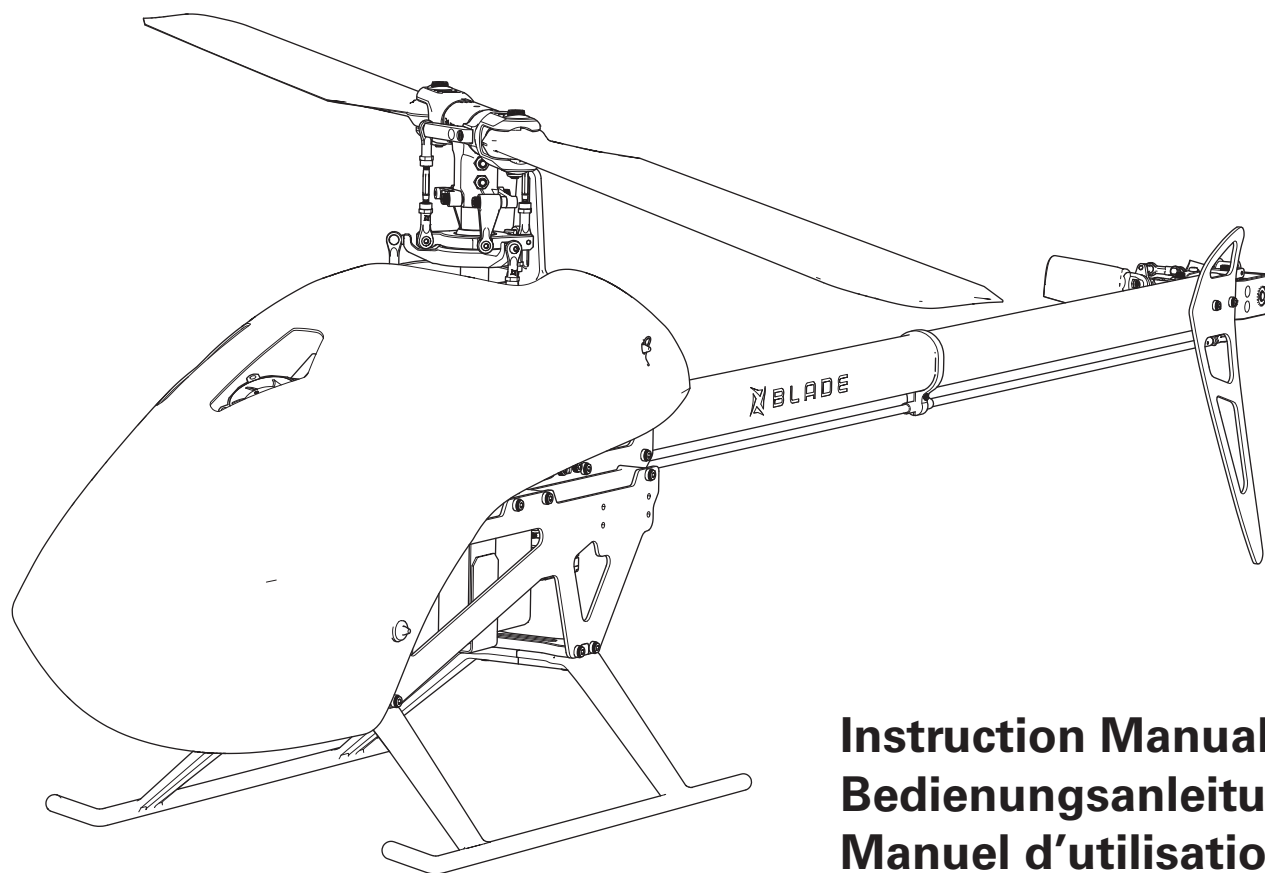


Fusion 700



Instruction Manual Bedienungsanleitung Manuel d'utilisation Manuale di Istruzioni

Scan the QR code and select the Manuals and Support quick links from the product page for the most up-to-date manual information.

Scannen Sie den QR-Code und wählen Sie auf der Produktseite die Quicklinks Handbücher und Unterstützung, um die aktuellsten Informationen zu Handbüchern.

Scannez le code QR et sélectionnez les liens rapides Manuals and Support sur la page du produit pour obtenir les informations les plus récentes sur le manuel.

Scannerizzare il codice QR e selezionare i Link veloci Manuali e Supporto dalla pagina del prodotto per le informazioni manuali più aggiornate.



AVVISO

Tutte le istruzioni, le garanzie e gli altri documenti pertinenti sono soggetti a cambiamenti a totale discrezione di Horizon Hobby, LLC. Per una documentazione aggiornata sul prodotto, visitare il sito horizonhobby.com e fare clic sulla sezione Support del prodotto.

Significato di termini specialistici

Nella documentazione relativa al prodotto vengono utilizzati i seguenti termini per indicare i vari livelli di pericolo potenziale durante l'uso del prodotto:

AVVERTENZA: indica procedure che, se non debitamente seguite, determinano il rischio di danni alle cose, danni collaterali e gravi lesioni alle persone O il rischio elevato di lesioni superficiali alle persone.

ATTENZIONE: indica procedure che, se non debitamente seguite, determinano il rischio di danni alle cose E di gravi lesioni alle persone.

AVVISO: indica procedure che, se non debitamente seguite, possono determinare il rischio di danni alle cose E il rischio minimo o nullo di lesioni alle persone.



AVVERTENZA: leggere TUTTO il manuale di istruzioni e familiarizzare con le caratteristiche del prodotto prima di farlo funzionare. Un uso improprio del prodotto può causare danni al prodotto stesso e alle altre cose e gravi lesioni alle persone.

Questo aeromodello è un prodotto sofisticato per appassionati di modellismo. Deve essere azionato in maniera attenta e responsabile e richiede alcune conoscenze basilari di meccanica. L'uso improprio o irresponsabile di questo prodotto può causare lesioni alle persone e danni al prodotto stesso o alle altre cose. Questo prodotto non deve essere utilizzato dai bambini senza la diretta supervisione di un adulto. Non tentare in nessun caso di smontare il prodotto, di utilizzarlo con componenti non compatibili o di potenziarlo senza previa approvazione di Horizon Hobby, LLC. Questo manuale contiene le istruzioni per la sicurezza, l'uso e la manutenzione del prodotto. È fondamentale leggere e seguire tutte le istruzioni e le avvertenze del manuale prima di montare, impostare o utilizzare il prodotto, al fine di utilizzarlo correttamente e di evitare di causare danni alle cose o gravi lesioni alle persone.

Almeno 14 anni. Non è un giocattolo.

Ulteriori precauzioni per la sicurezza e avvertenze

- Mantenere sempre un perimetro di sicurezza intorno al modello per evitare collisioni o ferite. Questo modello funziona con comandi radio soggetti alle interferenze di altri dispositivi non controllabili dall'utente. Le interferenze possono provocare una momentanea perdita di controllo.
- Utilizzare sempre l'aeromodello in spazi aperti liberi da veicoli, traffico o persone.
- Seguire sempre scrupolosamente le istruzioni e le avvertenze relative all'aeromodello e a tutti gli accessori (caricabatterie, pacchi batterie ricaricabili ecc.).
- Tenere sempre le sostanze chimiche, i componenti di piccole dimensioni e i componenti elettrici fuori dalla portata dei bambini.
- Evitare sempre il contatto con l'acqua di tutti i dispositivi che non sono stati specificatamente progettati per funzionare in acqua. L'umidità danneggia le parti elettroniche.
- Non mettere in bocca alcun componente dell'aeromodello poiché potrebbe causare lesioni gravi o persino la morte.
- Non far volare l'aeromodello se le batterie del trasmettitore sono poco cariche.
- Tenere sempre l'aeromodello a vista e sotto controllo.
- Attivare sempre la ritenzione della manetta sulla corsa del rotore.
- Utilizzare sempre batterie completamente cariche.
- Tenere sempre acceso il trasmettitore mentre l'aeromodello è alimentato.
- Rimuovere sempre le batterie prima dello smontaggio.
- Tenere sempre pulite le parti mobili.
- Tenere sempre asciutte le parti.
- Lasciare sempre raffreddare le parti dopo l'uso prima di toccarle.
- Rimuovere sempre le batterie dopo l'uso.
- Non far volare mai l'aeromodello con il cablaggio danneggiato.
- Non toccare mai le parti mobili.



AVVERTENZA: Questo è un grande modello di elicottero con pale che ruotano ad alta velocità. Essere sempre molto prudenti e avere buon senso durante l'uso e la manutenzione del prodotto. Se non siete sicuri di una QUALSIASI funzione o procedura descritta in NON bisogna azionare l'elicottero. Contattare l'assistenza Horizon sul prodotto per avere assistenza.



AVVERTENZA: Mantenere sempre un perimetro di sicurezza di almeno 13 m intorno all'elicottero quando il motore è in funzione. Tenersi e gli spettatori al di fuori di questo perimetro.

BLADE®

Indice

Safety Precautions and Warnings	2	Main Rotor (Bag H).....	11	Postflight Checklist	24
Table of Contents	3	Tail Assembly (Bags B, M, T)	12	Blade Tracking	24
Components Needed to Complete	3	Flight Controller Mounting Plate	16	Post-Flight Inspection and Maintenance	25
Assembly Guide Legend.....	3	Main and Remote Receiver Mounting.....	16	Troubleshooting Guide	26
Tools Needed To Complete	3	Battery Installation.....	17	Limited Warranty	26
Motor and Pinion Assembly (Bag M).....	4	Throttle Hold.....	17	Important Federal Aviation Administration (FAA) Information	27
Belt Guide and Bearing Block (Bag M)	4	Setup for FC6350HX Flight Controller	17	Warranty and Service Contact Information	27
Frame Bolt Locations	5	Control Tests.....	21	FCC Compliance Information.....	28
Upper Frame (Bags M, H, T)	6	Tail Rotor Blade Installation	22	IC Compliance Information	28
Upper Frame (Bags M, H, T)	7	Main Rotor Blade Installation	22	Compliance Information for the European Union.....	28
Servo Setup (Bag A,M)	7	Canopy Installation	22	Exploded View	31
Servo Mounting (Bag A, M).....	8	Settings for Avian ESC	23	Parts List	32
Landing Gear (Bag M)	9	Flight Guidelines and Warnings	24	Recommended Components raccomandati	34
Main Gear Installation (Bag M)	10	Flying Your Fusion 700.....	24	Optional	34
Install ESC	11	Preflight Checklist.....	24		

Specifiche

Lunghezza	1384mm
Diametro del rotore principale	1576mm
Diametro del rotore di coda	292mm

Componenti necessari per completare

Componente consigliato		BLH13075 Solo kit	BLH13075C Kit + Combo	BLH13075HPC Kit + Combo
Motore	Brushless 4735-540 Kv (SPMX-1079)	Incluso	Incluso	Incluso
ESC	Avian 120HV ESC (SPMXAE1120HV)	Richiesto	Incluso	
	Avian 200A ESC (SPMXAE1200HV)			Incluso
Batteria	Batteria LiPo Smart 5000 mAh 6S 22,2V X2 100C: Doppio IC5 (SPMX-1091)	Richiesto	Richiesto	Richiesto
Controller di volo	Sistema per elicottero flybarless FC6350HX (SPMFC6350HX)	Richiesto	Incluso	Incluso
Ricevitore	Ricevitori remoti DSMX (SPM9745)	Richiesto	Incluso	Incluso
Servo del piatto ciclico	H6350 digitale brushless ultra coppia ciclico alta velocità (SPMSH6350), richiede servo con ingranaggi in metallo	Richiesto	Incluso	Incluso
Servo coda	H6360 digitale brushless media coppia / ultra veloce coda (SPMSH6360), richiede servo con ingranaggi in metallo	Richiesto	Incluso	Incluso
Caricabatterie	Smart S2200 G2 CA, 2x200 W (SPMXC2010)	Richiesto	Richiesto	Richiesto
Trasmittente	Trasmittente compatibile DSM2®/DSMX®	Richiesto	Richiesto	Richiesto

Utensili necessari

- Frenafili a media resistenza (frenafilo Zap Z42 PAAPT42)
- Cacciavite esagonale: 1,5, 2, 2,5, 3 e 4 mm
- Pinze ad attacco sferico (BLH100)
- Pinze a becco lungo
- Calibro passo digitale
- Righello o calibro
- Nastro biadesivo servo
- Tester servo (controllore batteria Spektrum Smart LiPo e azionamento servo SPMXBC100)
- (Opzionale) Cavo di programmazione interfaccia USB per controller di volo FC6350HX SPMA3065
- (Opzionale) Scatola di programmazione ESC SPMXCA200

Legenda della guida all'assemblaggio

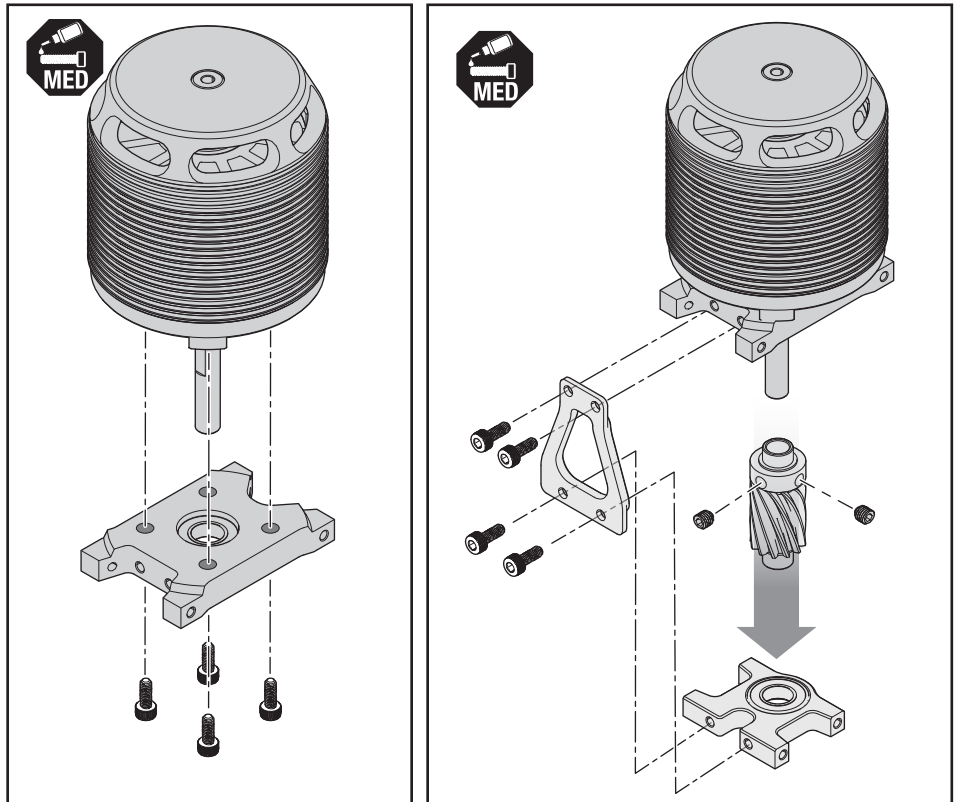
	Apply Medium Thread-locking Compound		Serrare non completamente
	Applicare cianoacrilato medio (CA)		Serrare completamente
	Non applicare un frenafili		

Per ricevere gli aggiornamenti del prodotto, le offerte speciali e altro, bisogna registrarlo su www.horizonhobby.com

Gruppo motore e pignone (Sacchetto M)

Sacchetto M5

1. Avvitare senza stringere le viti di montaggio del motore M4 x 10 mm.
2. Scegliere il pignone che si desidera utilizzare. Far scorrere il pignone in posizione in modo che aiuti ad allineare il motore sul supporto.
3. Serrare le quattro viti di montaggio del motore M4.
4. Fissare il pignone all'albero motore utilizzando il frenafili. Assicurarsi di serrare una delle viti di fermo M3 x 4 mm sulla parte piatta dell'albero motore.
5. Fissare la piastra di supporto del cuscinetto e il blocco cuscinetto utilizzando una vite M3 x 8 mm.



