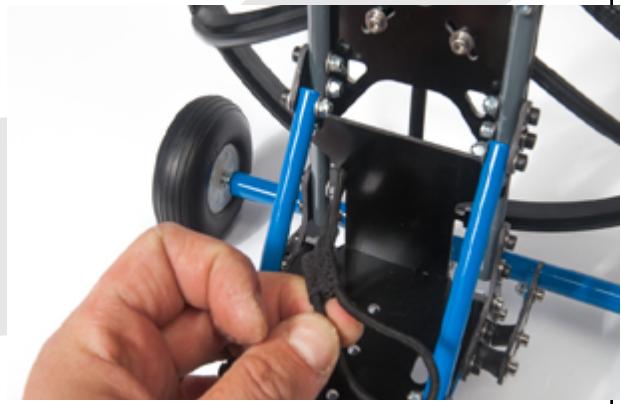
Insert the vertical plate of the kit. It has to slide between the horizontal plate and the X shaped plate at the back of the frame.



Then tighten the plate with the CHC M3-16 screws removed earlier.



Use the ergots on the vertical plate to maintain the elastic. It will allow to hold the battery in the same position.



Replace the screw with a CHC M3-20 on both sides. Use the 2nd elastic to hold the upper battery part and use the end of the screw to hold it.



BACKPACK M3

Remove the CHC M3-16 screws on both sides.



Place the servomotor on the plate and use 4 x CHC M3-8 screws and nuts.



Position the whole thing as shown on the picture and tighten the whole thing with CHC M3-20 screws, washers and nuts.



Power up the servomotor, and adjust the mechanical end position with your remote to have the arm in the same position than on the picture shown. The stick of your radio must be in the middle position (which is defined as the highest position in your remote settings).



Position the stick of the your remote downward, the arm has to have this position.

Notice: think also to watch our tutorials to set your remote and the Paramixer.



Opale-Paramodels.com

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



Opale
Paramodels

Backpack M3



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 Modelle zu fliegen. Eine unsachgemäße Nutzung der Modelle und der Ausrüstung erhöht das Risiko. Weder Opale Paramodels noch irgendein anderer Verkäufer haftet 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	32
Technische Daten	32
Montage	33
Integrationen des Rc-Piloten	36
Installation Landegestell	24
Installation Servohalterkit	26
FAQ Fragen	29

Garantie

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



Bestandteile



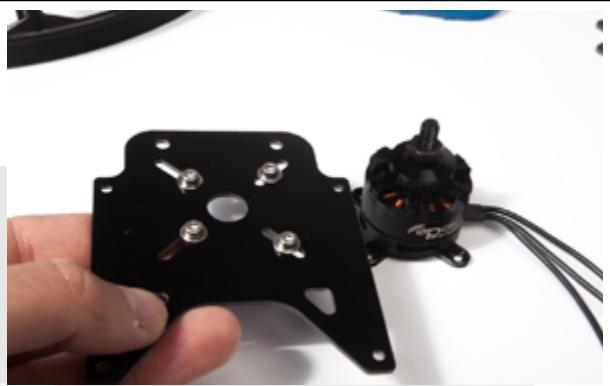
Spezifikationen

Maße: 29x29x21cm
Mindest Fluggewicht: 1.3kg
Maximal Fluggewicht: 3.5kg
Materialien: Acier / G10 / Glasfaser mit Epoxid
Lackierung: Epoxy
Räder: 3in
Gurtabstand: 15cm
Servomotoren: 10kg.cm 40x20mm
Empfohlene Motorisierung: zwischen 380 und 800W
Propeller maximale Größe: 10in



Montage

Nehmen Sie die passende Befestigungsplatte. Legen Sie 4 x CHC M3x25 Schrauben mit 4 x M3 Unterlegscheiben ein.