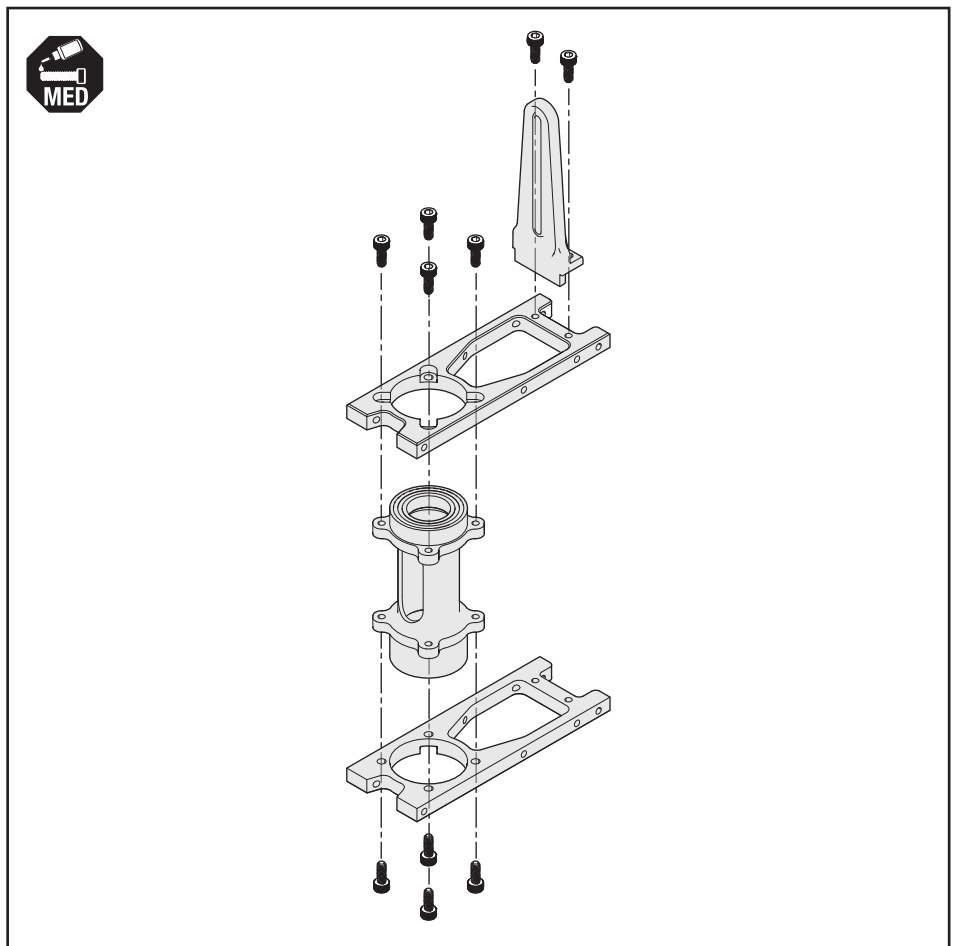
Guida della cinghia e blocco cuscinetto (Sacchetto M)

Sacchetti M3, M4

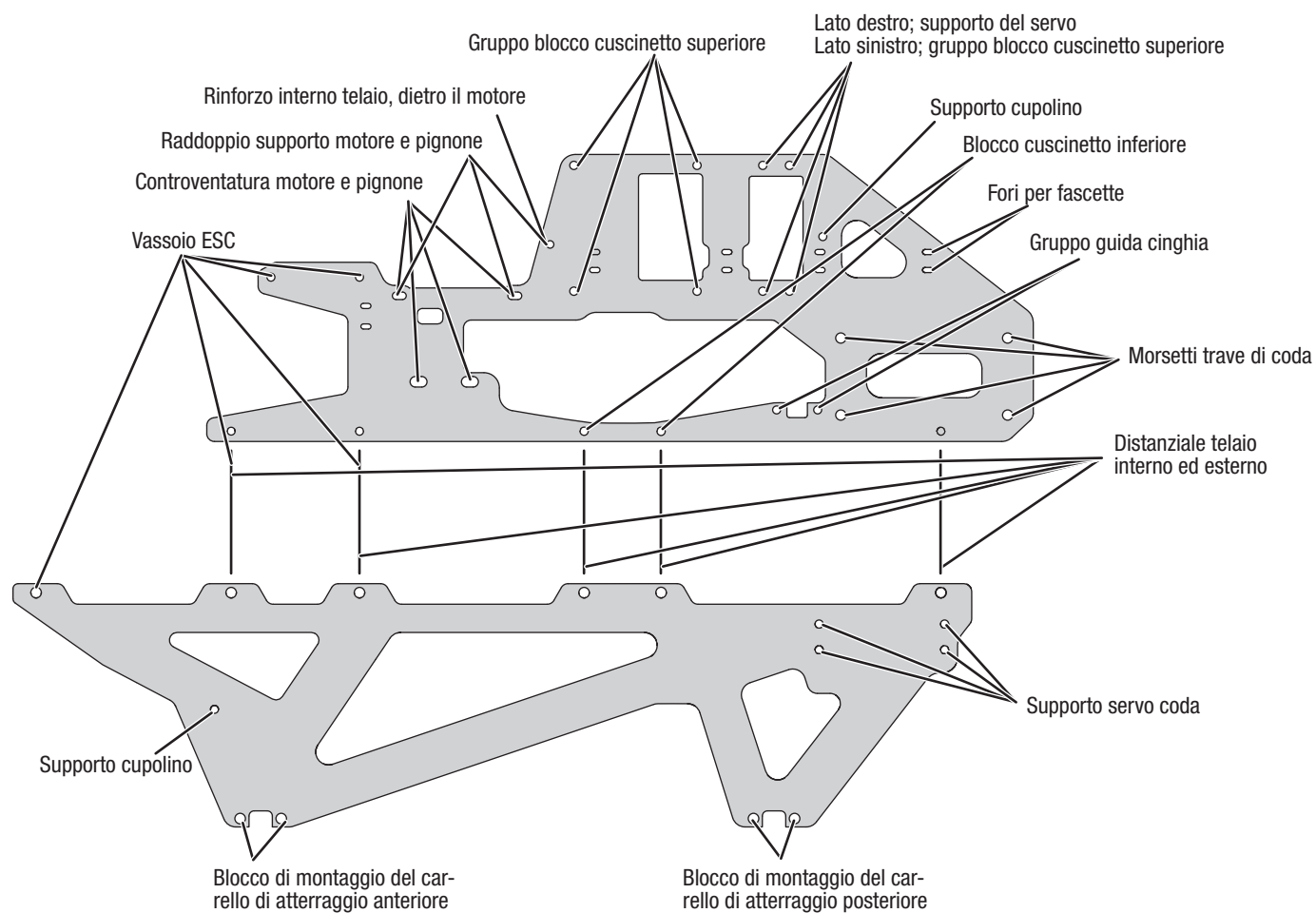
1. Fissare la guida antirotazione al supporto del blocco cuscinetto superiore con viti M3 x 8 mm.

IMPORTANTE: osservare l'orientamento del blocco cuscinetto; la parte superiore del blocco deve essere a filo con il supporto superiore del blocco.

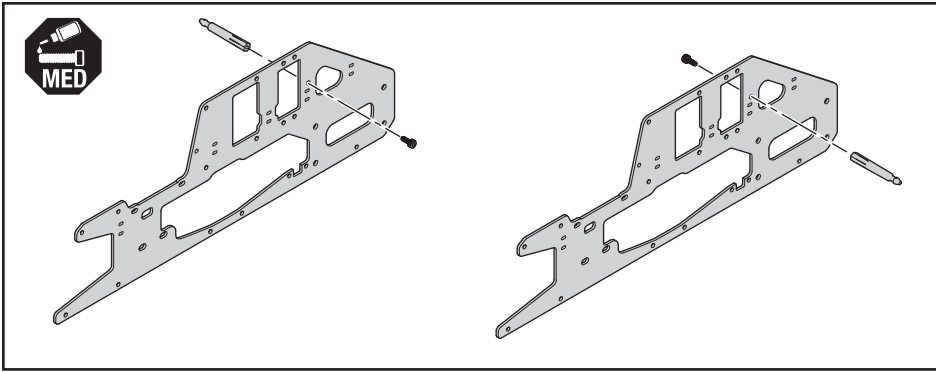
2. Fissare il supporto anteriore e superiore al blocco cuscinetto con viti M3 x 8 mm.



Posizioni dei bulloni del telaio

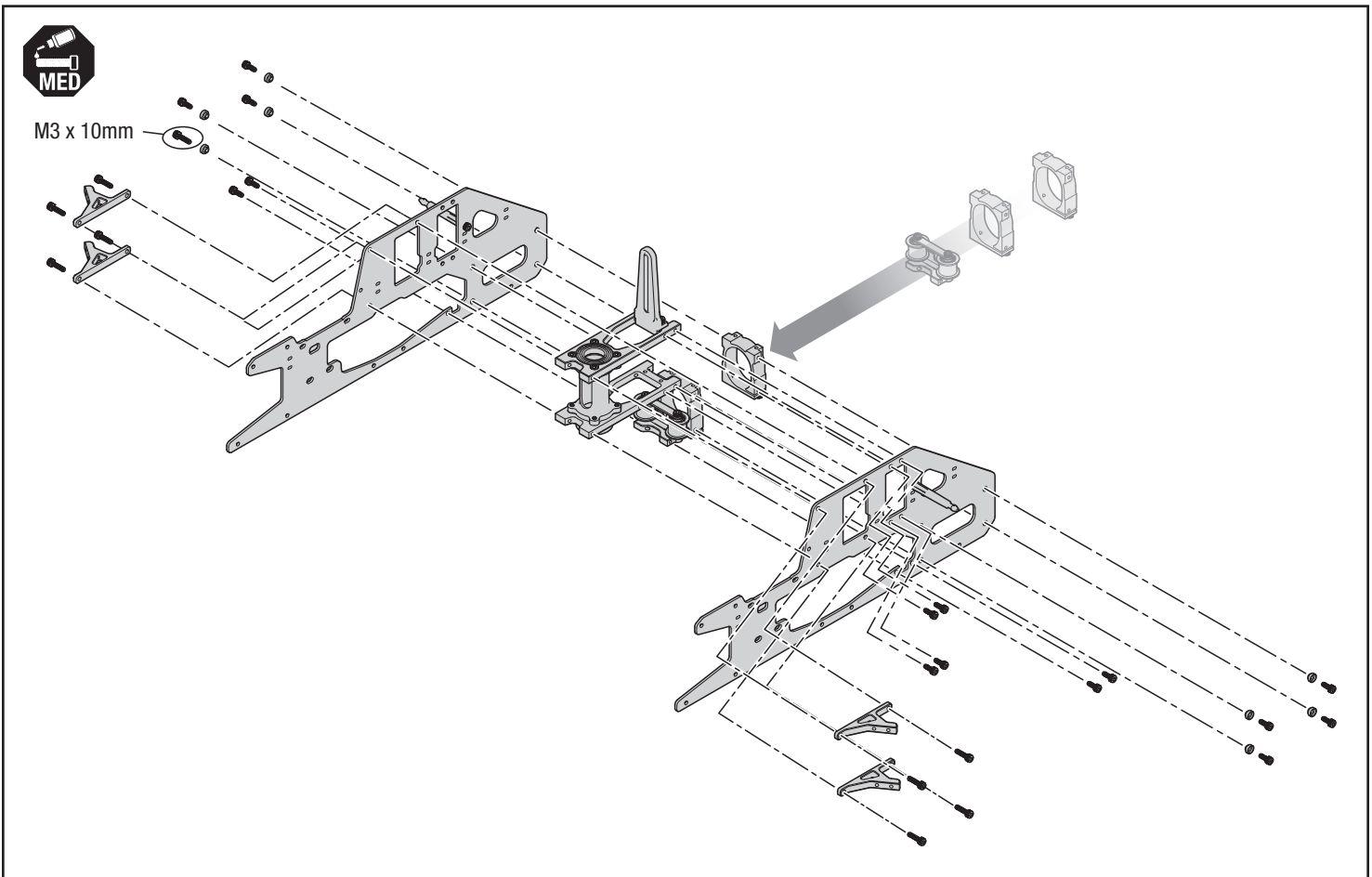


Telaio superiore (Sacchetti M, H, T)



Sacchetti M2, M7, M8

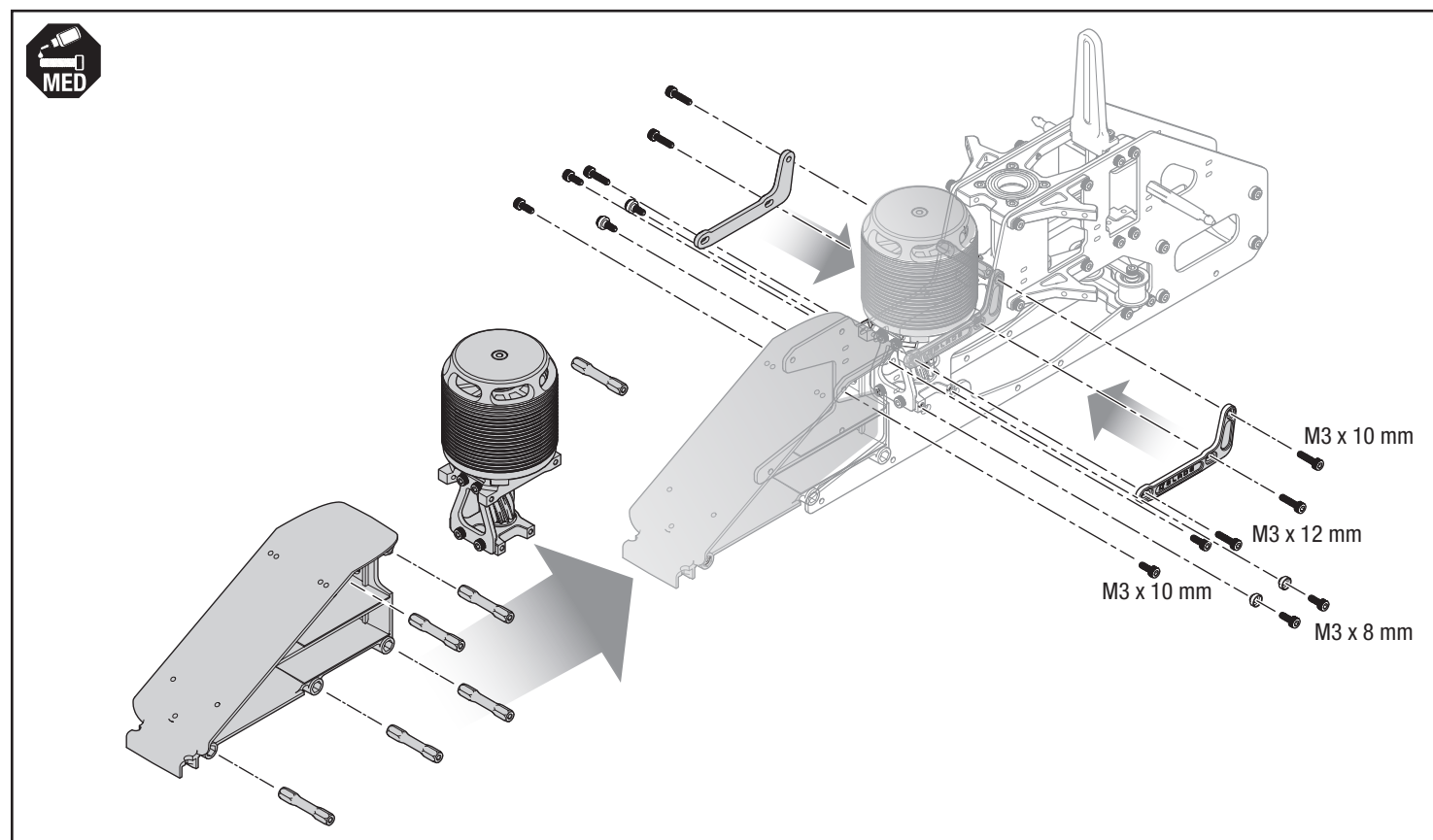
1. Installare i supporti posteriori del tettuccio con una vite M3 x 8 mm sul lato destro e sinistro dei pannelli superiori del telaio. I montanti posteriori del cupolino sono più lunghi di quelli anteriori.
2. Le viti M3x14 per il montaggio del servo del piatto oscillante posteriore sono filettate a secco nei blocchi cuscinetto; estrarle e conservarle per il montaggio del servo.
3. Avvitare senza stringere le viti M3 x 12 mm per montare i supporti del servo anteriori sul telaio superiore e sul blocco cuscinetto superiore.
4. Avvitare senza stringere le quattro viti M3 x 6 mm di fronte al servo del piatto oscillante posteriore.
5. Avvitare senza stringere le viti M3 x 8 mm e la vite M3 x 10 mm con le rondelle per montare i morsetti del trave di coda.
6. Avvitare senza stringere le viti M3 x 8 mm per montare il gruppo della guida della cinghia.
7. Sistemare i lati del telaio in verticale su una superficie piatta, con il fondo di entrambi i lati completamente a contatto con la superficie di lavoro.
8. Serrare completamente tutte le viti di montaggio.



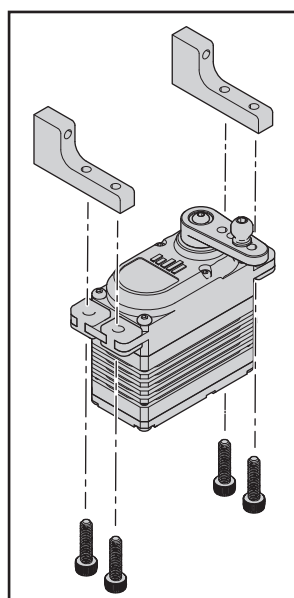
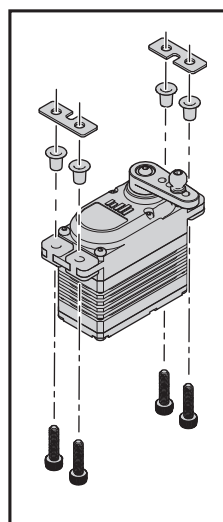
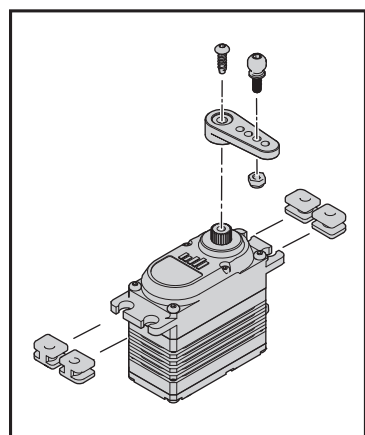
Telaio superiore (Sacchetti M, H, T)

Sacchetti M1, M2

1. Installare i supporti del telaio nel vassoio dell'ESC.
2. Installare il gruppo di montaggio del motore, il vassoio dell'ESC e il supporto del telaio dietro il motore.

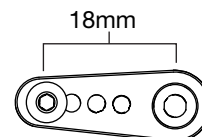


Impostazione dei servo (Sacchetti A, M)

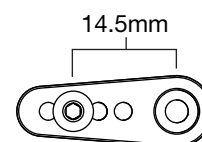


Sacchetto A2, M9

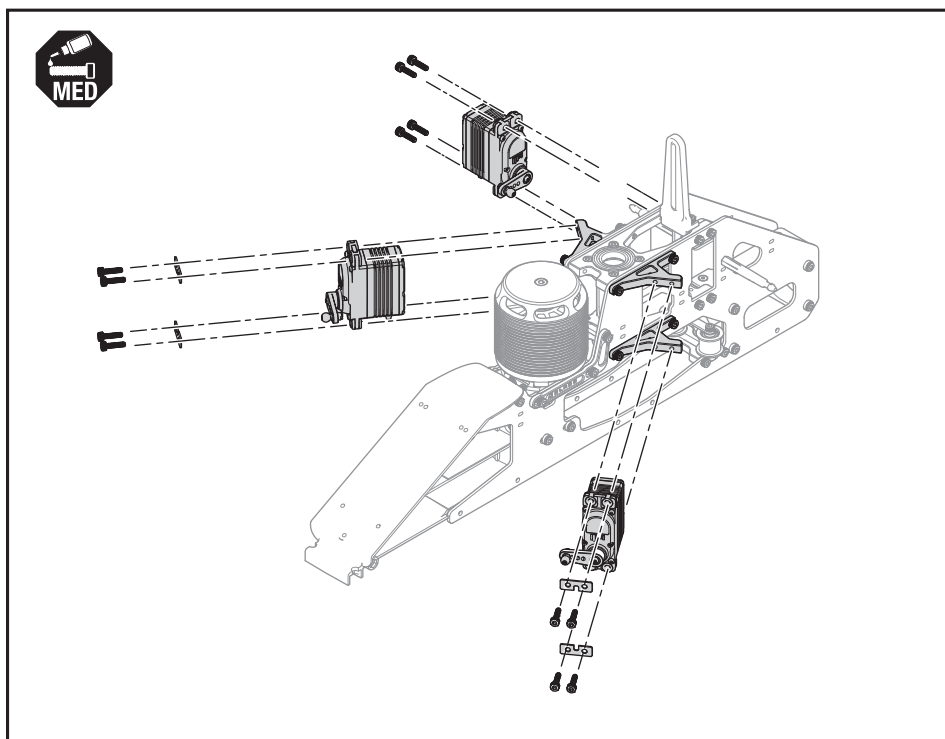
1. Installare le guarnizioni di gomma e gli occhielli nei servo.
2. Centrare i servi e installare i bracci dei servo.
3. Montare le sfere di comando sui servo del piatto oscillante nel quarto foro, il più lontano dal centro.



4. Montare la sfera di comando sul servo di coda nel terzo foro dal centro.
5. Installare il servo di coda sui relativi supporti con viti M3 x 10 mm e piastre di montaggio in carbonio.

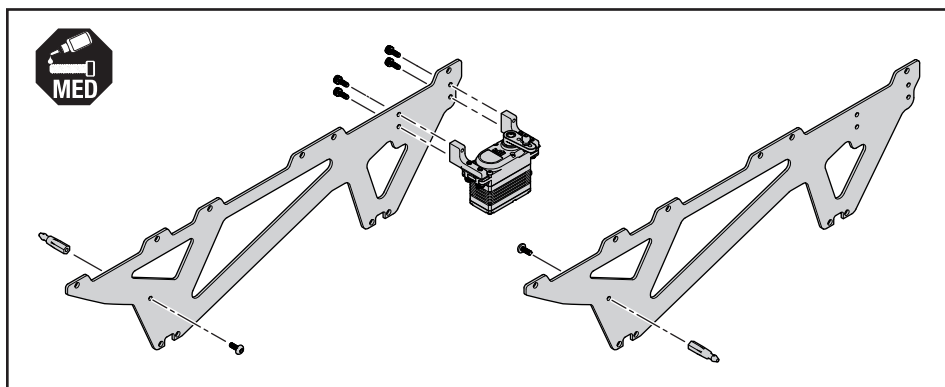


Montaggio dei servo (Sacchetti A, M)



Sacchetto A2

Installare i servi sulle staffe di montaggio con viti M3 x 12, rondelle M3 e piastre di montaggio in carbonio.

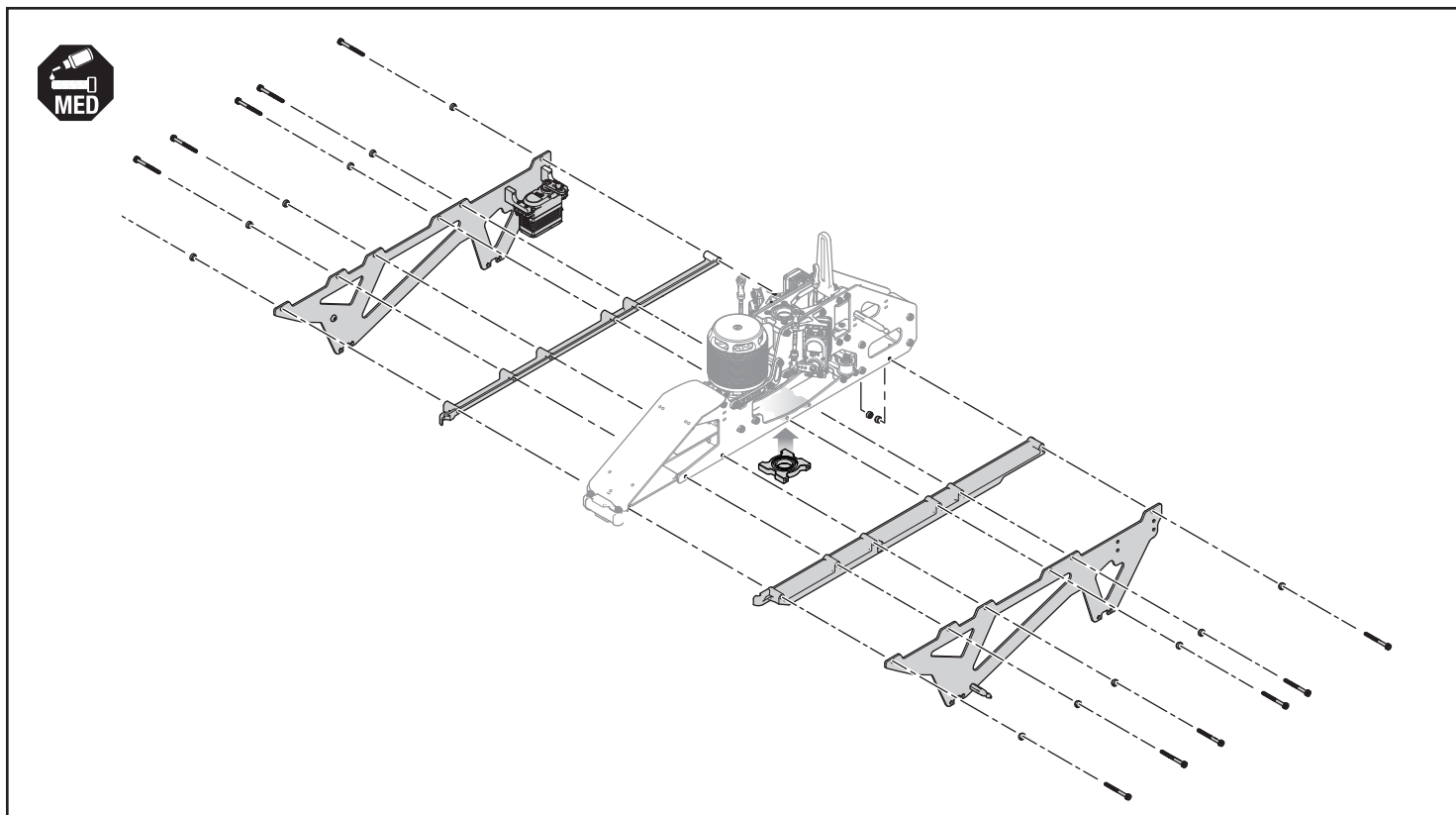


Sacchetti M2, M9

Installare il supporto del servo di coda sul telaio inferiore con viti M3 x 8 mm e i supporti anteriori della capottina sui pannelli del telaio inferiore.

Sacchetto M6

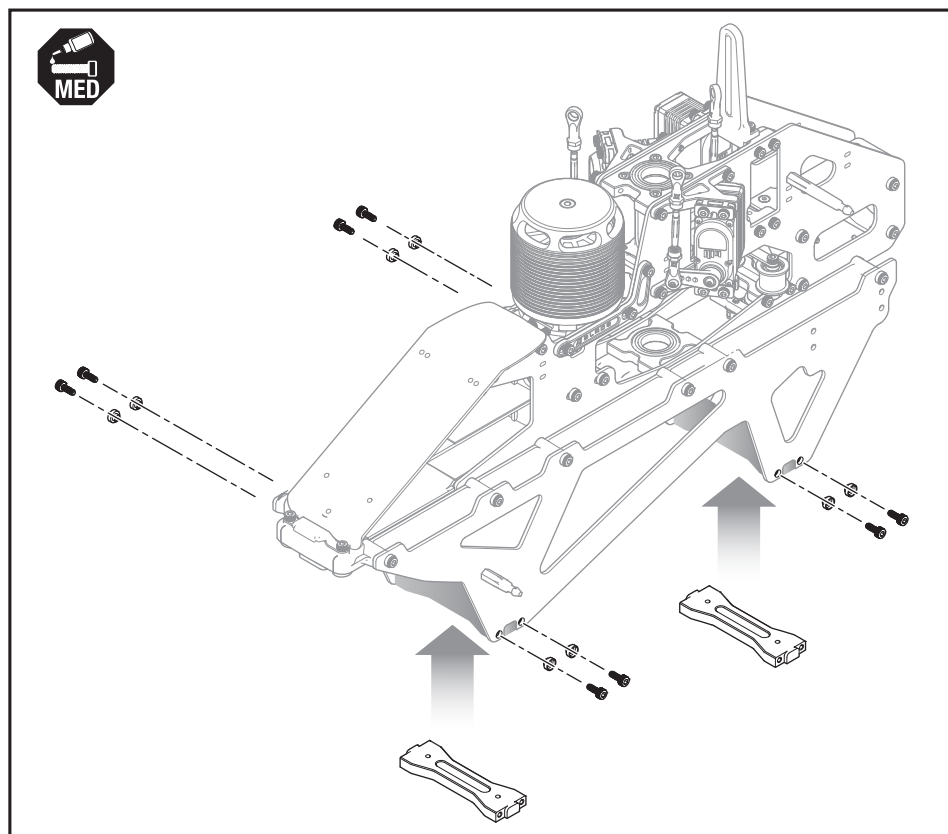
Montare i pannelli inferiori del telaio sul gruppo del telaio superiore con viti M3 x 30 mm e rondelle del telaio.



Carrello di atterraggio (Sacchetto M)

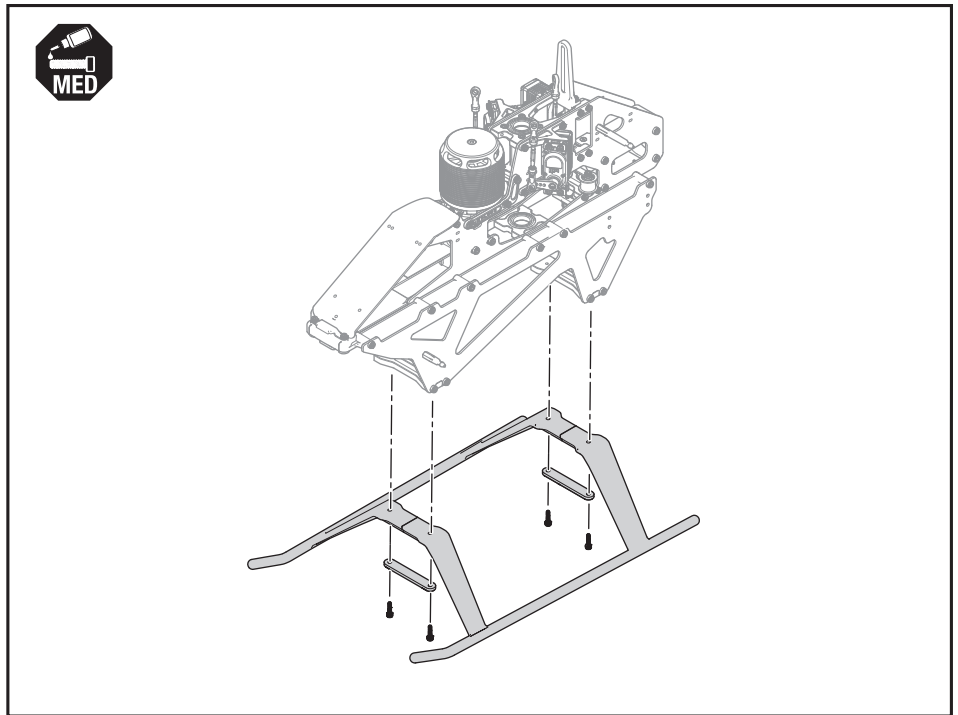
Sacchetto M9

Installare le staffe di montaggio del carrello di atterraggio con viti M3 x 8 mm e rondelle nel telaio inferiore.