Platzieren Sie das Ganze auf die Rückseite des Antidrehmomentproprings



Bringen Sie die 4 x M3 Distanzstücke an



Montieren Sie den Motorhalter am Motor und setzen Sie den Motor auf die Schrauben und ziehen Sie den Motor mit 4 x M3 Muttern fest



BACKPACK M3

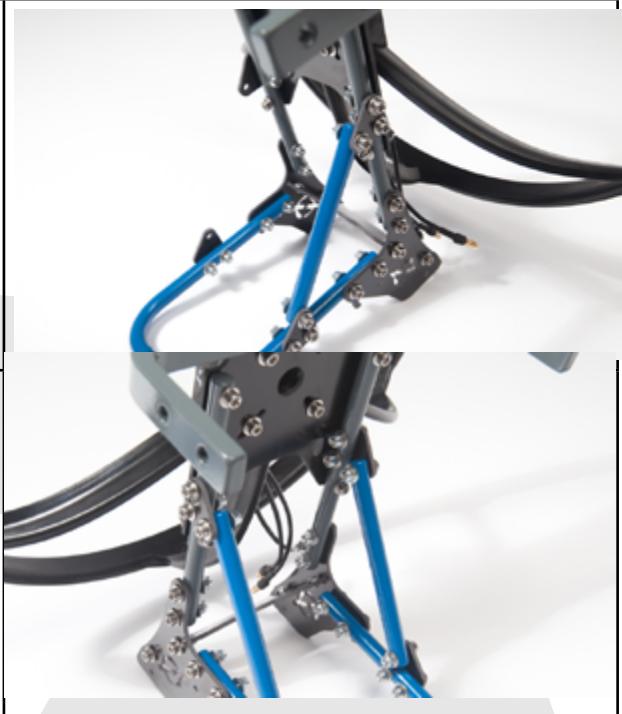
<p>Positionieren Sie den Bügel zur Befestigung des Rc-Paraglider auf der Stützbefestigungsplatte. Verwenden Sie 2 x CHC M4x30 mit Unterlegscheiben M4 und Muttern M4.</p>	
	
<p>Befestigen Sie die 2 Seitenträger mit 4x CHC M3-16 mit Unterlegscheiben und Muttern M3.</p>	
<p>Befestigen Sie dann an beiden Seiten der Stange das Verbindungsstück mit 2 x CHC M3-16, Unterlegscheiben und Muttern. Gleichtes auf der gegenüberliegenden Seite</p>	
	



Montieren Sie die 2 Platten mit 2 x CHC M3-8 Schrauben und M3 Muttern.	
Das gleiche auf der gegenüberliegenden Seite. Sie erhalten ein Teil wie auf dem Bild gezeigt.	
Montieren Sie dieses Teil mit 4 CHC M3-16 Schrauben, M3 Unterlegscheiben und Muttern	
Platzieren Sie das U-Stahlteil und befestigen Sie es wie in der Abbildung gezeigt mit 4 Schrauben, Unterlegscheiben und Muttern aus CHC M3-16 am vorherigen Teil.	
Dann befestigen Sie an diesem U-Stahlteil das andre Verbindungsteil mit 2x CHC M3-16 Schrauben, 4 Unterlegscheiben und 2 Muttern	



Befestigen Sie die Verbindungsstange mit 2 x CHC M3-16 Schrauben, 4 Unterlegscheiben und 2 Muttern.



Machen Sie dasselbe auf der gegenüberliegenden Seite.

Integrationen des Rc-Piloten (separat erhältlich)