Sacchetto M10

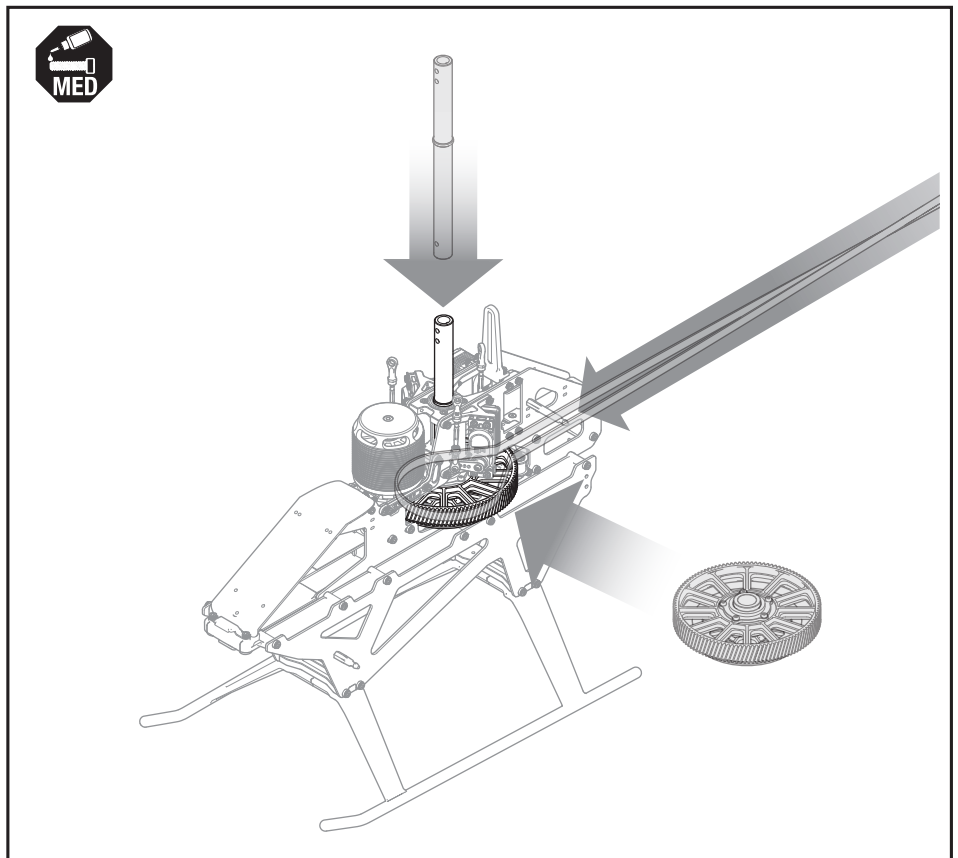
Montare il carrello di atterraggio sulle relative staffe con viti M3 x 12 mm.



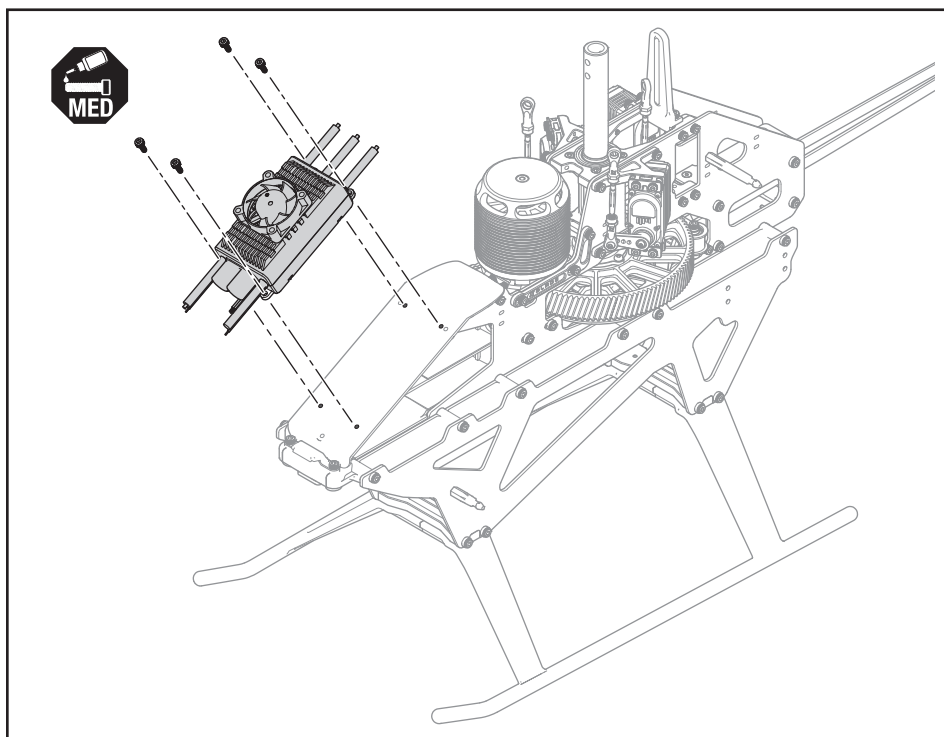
Installazione dell'ingranaggio principale (Sacchetto M)

Sacchetti H2, H4, T1

1. Inserire la cinghia attraverso i morsetti del trave di coda e tirarla fuori da un lato.
2. Posizionare l'ingranaggio principale all'interno del passante della cinghia e individuare l'ingranaggio con la cinghia attorno nel telaio principale.
3. Inserire l'albero principale attraverso il gruppo dell'ingranaggio principale e inserire il bullone principale nel gruppo.

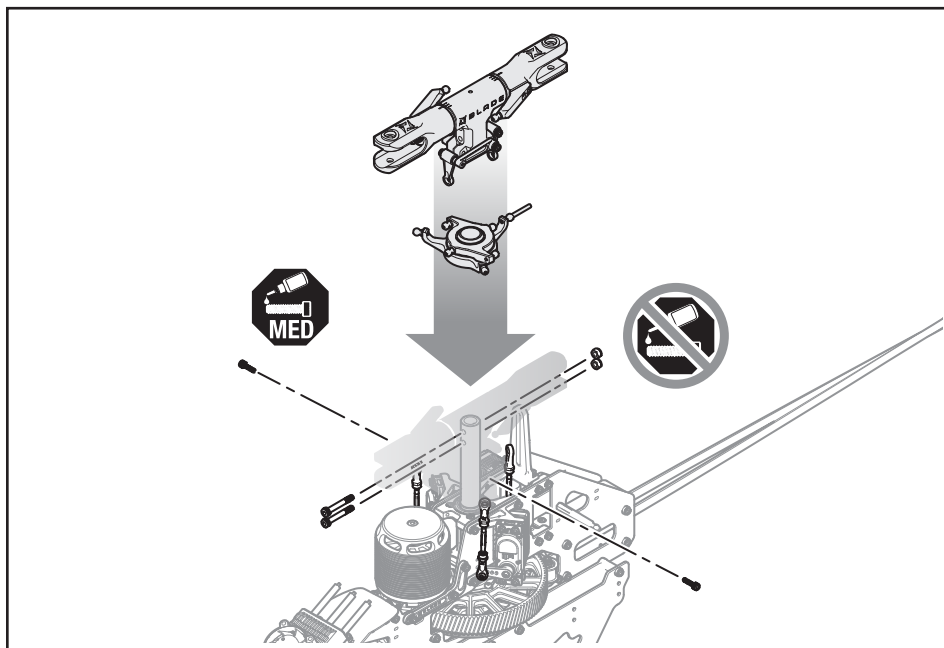


Installare il regolatore ESC



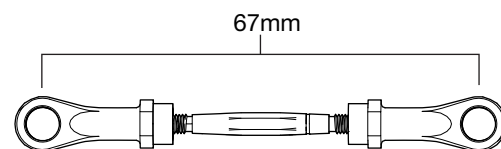
Collegare l'ESC al vassoio dell'ESC.

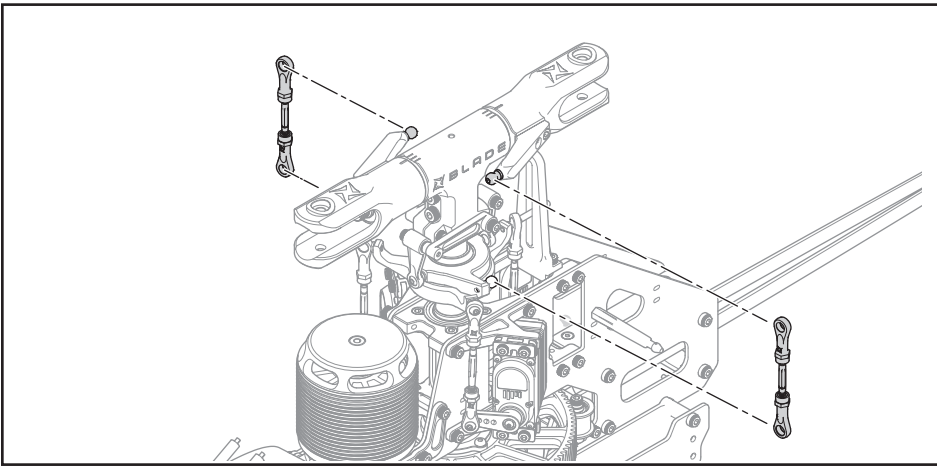
Rotore principale (Sacchetto H)



Sacchetti H1, H3

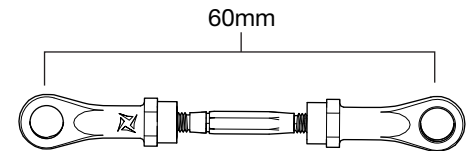
1. Fissare la testa del rotore principale all'albero principale con due bulloni M4 x 26 mm e relativi dadi, **SENZA** frenafili.
2. Serrare le viti di fissaggio del blocco testa M3 x 14 mm con il frenafili.
3. Collegare i leveraggi dai servo al piatto oscillante. Queste dovrebbero essere di 67 mm da centro a centro.



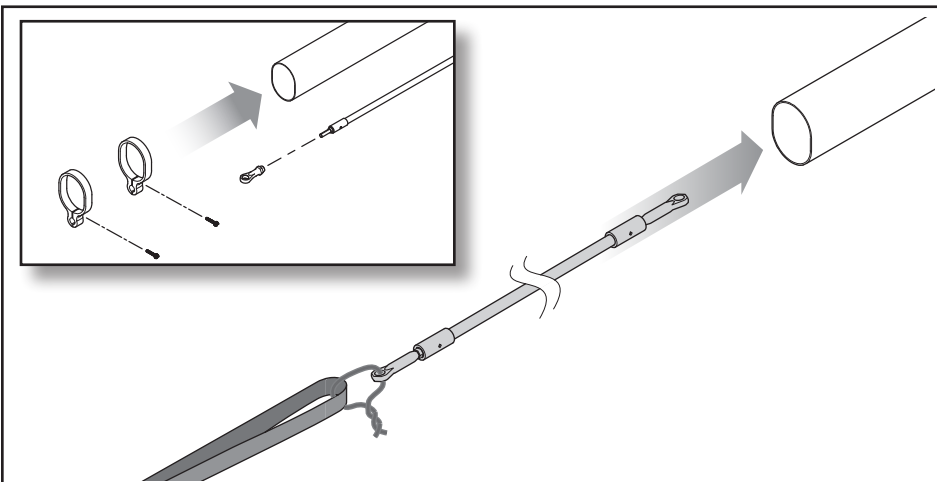


Sacchetto A1

1. Installare il piatto oscillante sui leveraggi del portapale. Questi dovrebbero essere di 60 mm da centro a centro

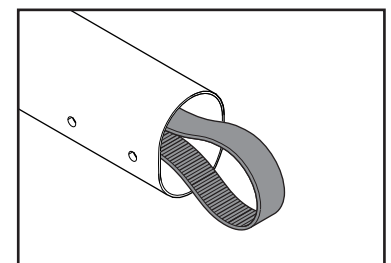
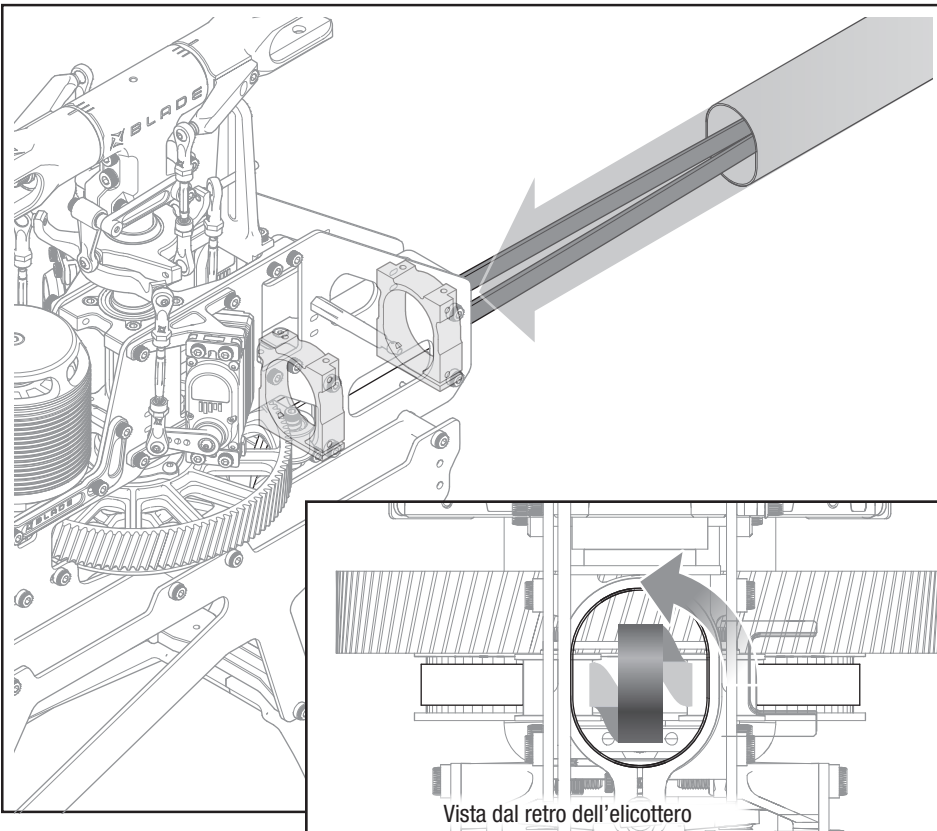


Gruppo di coda (Sacchetti B, M, T)



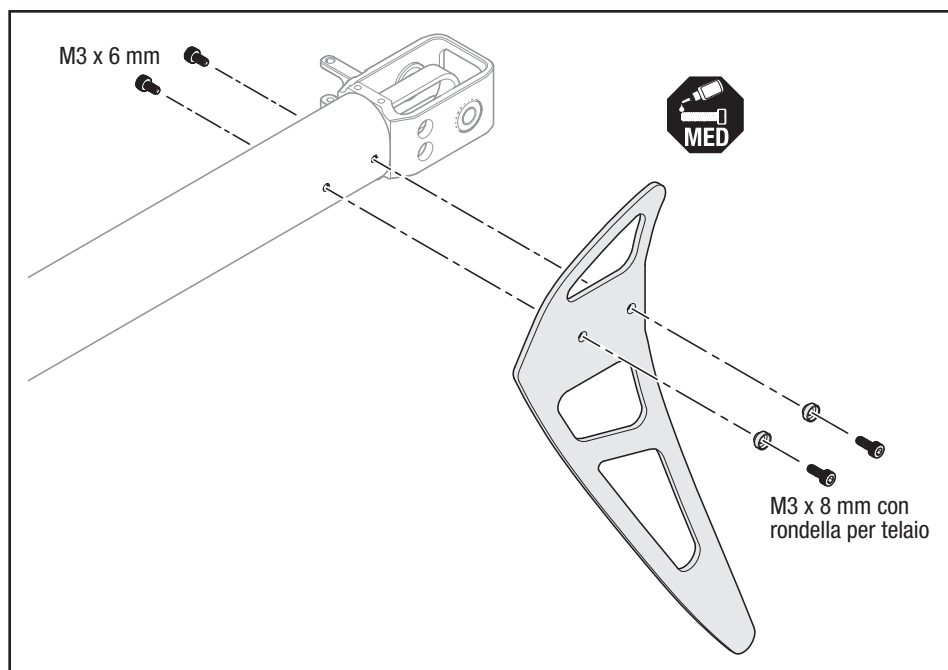
Sacchetti A3, B, B1

1. Far scorrere i supporti delle aste di spinta nel trave e fissarli in posizione con una vite M2 x 10 mm.
2. La parte anteriore del trave non presenta fori di montaggio, quella posteriore presenta quattro fori di montaggio per la cassa di coda. Utilizzare una fascetta per far passare l'asta di spinta attraverso il trave e tirare la cinghia.
3. Far scorrere il trave sui supporti.
4. Quando il trave è completamente posizionato in sede, la cinghia deve estendersi dal retro del trave come mostrato. Ruotare il cappio posteriore della cinghia di 90° in senso antiorario dalla posizione orizzontale, guardando dal retro del modello. Assicurarsi che la cinghia non sia attorcigliata all'interno del trave.



Sacchetti T2

Installare l'aletta di coda e le viti di montaggio per fissare la cassa di coda in posizione.



Sacchetto T5

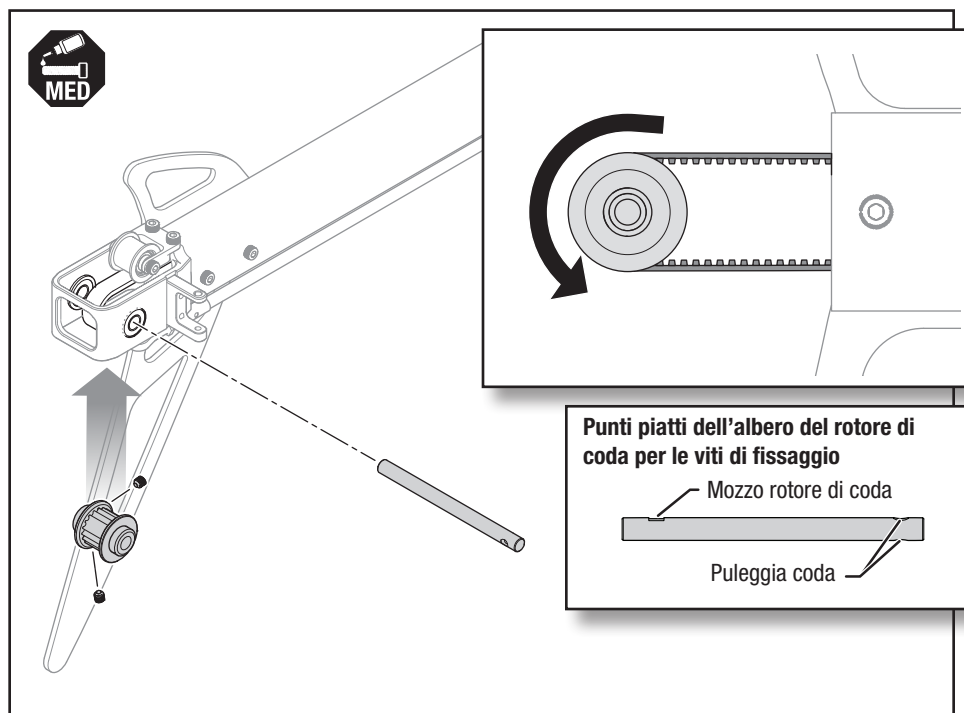
1. Inserire la puleggia di coda nell'anello creato dalla cinghia di coda dal basso.
2. Far scorrere l'albero di coda dal lato destro, attraverso la puleggia e nel cuscinetto della cassa di coda lato sinistro.

IMPORTANTE: rimuovere una delle viti di fermo dalla puleggia per visualizzare il punto piatto sull'albero. Serrare la vite di fermo opposta quando il punto piatto è centrato, quindi reinstallare la vite di fermo.

3. Serrare la vite di fermo M4 x 4 mm.

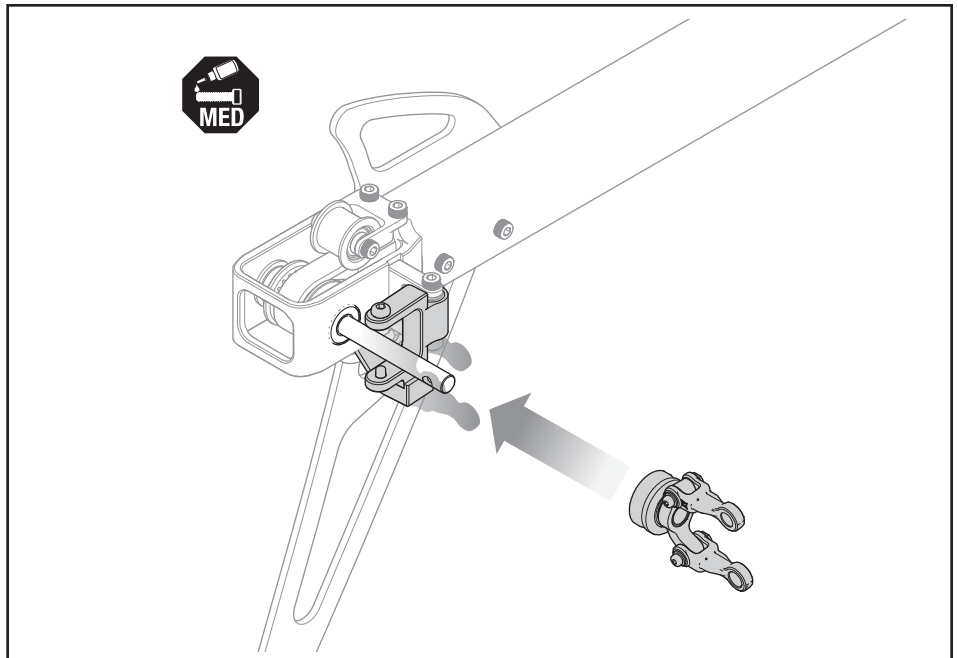
Controllare la rotazione della puleggia di coda. La puleggia di coda deve ruotare come mostrato quando il rotore principale è ruotato in senso orario, quando visto dall'alto. Se l'ingranaggio della coda non ruota come mostrato, rimuovere l'albero e la puleggia di coda, ruotare il cappio di cinghia di coda di 180° e riassembleare.

Puntare verso il basso il trave di coda e assicurarsi che la cinghia di coda non sia attorcigliata oltre 90° all'interno del trave di coda.



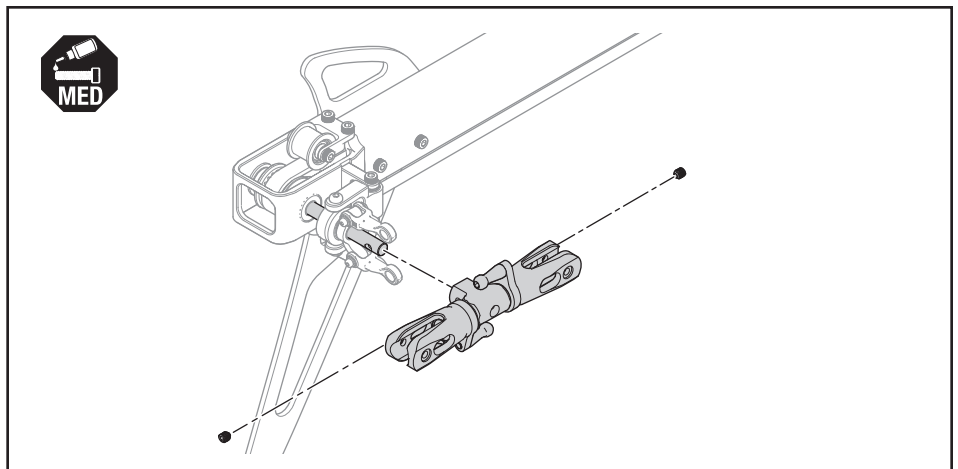
Sacchetti T3

1. Far scorrere il cursore del passo di coda sull'albero di coda e allineare la scanalatura per l'innesto con i fori filettati della leva a squadra.
2. Installare i perni filettati nella leva a squadra in modo che si aggancino al cursore del passo di coda.



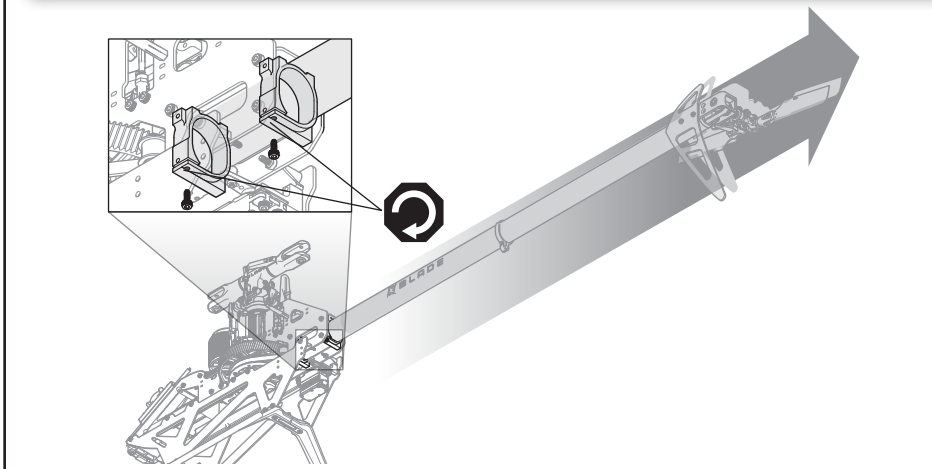
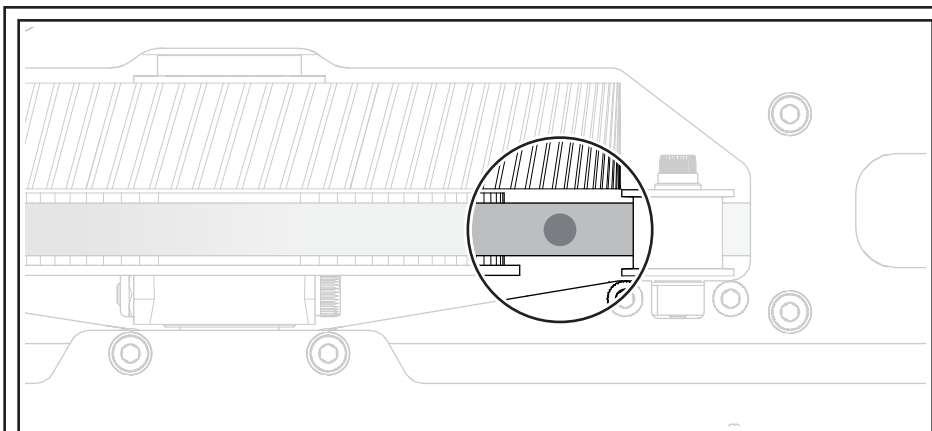
Sacchetto T4

Installare il mozzo di coda sull'albero di coda fissando le viti di fermo M4 x 4 mm con il frenafili.



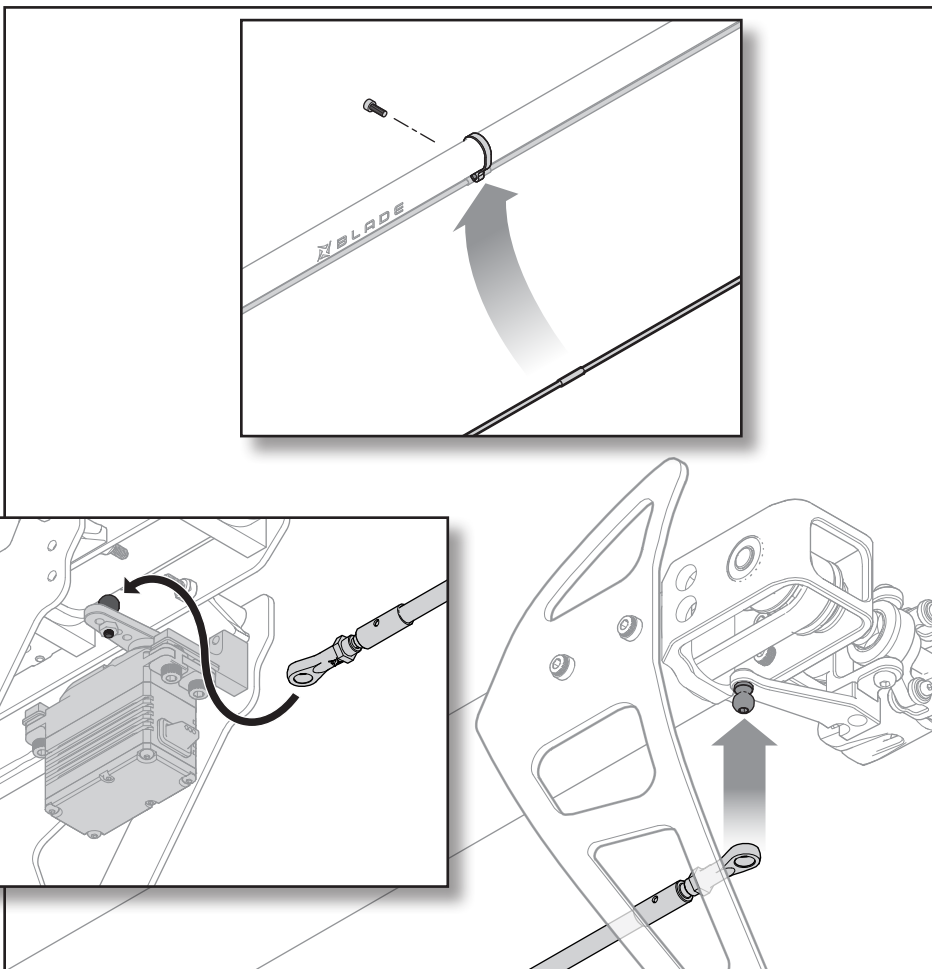
Tensione della cinghia

1. Controllare la tensione della cinghia appena dietro all'ingranaggio principale sul retro dell'apertura della piastra laterale. Spingere verso l'interno sulla cinghia dal lato con pressione moderata. La cinghia non deve flettere di oltre 4 mm.
2. Impostare la tensione della cinghia di coda allontanando il trave dal telaio principale e serrare le due viti M3 x 8 mm nei morsetti del trave.