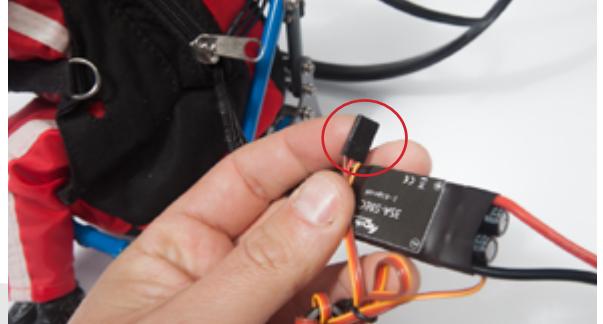
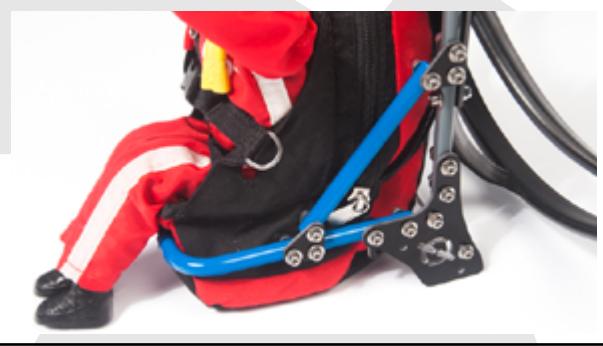
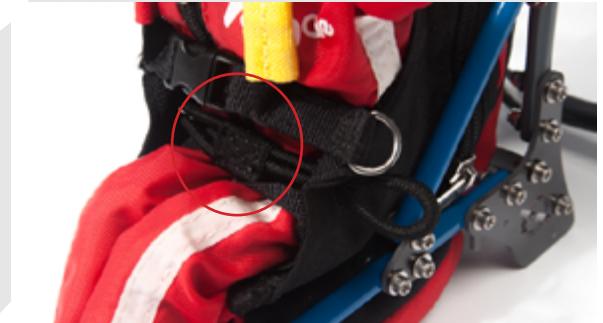
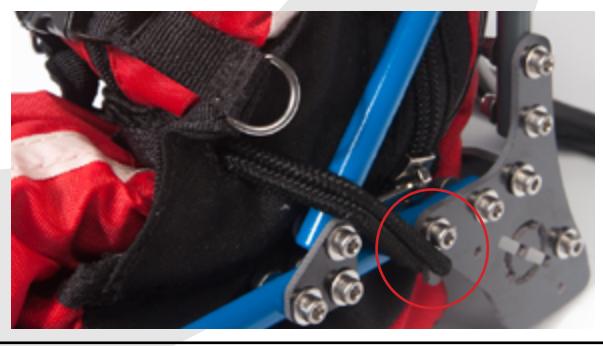
Führen Sie die 3 Motorkabel durch die Öffnung in der Nähe des Kabelbaumreißverschlusses. Wenn dieses Loch nicht vorhanden ist, müssen Sie eines mit einem Lötkolben erstellen.



Verbinden Sie dann den Regler mit dem Motor. Achten Sie jedoch auf die Motordrehung. Wenn die Drehung umgekehrt werden soll, müssen Sie nur 2 Drähte von den 3 gewechselt werden (lesen Sie das ESC-Handbuch für weitere Details)



BACKPACK M3

<p>Das ESC-Kabel (Signal) muss an Ihren Empfänger angeschlossen werden. Bitte beachten Sie die Einstellungen der Fernsteuerung und Lesen Sie Ihre Bedienungsanleitung damit der richtige Kanal dem Gasweg zugeordnet ist.</p>	
<p>Platziere den Piloten (flugbereit) wie abgebildet auf dem Rahmen.</p>	
<p>Führen Sie nun den Gummizug durch die seitlichen Löcher im Gurtzeug</p>	
<p>und befestigen diese wie auf dem Bild gezeigt.</p>	
<p>Platzieren Sie den mitgelieferten Propeller mit dem Motor. Das Opale Paramodels Logo auf dem Propeller soll vorwärts sein. Auf keinen Fall kann es von der Rückseite sichtbar sein</p>	



Installation Landegestell (optional)

Montieren Sie das Rad an der Vorderradgabel mit:

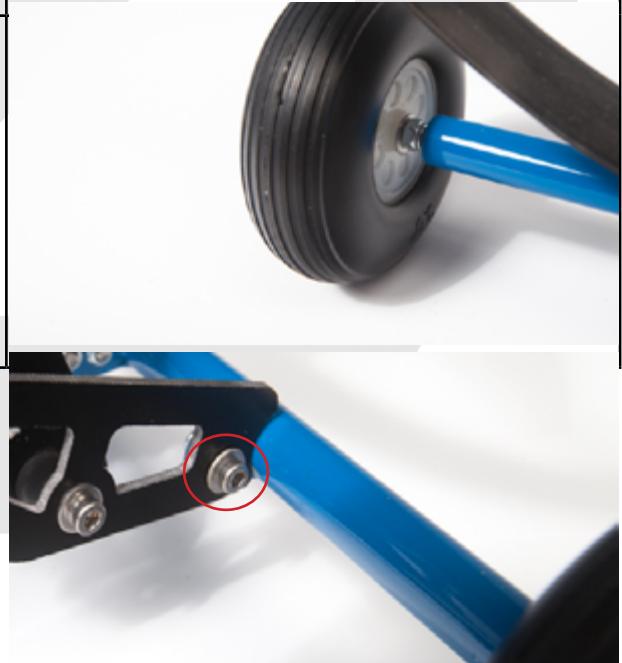
- 1 x CHC M4x50 Schraube
- 1 x M4 Mutter
- 4 x M4 Unterlegscheiben
- 2 x M4 Abstandshalter (auf jeder Seite des Rades platziert)