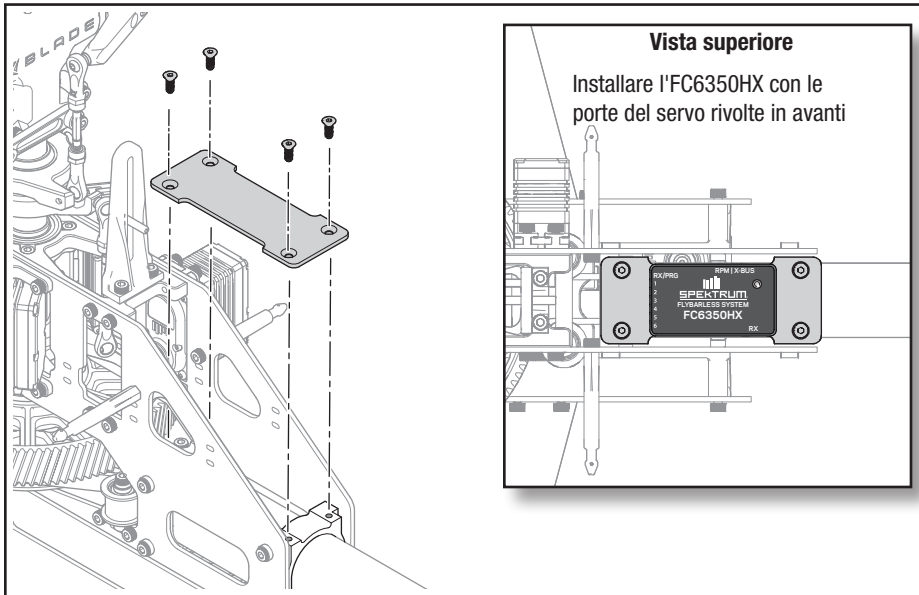


Tirantiera rotore di coda

1. Inserire il manicotto metallico dell'asta di comando di coda in una delle guide asta.
2. Fissare la guida asta con la vite da 2 mm che blocca il supporto.
3. Far scattare la giunzione dell'asta di comando anteriore della coda sul braccio del servo di coda.
4. Far scattare la giunzione dell'asta di comando posteriore sulla leva di beccheggio del rotore di coda.



Piastra di montaggio controller di volo

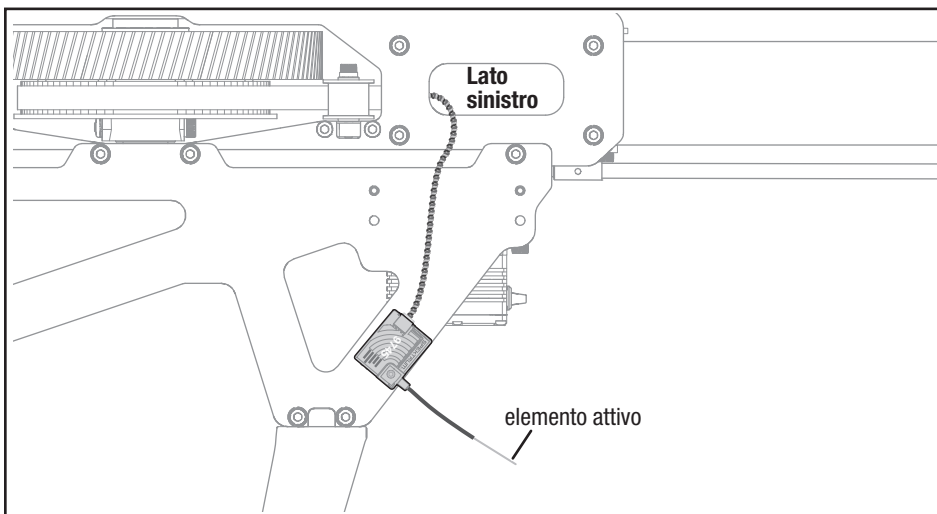


Busta M7

1. Instradare i fili di servo e manetta sull'area di montaggio del controller di volo del telaio. Piccoli fori sono forniti nelle piastre laterali del telaio per consentire il fissaggio dei fili elettrici del servo con piccole fascette di plastica. Quando si instradano i fili, prestare molta attenzione a evitare parti mobili e margini taglienti delle piastre in fibra di carbonio.
2. Fissare la piastra di montaggio del controller di volo alla parte superiore dei supporti del tubo di coda anteriore utilizzando un cacciavite esagonale da 2 mm e un composto frenafili medio per installare le quattro viti a testa svasata M3x6mm.
3. Fissare l'FC6350HX alla piastra di montaggio con le porte del servo rivolte in avanti utilizzando il nastro biadesivo fornito con il controller di volo.

IMPORTANTE: Montare il controller di volo quadrato con il telaio.

Montaggio del ricevitore principale e remoto

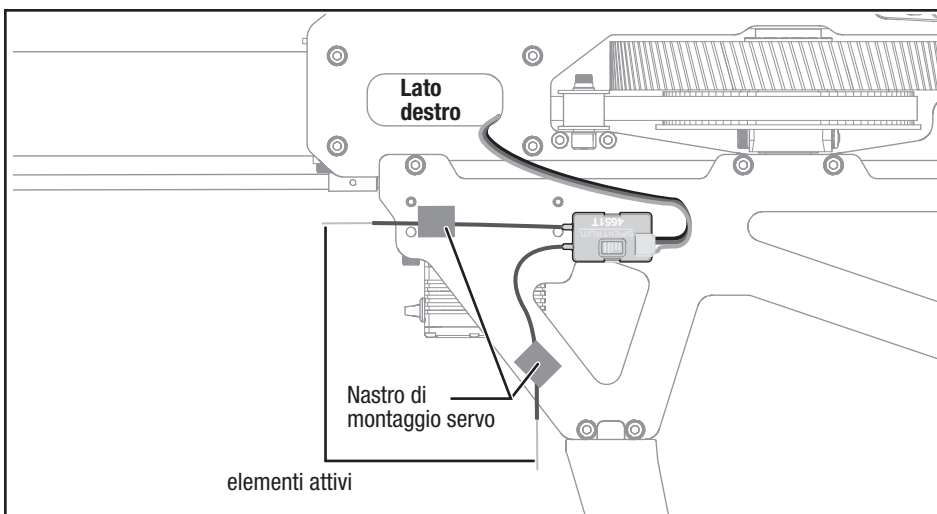


Utilizzare il nastro di montaggio biadesivo per installare il ricevitore remoto 9745 sul lato sinistro del telaio e il ricevitore principale 4651T sul lato destro del telaio, come mostrato.

Montaggio dell'antenna

I ricevitori 9745 e 4651T hanno un'antenna di tipo coassiale. Si consiglia di installare le antenne come mostrato nell'illustrazione per massimizzare la ricezione del segnale. Utilizzare il nastro di montaggio per fissare le antenne più lunghe sul 4651T in modo che gli elementi attivi all'estremità dei cavi coassiali non siano montati accanto al telaio in fibra di carbonio.

AVVISO: non tagliare, piegare o modificare l'antenna. Eventuali danni alla porzione coassiale dell'antenna ne riducono le prestazioni. Accorciare o tagliare via i 31 mm della punta riduce la portata del ricevitore.

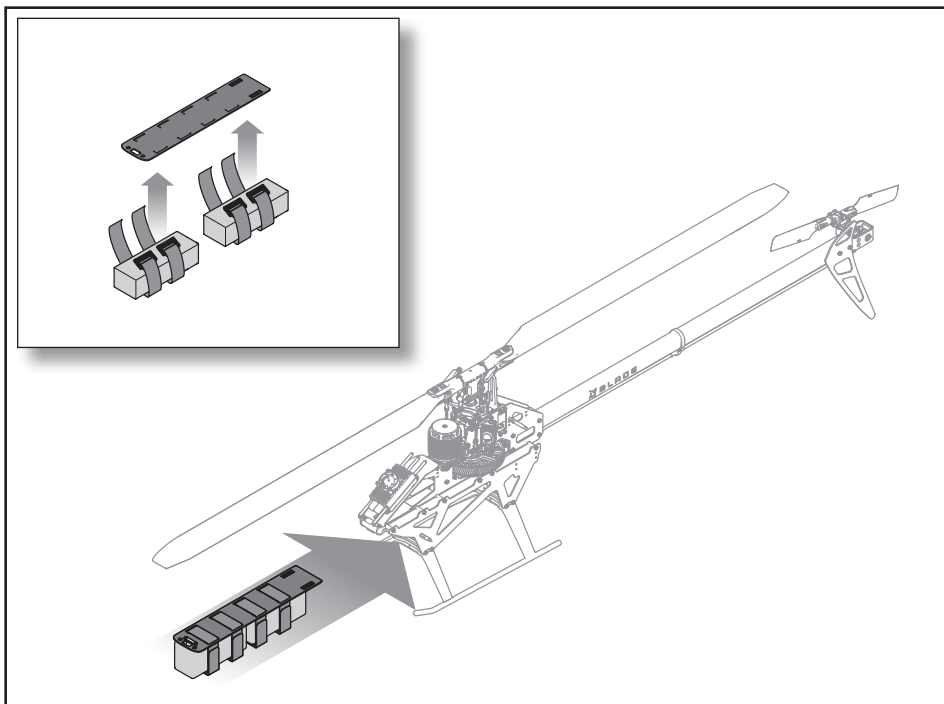


Installazione della batteria

1. Applicare il lato morbido della fascetta a strappo alla batteria di bordo.
2. Applicare il lato a uncini alla piastra della batteria sul lato opposto alla chiusura in plastica della batteria.
3. Fissare la batteria di volo alla piastra della batteria.
4. Fissare la batteria con delle fascette a strappo.
5. Far scorrere la piastra della batteria nel telaio con il fermo di plastica sulla piastra rivolto verso l'alto.
6. Tirare verso l'alto il rilascio del fermo e contemporaneamente spingere il vassoio all'indietro per agganciare il fermo.
7. Tirare verso l'alto il rilascio del fermo e contemporaneamente tirare verso il basso e in avanti il vassoio della batteria per rimuovere il vassoio.



ATTENZIONE: scollegare sempre la batteria Li-Po dal cavo di alimentazione del controllo elettronico della velocità quando non viene utilizzato, per evitare che si scarichi eccessivamente. Le batterie che si scaricano fino a superare la tensione inferiore minima consentita possono subire danni, con conseguente riduzione del rendimento e rischi potenziali di incendio durante la ricarica.



Mantenimento gas

Si consiglia di attivare e usare la funzione di ritenzione della manetta (TH HOLD) nella trasmittente. La ritenzione della manetta interrompe solo l'alimentazione al motore sull'elicottero elettrico. Vengono invece mantenuti beccheggio e controllo della direzione.



AVVERTENZA: Attivare sempre il taglio gas prima di avvicinarsi all'elicottero.

Le pale ruoteranno se TH HOLD è spento. Per sicurezza, attivare TH HOLD ogni volta che si deve toccare l'elicottero o controllare le indicazioni di controllo. Inoltre, attivare TH HOLD per interrompere l'alimentazione al motore se l'elicottero è fuori controllo, in caso di schianto, o in entrambi i casi.

Configurazione per controller di volo FC6350HX

Impostazione controller di volo



AVVERTENZA: rimuovere sempre il pignone o scollegare il motore principale dall'ESC per scollegare il sistema di propulsione durante la configurazione iniziale. Le pale del rotore principale possono mettersi in moto in risposta alle modifiche di configurazione o i comandi inviati dalla trasmittente. L'inosservanza di tale indicazione può causare lesioni personali serie e danni alla proprietà.

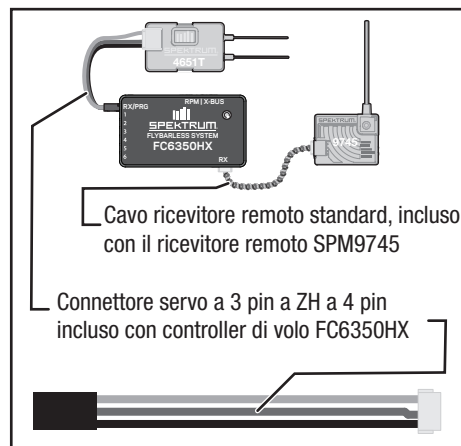


AVVERTENZA: Le seguenti informazioni di configurazione sono per il controller di volo Spektrum FC6350HX con servo Spektrum H6350 e H6360 e regolatore Avian ESC 120HV o 200HV dalle combinazioni BLH13075C e BLH13075HPC. Se non si utilizza questa combinazione di componenti, assicurarsi di fare riferimento ai manuali del prodotto per informazioni sulla configurazione corretta. La mancata corretta configurazione del sistema di controllo di volo può portare a un elicottero incontrollabile.

Consigliamo il controller di volo FC6350HX per Fusion 700. L'FC6350HX può essere programmato direttamente tramite la trasmittente o con un PC. Si consiglia di eseguire l'aggiornamento al firmware più recente per iniziare, utilizzare il cavo di programmazione dell'interfaccia USB SPMA3065 con il PC per registrare e aggiornare il controller di volo. Lo strumento di programmazione per PC può essere scaricato dalla pagina del prodotto SPMFC6350HX, fare clic sulla scheda **Manuali e supporto**. Selezionare **Programmatore per PC FC6350HX**. **Download e guida rapida** che include sia un link per scaricare il software che le istruzioni per il suo utilizzo. Questo manuale copre l'impostazione utilizzando la trasmittente per configurare il controllore di volo tramite Forward Programming.

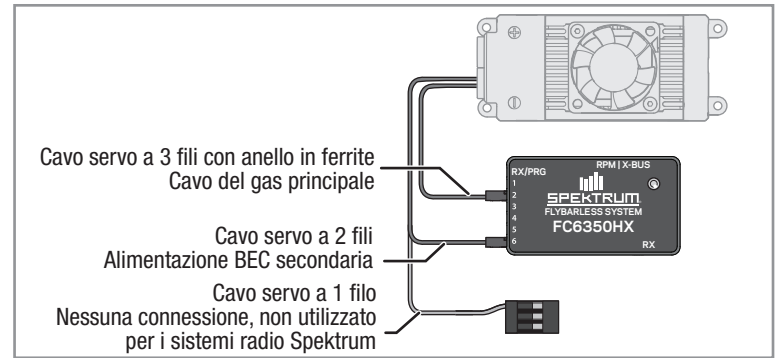
I valori forniti per AFR, Guadagno (PID), Expo, Velocità di rotazione, ecc. sono un punto di partenza. Regolare in base alle proprie preferenze.

1. Collegare il ricevitore di telemetria principale (SPM4651T) alla porta RX/PRG e il ricevitore remoto (SPM9745) alla porta RX come mostrato. È necessario poter accedere alla porta RX/PRG in un secondo momento per associare il sistema alla propria radio, quindi assicurarsi di lasciare il cablaggio abbastanza flessibile per poter accedere a quel connettore.



2. Collegare l'ESC al controller di volo. Per l'Avian 130A ESC, il connettore della manetta va nella porta numero 2 e il cavo del servo a 2 fili va nella porta numero 6 dell'FC6350HX come mostrato.

IMPORTANTE: Se si utilizza un ESC senza tecnologia Spektrum Smart, fare riferimento al manuale FC6350HX per le porte ESC e servo corrette.



3. Nella tua trasmittente, crea una nuova configurazione dell'elicottero e assegna un nome al file del modello.

IMPOSTAZIONE DEL SISTEMA	
Tipo di modello	HELI
Swash Type (Tipo piatto)	Normale
Configurazione modalità F	
Interruttore 1	Interruttore B
Interruttore 2	Inibire
Interruttore Hold	Interruttore H
	0 1
Assegnazione canali	
Configurazione ingresso canale	
1 Manetta	
2 Alettone	
3 Equilibratore	
4 Timone	
5 Carrello	
6 Collettivo	
7 AUX 2	
Frame Rate	
	11 ms
	DSMX

ELENCO FUNZIONI

Impostazione servo

Can	Corsa	Reverse (Inversione)	Can	Corsa	Reverse (Inversione)
GAS	100/100	Normale	PIT	100/100	Normale
AIL	100/100	Normale	AX2	100/100	Normale
EQUIL	100/100	Normale	AX3	100/100	Normale
TIM	100/100	Normale	AX4	100/100	Normale
GER	100/100	Normale			

D/R & Expo

Can	Sw (F) Pos	D/R	Expo
ALET	0	100/100	+25
	1	100/100	+25
	2	75/75	+25
EQUIL	0	100/100	+25
	1	100/100	+25
	2	75/75	+25
TIM	0	100/100	+25
	1	100/100	+25
	2	75/75	+25

Curva gas

Sw (B) Pos	Pt 1	Pt 2	Pt 3	Pt 4	Pt 5
Configurazione dell'ESC*	0	50	50	50	50
Normale	0	60	60	60	60
1	70	70	70	70	70
2	80	80	80	80	80

*Utilizzare questa curva del gas per l'impostazione sull'Avian 130A ESC, quindi passare alla normale curva del gas per il volo.