Verbinden Sie die Vordergabel mit dem Hauptrahmen. Verwenden Sie 1 x CHC M4-25 Schraube, 2 x M4 Unterlegscheiben und 1 x M4 Mutter. Ziehen Sie das Ganze fest an, um die Gabelposition beizubehalten. Bitte auf Geradeauslauf achten



Befestigen Sie das Rad mit 1 x M4x40 Schraube. Platzieren Sie die M4-Mutter und schließen Sie sie fest genug, aber nicht zu stark, um die Raddrehung auf dem Rad zu erhalten. Setzen Sie dann das Ganze auf die Hinterachse und ziehen Sie die Mutter gegen die Hinterachse fest. Das Rad kann sich frei bewegen. Entsprechende Montage mit dem Rad der gegenüberliegenden Seite.



BACKPACK M3

Montieren Sie den Rahmen und die Hinterachse mit 2 Schrauben CHC M3-25, 2 Unterlegscheiben und 2 Muttern.	
Platzieren Sie die Gummiblöcke mit einigen CHC M3-8 Schrauben, Unterlegscheiben und Muttern. Die Gummiblöcke sorgen für die mechanische Verbindung zwischen dem Fahrwerk und dem Rucksack. Es ist notwendig, die 4 Gummiblöcke zu platzieren.	
Halten Sie die Vorderseite des Landegestels mit der 3mm G10-Platte fest. Verwenden Sie 2 x CHC M3-35-Schrauben mit 2 Unterlegscheiben und 2 Muttern	
Das Backpack ist jetzt bereit für die Installation eines Pilot- oder Servohalter-Kits	

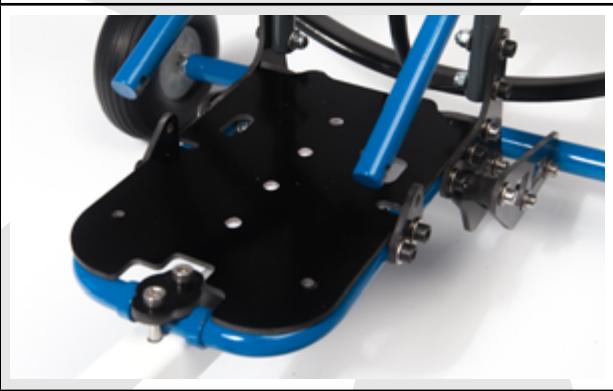


Installation Servohalterkit (optional)

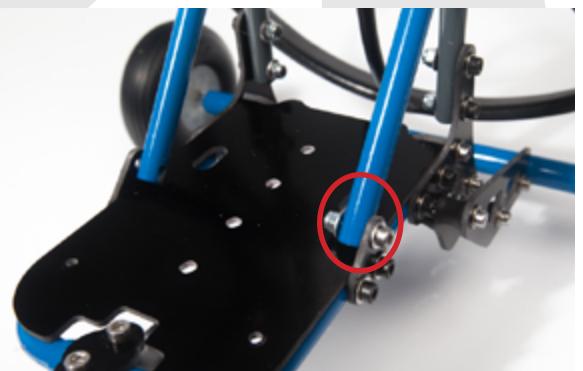
Hinweis: Das Servohalter-Kit kann mit dem Fahrwerk verwendet werden. Entfernen Sie die 2 CHC M3-16 Schrauben von den Verbindungsstangen und heben Sie diese an.