Curva del passo

Sw (B) Pos	Pt 1	Pt 2	Pt 3	Pt 4	Pt 5
Normale	30	40	50	75	100
1	0	25	50	75	100
2	0	25	50	75	100
HOLD	25	37	50	75	100

Timer

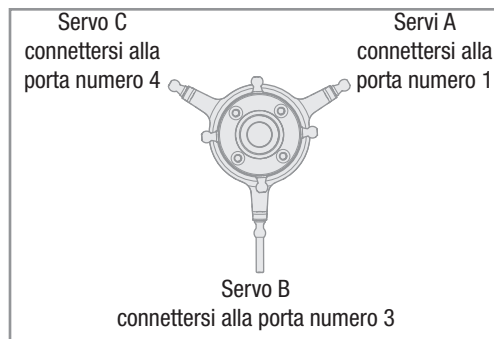
Modalità	Conto alla rovescia

Giroscopio

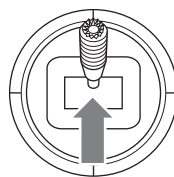
Channel (Canale): Carrello		Switch (Interruttore): Modalità Volo		B l o c c o gas
Mo- dalità Volo	Normale	Idle Up 1	Idle Up 2	
	87%	87%	87%	87%

4. Collega la trasmittente al tuo sistema di controllo di volo.
- Rimuovere il connettore del ricevitore SPM4651T dalla porta RX/PRG.
 - Inserire il connettore di binding nella porta RX/PRG.
 - Collegare una batteria all'ESC, il LED sul ricevitore remoto 9745 inizierà a lampeggiare indicando che il ricevitore è in modalità di collegamento.
 - Lasciare accesi la batteria e il ricevitore remoto, rimuovere il la spina di binding.
 - Tenere premuto il pulsante di collegamento sul ricevitore principale 4651T e inserire il connettore nella porta RX/PRG.
Il LED inizierà a lampeggiare indicando che il ricevitore è in modalità di collegamento, rilasciare il pulsante di collegamento una volta che il LED inizia a lampeggiare.
 - Con il gas a zero, metti la trasmittente in modalità di collegamento, i LED sui ricevitori rimarranno accesi quando la connessione è riuscita.
5. Assicurarsi che il blocco del gas sia abilitato. Nel menu della trasmittente, selezionare **Forward Programming**. La trasmittente si collega al controller di volo e viene visualizzato un menu.
6. Scorrere fino al menu **Setup (Imposta)→Swashplate (Piatto ciclico)→Output Setup (Imposta uscite)**.
7. Impostare il **Frame Rate** su 333Hz.

8. Selezionare il menu **Type** (Tipo). Selezionare l'opzione del piatto ciclico a 3 servi 120° che mostra la connessione del servo B nella parte posteriore del piatto ciclico.
9. Collegare i servi come mostrato e verificare che corrisponda a quanto mostrato sulla trasmettente. I servi risponderanno agli stick di controllo e dovrebbero essere centrati quando lo stick del gas è centrato.
- IMPORTANTE:** È necessario centrare i bracci del servo sui servi durante l'installazione, come descritto in questo manuale. Se un braccio del servo non è centrato quando lo stick del gas è centrato, scollegare la batteria dall'ESC, rimuovere il servo e ricentrare il braccio del servo sul servo prima di procedere.
- Selezionare **Back** (Indietro) e andare al menu **Direction** (Direzione).

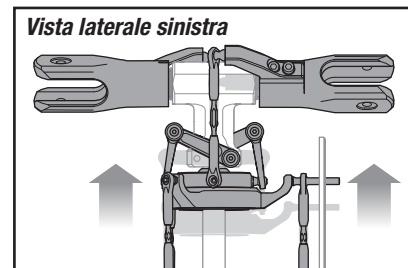


10. Impostare l'inversione del servo nel menu forward programming in modo che il canale di uscita 1 sia impostato su **Reverse**. Impostare i canali di uscita 2 e 3 su **Normal**. I servi del piatto ciclico dovrebbero spostare il piatto ciclico verso l'alto con un movimento positivo del passo collettivo.



IMPORTANTE: L'inversione del servo deve essere eseguita solo all'interno del menu Forward Programming, non modificare l'inversione del servo nel menu servo della trasmettente.

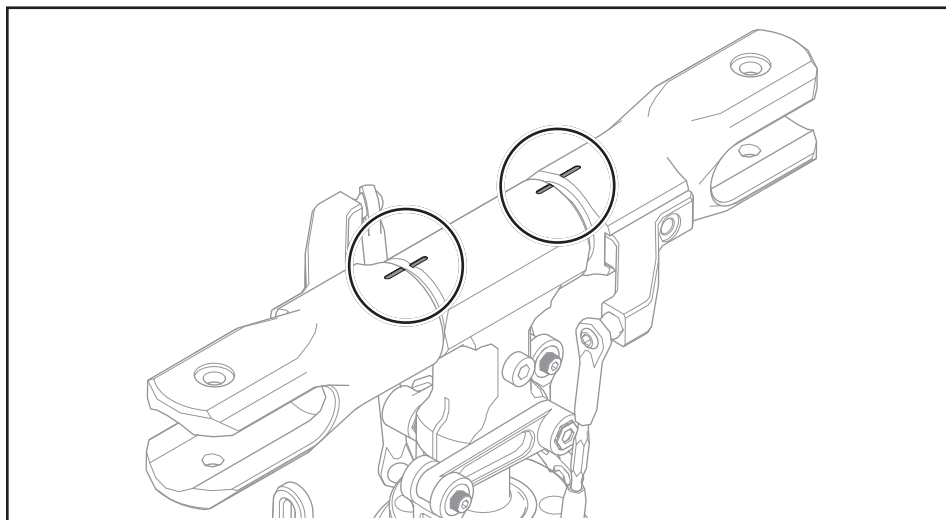
Selezionare **Back** per tornare al menu precedente.



11. Selezionare il menu **Sub Trim**. I servo del piatto ciclico si spostano in posizione centrale. Utilizzare le regolazioni del sub trim per assicurarsi che i servo siano in piano.

Prima di uscire dal menu, assicurarsi che le pale del rotore principale siano a 0° collettivo e che il piatto ciclico sia in piano lungo gli assi di rollio e beccheggio. Quando le tacche sopra le impugnature delle pale e il mozzo del rotore sono allineate, le pale sono ad un passo di 0° collettivo, come mostrato nell'immagine.

Selezionare **Indietro** due volte per uscire dal menu **Swashplate** → **Output Setup**.

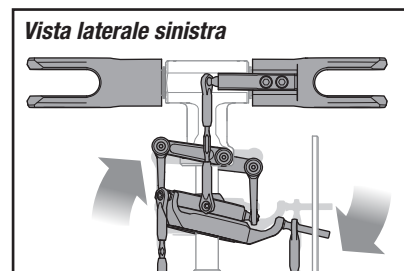
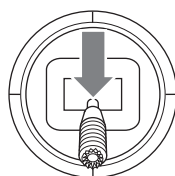
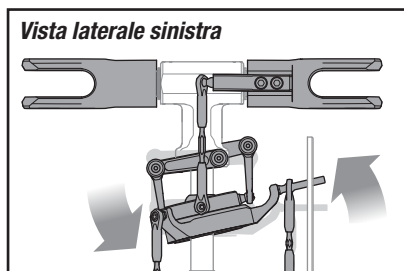
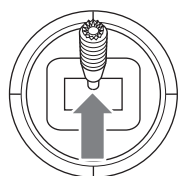


12. Selezionare il menu **AFR**. Impostare il Roll a +75 e il Pitch a +75. Verificare che rollio e passo ciclico si muovano nella direzione corretta muovendo lo stick del ciclico.

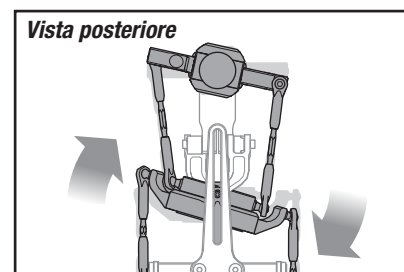
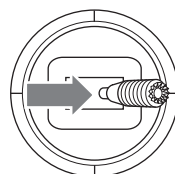
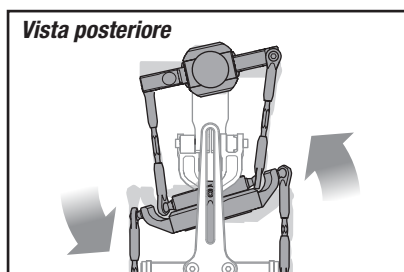
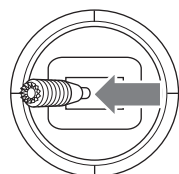
Se non si riesce a ottenere un controllo corretto, rivedere il tipo di piatto oscillante scelto e le porte dei servo al punto 8 e 9.

Una volta che le direzioni sono corrette, centrare lo stick del collettivo sulla trasmettente.

Equilibratore, avanti e indietro ciclico



Alettone, ciclico sinistro e destro



13. I valori AFR forniti nel passaggio precedente dovrebbero essere un buon punto di partenza, ma raccomandiamo di verificare con un misuratore di beccheggio digitale sul tuo elicottero.

Posizionare un indicatore del passo su una pala del rotore principale, assicurarsi che lo stick del gas sia esattamente centrato e che le pale siano a 0°. Lo stick del gas deve rimanere centrato quando si impostano i valori AFR.

- Ruotare le pale principali in modo che siano perpendicolari al telaio, applica il ciclico completo a destra e regolare il valore AFR per il rollio fino a quando l'indicatore del beccheggio non indica 12,5°.
- Ruotare le pale principali in modo che siano parallele al telaio. Applicare il ciclico tutto indietro e regolare l'AFR in modo che il misuratore del passo segni 12,5°.

14. Regolare **Collettive AFR** (AFR collettivo) per impostare l'intervallo di passo collettivo. Si consiglia di iniziare con 45 e regolare l'intervallo del passo in base alle proprie esigenze.

Puoi impostarlo a partire da +/- 10° per il volo sportivo o fino a +/- 14° per prestazioni aggressive. Consigliamo +/- 12° come punto di partenza. Il tuo livello di abilità come pilota 3D determinerà quanto passo è accettabile. Sono necessarie adeguate capacità di gestione collettiva per utilizzare più di +/- 12 gradi..

Se non è possibile ottenere valori positivi e negativi uguali, utilizzare il valore differenziale per regolare i punti finali. Il valore differenziale non cambia la posizione centrale, sposta solo i punti finali.

Rimuovere il misuratore del passo.

Selezionare **Back** (Indietro) due volte per ritornare al menu **Setup**. L'impostazione del piatto ciclico è completa.

15. Navigare sul menu di impostazione **TailrotorOutput**→.

16. Impostare il **Frame Rate** su 560Hz.

17. Collegare il servo del rotore di coda alla porta numero 5 sull'FC6350HX.

18. Navigare verso il menu **Direzione**. Impostare la direzione per invertire. Muovere lo stick del rotore di coda sulla trasmettente verso destra. Osservando da dietro, il cursore del passo della coda dovrebbe spostarsi verso sinistra. In caso contrario, invertire la direzione del canale sullo FC6350HX.

Selezionare **Back** per tornare al menu precedente.

19. Selezionare **Subtrim** per centrare il servo del rotore di coda.

Selezionare **Back** per tornare al menu precedente.

20. Selezionare il menu **Travel** (Corsa).

- Selezionare la corsa **Left** (sinistra). Tenere lo stick del rotore di coda della trasmettente tutto a sinistra e regolare l'escursione per ottenere una corsa piena e senza che si verifichi il binding.
- Selezionare la corsa **Right** (destra). Tenere lo stick del rotore di coda della trasmettente tutto a destra e regolare l'escursione per ottenere una corsa piena e senza che si verifichi il binding.

Premere **Back** due volte per ritornare al menu **Setup**. L'impostazione del rotore di coda è completo.

21. Selezionare il **menu principale**→**Swashplate** (Piatto oscillante)→**Roll** (Rollio) e impostare P a 45, I a 70 e D a 5.

22. Selezionare il **menu principale**→**Swashplate** (Piatto oscillante)→**Pitch** (Passo) e impostare P a 65, I a 85 e D a 20.

23. Selezionare il **menu principale**→**Swashplate** (Piatto oscillante)→**Agility** (Agilità) e impostare su 80.

24. Selezionare il **menu principale**→**Tail Rotor** (Rotore di coda) e impostare Gradi°/al secondo a 515, avvio e arresto a 20, P a 85, I a 150 e D a 10

25. Uscire da **Forward Programming**. Si consiglia di testare il funzionamento failsafe prima di procedere. Rimuovere il pignone e quindi avviare il motore. Spegnerne la RF sul trasmettitore, il motore dovrebbe spegnersi. In caso contrario, ricollegare il sistema con il gas disattivato e ripetere il test. Reinstallare il pignone.

26. Una volta completato il test failsafe del gas, entrare nella modalità **Forward Programming** e selezionare il menu **Setup**→**Throttle**→**Failsafe**.

27. Abbassare lo stick del gas in posizione di arresto completo e selezionare **Capture** (Cattura) per registrare la posizione di failsafe del gas.

Selezionare **Back** per tornare al menu di **Setup**→**Throttle** menu.

28. Selezionare **Throttle**→**Hover** (Volo stazionario) Questo valore indica il livello del gas per il volo stazionario in modalità normale, perlopiù durante decollo e atterraggio. Il controller di volo applica speciali algoritmi anti rollio in corrispondenza o sotto l'impostazione del gas per facilitare decollo e atterraggio. Le curve del gas Stunt 1 e Stunt 2 devono trovarsi sopra l'impostazione del gas per il volo stazionario per garantire che l'attenuazione del rollio in volo sia disabilitata. Durante la configurazione iniziale, è possibile impostare **Throttle**→**Hover** su un valore alto del 65% con un offset normale dello 0%. Una volta determinata l'impostazione del gas per il volo stazionario in modalità normale, impostare il valore **Hover Throttle** (Gas per volo stazionario).

Selezionare **Back** per tornare al menu **Setup**.

29. Selezionare il menu **Gyro Settings**→**Orientation** (impostazioni giroscopi), e impostare l'orientamento di montaggio in modo che corrisponda all'orientamento di montaggio dello FC6350HX sull'elicottero. Una volta completato, muovere fisicamente l'elicottero su ciascun asse per assicurarsi che i giroscopi stiano compensando nella direzione corretta.

Se si aggiorna l'FC6350HX al firmware più recente (versione 5.5 o più recente), il sistema chiederà di eseguire la calibrazione del sensore dopo aver impostato l'orientamento di montaggio del sensore. Livellare il lato dello FC6350HX rivolto verso l'alto e selezionare **Apply** (Applica) per completare la fase di calibrazione del sensore. Con il firmware in versione 5.4 o precedente, la fase di calibrazione dopo la modifica dell'orientamento del sensore non è necessaria.

Selezionare **Back** (Indietro) due volte per ritornare al menu **Setup**.

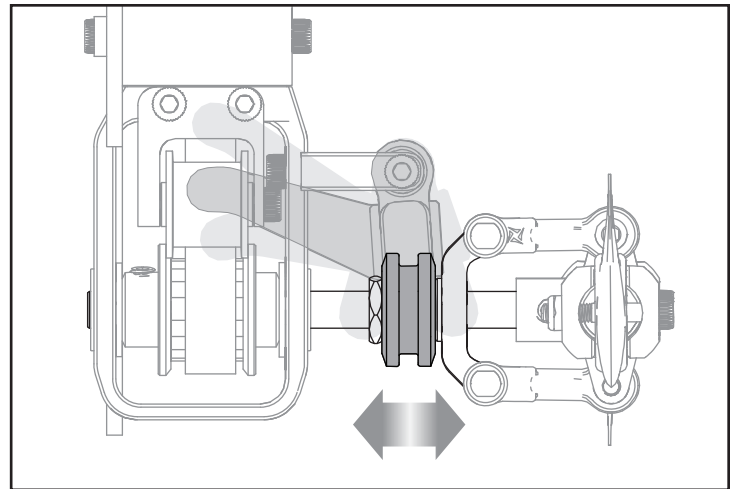
30. Selezionare il canale **FM** e selezionare **Inhibit** (Inibire). Dopo i primi voli di prova, se si desidera utilizzare i guadagni individuali per le singole modalità di volo, impostare il canale FM all'interno del menu **Setup**.