Positionieren Sie die untere Platte auf dem Servohalter-Set, wie auf dem Bild gezeigt



Ziehen Sie dann die Verbindungsstange erneut mit den zuvor entfernten Schrauben fest. Vorsichtig muss die Verbindungsstange jedoch in das Plattenloch eingeführt werden.



Die obere Platte mit der unteren Platte mit 2 x CHC M3-16 Schrauben, 4 x Unterlegscheiben und 2 Muttern festziehen



BACKPACK M3



Entfernen Sie auf beiden Seiten die Schraube CHC M3-16



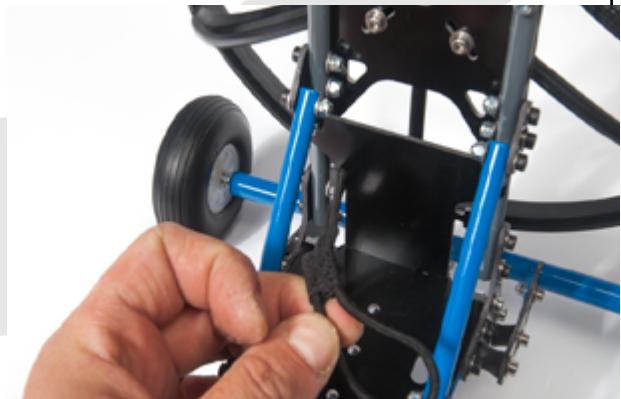
Setzen Sie die vertikale Platte des Kits ein. Diese muss zwischen der horizontalen Platte und der X-förmigen Platte auf der Rückseite des Rahmens gleiten



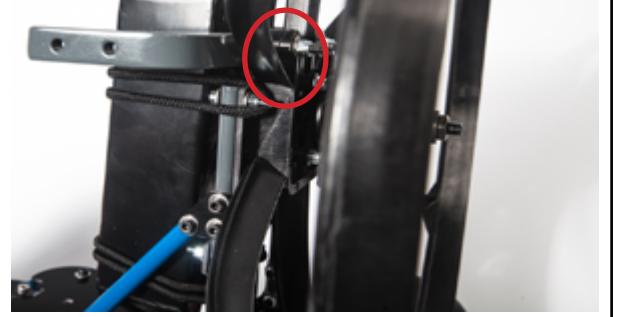
Dann die Platte mit den zuvor entfernten Schrauben CHC M3-16 festziehen



Für die Befestigung der Batterie verwenden Sie das Gummiband auf der vertikalen Platte, um die Elastizität zu erhalten.



Ersetzen Sie die Schraube auf beiden Seiten mit einem CHC M3-20. Verwenden Sie das zweite Gummiband, um den oberen Teil der Batterie zu halten, und verwenden Sie das Ende der Schraube, um das Gummiband zu halten



BACKPACK M3



Entfernen Sie die CHC M3-16 Schraube auf beiden Seiten	
Platzieren Sie den Servomotor auf der Platte und verwenden Sie 4 x CHC M3-8 Schrauben und Muttern	
Positionieren Sie das Ganze wie auf dem Bild gezeigt und ziehen Sie das Ganze mit CHC M3-20 Schrauben, Unterlegscheiben und Muttern fest.	
Schalten Sie Fernsteuerung ein und auch das Backpack M3. Positionieren Sie Ihr Höhenruderstick mit Hilfe Ihre Einstellungen der Fernsteuerung (in Mittenpositon erreichen Sie den vollen 90% Grad Weg der Servos bis nach ganz unten) oder verwenden Sie den optionalen ParaMixer und stellen Sie die mechanische Endposition so ein, dass sich der Arm in der gleichen Position wie auf dem Bild befindet. Sofern Sie den Höhenruderstick über die Mittenposition bewegen erfolgt kein Ausschlag der Arme mehr nach oben.	
Positionieren Sie den Höhenruderstick Ihrer Fernbedienung ganz nach unten so müssen die Arme die Position haben wie auf dem Bild Hinweis: Denken Sie auch an unsere Tutorials, um Ihre Fernbedienung und den Paramixer einzustellen	