31. Il canale **Gain** (Guadagno) è impostato di default sul canale del carrello. Questo è il canale del guadagno del giroscopio della trasmettente per il rotore di coda. Regola il valore di guadagno della coda per ciascuna modalità di volo durante i test di volo per massimizzare le prestazioni di tenuta della coda senza introdurre scodinzoli.

32. Premere **Back** per uscire dal menu **Forward Programming** e salvare i parametri.

La configurazione del controllore di volo FC6350HX è completa.

33. La configurazione SAFE opzionale richiede che l'FC6350HX sia sintonizzato per il volo normale prima di poter impostare SAFE, fare riferimento al manuale FC6350HX per maggiori dettagli.



Test di controllo

ATTENZIONE: È necessario completare le prove su Timone e i test ciclici prima di tentare il volo. Il mancato accertamento che le direzioni dei sensori non siano invertite può causare la caduta dell'elicottero, comportando danni materiali e lesioni personali.

Timone

1. Accendere la trasmittente.
2. Accendere TH HOLD e impostare la modalità di volo su NORMAL
3. Collegare la batteria dell'elicottero all'ESC e consentire al controller di volo di avviarsi completamente.

4. Test canale Timone:

Spostare lo stick del timone a destra. Il cursore di beccheggio della coda deve spostarsi verso il tubo di coda.

Spostare lo stick del timone a sinistra. Il cursore di beccheggio della coda deve allontanarsi dal tubo di coda.

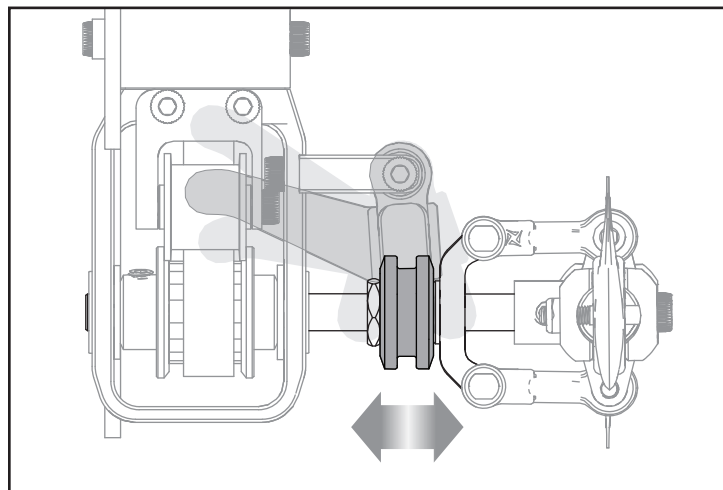
Se il dispositivo di scorrimento non si sposta nella direzione desiderata, rivedere il passaggio 17 nella sezione **Configurazione per controller di volo FC6350HX** di questo manuale.

5. Test sensori controller di volo:

Rilasciare il controllo del timone. Ruotare manualmente l'elicottero in senso antiorario (vista dall'alto). Il cursore di beccheggio della coda deve spostarsi verso il tubo di coda.

Ruotare manualmente la punta dell'elicottero in senso orario. Il cursore di beccheggio della coda deve allontanarsi dal tubo di coda.

Se il dispositivo di scorrimento non reagisce nella direzione corretta, rivedere il passaggio 24 nella sezione **Configurazione per controller di volo FC6350HX** di questo manuale.



Test sensori ciclici

Dal retro dell'elicottero:

1. Inclinare l'elicottero in avanti. Il piatto ciclico deve inclinarsi all'indietro.
2. Inclinare l'elicottero all'indietro. Il piatto ciclico deve inclinarsi in avanti.
3. Ruotare l'elicottero verso sinistra. Il piatto ciclico deve ruotare verso destra.
4. Ruotare l'elicottero verso destra. Il piatto ciclico deve ruotare verso sinistra.

5. Se il piatto oscillante non si muove nella direzione corretta, rivedere il passaggio 24 nella sezione **Configurazione per controller di volo FC6350HX** di questo manuale.

Verifica della direzione del motore

Posizione l'elicottero all'aperto su una superficie piana e pulita (calcestruzzo o asfalto), priva di ostacoli. Rimanere sempre a distanza dalle parti rotanti.

1. Accendere la trasmittente. Accertarsi che la funzione TH HOLD sia attivata e che l'interruttore della modalità di volo sia impostato su NORMAL.

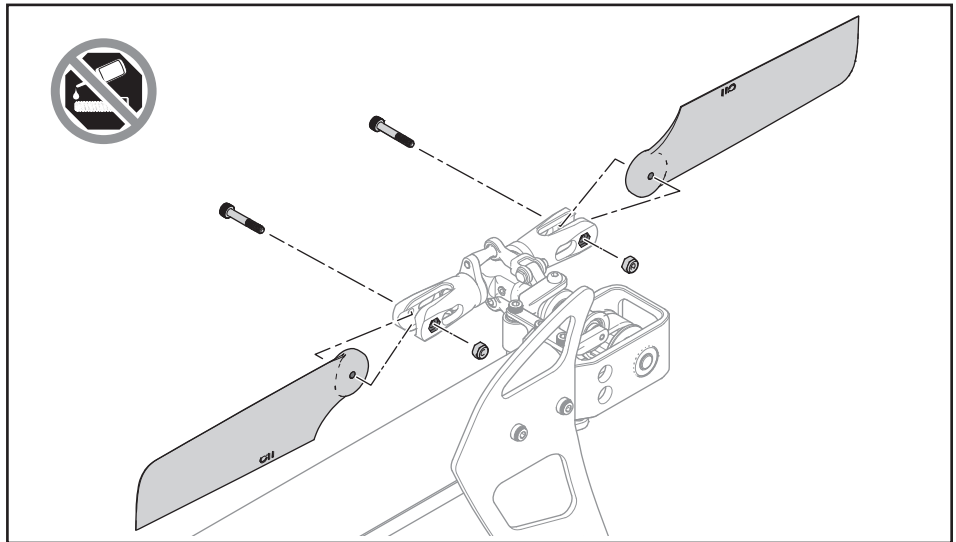
ATTENZIONE: Il motore e i rotori ruoteranno quando la manetta è aumentata e la funzione TH HOLD è spenta.

2. Abbassare completamente la manetta.
3. Collegare la batteria Li-Po all'ESC.
4. Spegnerne TH HOLD. Aumentare leggermente la manetta fino a quando la trasmissione inizia a ruotare. Il rotore principale deve ruotare in senso orario guardando l'elicottero dall'alto. Il rotore di coda deve ruotare in senso antiorario guardando l'elicottero dal lato destro.

5. Se la trasmissione non gira con il motore o il rotore principale gira in senso antiorario, girare TH HOLD ON e invertire il motore. L'Avian ESC può invertire la direzione del motore dalla programmazione basata sulla trasmittente o dalla scatola di programmazione Avian (SPMXCA200). Oppure, il cablaggio tra l'ESC e il motore può essere modificato. Per cambiare i fili del motore, scollegare la batteria dall'elicottero e invertire le due connessioni dei fili del motore al regolatore (ESC) e ripetere il test di controllo del motore.

Installazione delle pale del rotore di coda

Installare le pale di coda con l'orientamento indicato, utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm, bulloni e controdadi M3x12 mm. **Non applicare un frenafili su bullone e dado.**



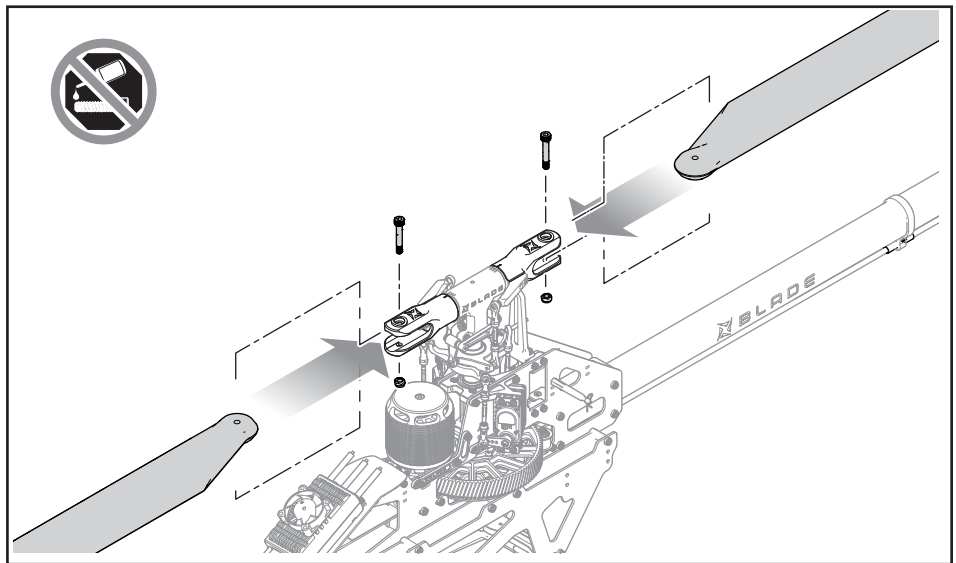
Installazione delle pale del rotore principale

Installare le pale del rotore principale nell'orientamento mostrato utilizzando un cacciavite esagonale da 3 mm per installare i bulloni e i controdadi M4x30 mm.

Non applicare un frenafili su bullone e dado.

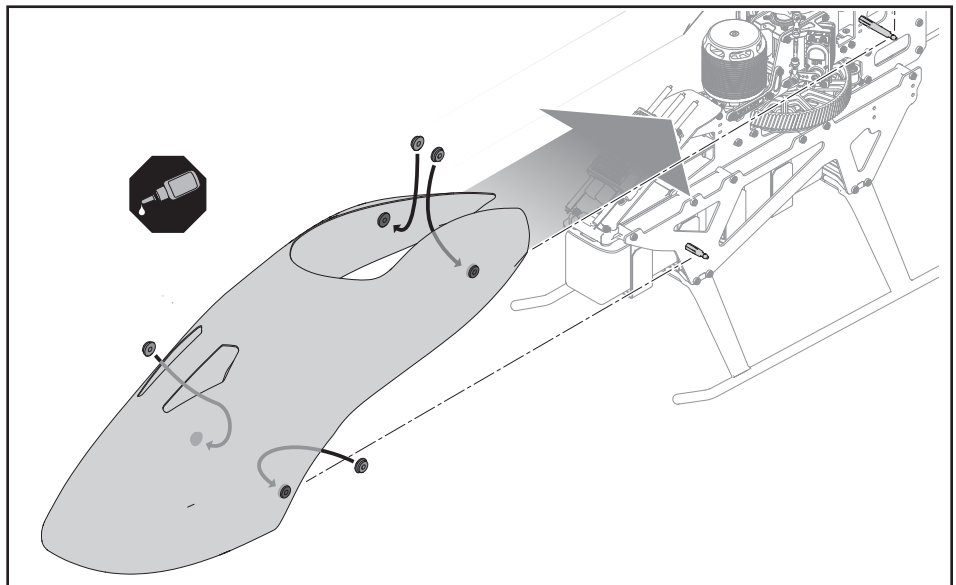
Non serrare eccessivamente.

- Le pale del rotore devono essere a tenuta sufficiente per mantenere la posizione se si tiene l'elicottero di lato e rimangono in posizione anche se l'elicottero viene scosso bruscamente. La tensione esatta non è importante quanto lo è assicurare che entrambe le pale abbiano la stessa tensione.



Installazione della capottina

1. Installare le quattro guarnizioni della capottina nella stessa dall'interno. Fissare gli anelli di tenuta con CA spesso.
2. Installare la capottina facendo scorrere le apposite guarnizioni su pioli corrispondenti come mostrato

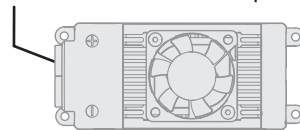


Impostazioni per Avian ESC

Per il Fusion 700, noi consigliamo gli ESC Avian 120HV o 200A. L'Avian può essere programmato direttamente tramite la trasmittente o tramite una scatola di programmazione (SPMXCA200).

- Utilizzare la scatola di programmazione ESC opzionale o accedere alla pagina di programmazione ESC dalla schermata di telemetria della trasmittente. Per accedere alla programmazione dell'ESC dal tuo trasmettitore, inizia con il modello collegato alla tua trasmittente. Dalla schermata principale scorrere oltre i menu Smart telemetry per accedere alla pagina di programmazione dell'ESC. Tenere le levette come mostrato per accedere al menu.
IMPORTANTE: Non alimentare il motore prima di aver tentato di entrare in programmazione ESC, il menu di programmazione è bloccato una volta acceso il motore. Se è necessario accedere alla programmazione ESC dopo che il motore è stato alimentato, è necessario spegnere e riaccendere scollegando la batteria e ricollegandola.
- Impostare i parametri come mostrato nella tabella a destra.
- Utilizzare la normale curva del gas impostata per la programmazione dell'ESC durante l'impostazione della radio (0 50 50 50 50).
Non passare alle curve del gas al minimo mentre il motore è in funzione per questa procedura.
- Selezionare un luogo sicuro per testare l'elicottero all'esterno con una superficie piana. Posizionare l'elicottero a terra in modalità normale, mantenendo la manetta a metà stick (passo zero) in modo che l'elicottero non si alzi e lasciarlo girare per almeno 20 secondi. Disattivare il motore e scollegare la batteria.
- Ripristinare la normale curva del gas a (0 60 60 60 60) per il volo.

La porta della ventola di raffreddamento viene utilizzata per programmare l'ESC con la scatola di programmazione ESC SPMXCA200 opzionale.



Parametro di programmazione	
Modalità Volo	Heli Sto Gov
Tipo di freno	Disattivato
Forza frenante	0
Tipo di taglio	Taglio morbido
Numero di cellule lipo	Rilevamento automatico.
Tensione di taglio	3,0 V
Tensione BEC	7,4 V
Tempo di avvio	Morbido
Anticipo	5
Rotazione del motore	Oraria
Modalità ruota libera	Abilitata
Regolatore guadagno	Livello 1
Tempo di riavvio automatico	45s
Riavvia accl	1.5s
Inversione spinta	Ch 8

Telemetria tecnologia SMART

L'Avian ESC abbinato al controllore di volo FC6350HX e al ricevitore 4651T consente l'uso della tecnologia Smart. Questo sistema è in grado di fornire una serie di dati telemetrici in tempo reale relativi al sistema di alimentazione mentre si vola, tra cui RPM del motore, corrente, tensione della batteria e altro ancora ai trasmettitori Spektrum AirWare™ compatibili.

Durante il binding, il trasmettitore eseguirà una configurazione automatica che popolerà la pagina della telemetria. Potrebbe essere necessario modificare i valori di telemetria per adattarli all'aereo e alle proprie esigenze.

Per inserire i valori di telemetria:

(Per le trasmittenti della serie iX, è necessario selezionare **Save** (Salva) in ogni pagina)

- Accendere la trasmittente.
- Attivare il taglio gas.
- Accendere l'aeromodello e lasciare che si inizializzi.
- Nella trasmittente, andare in **Function List** (Lista funzioni) (**Model Setup** nelle trasmittenti della serie iX).
- Selezionare l'opzione del menu **Telemetria**.
- Andare all'opzione del menu **Smart Battery** (Batteria Smart).
- Scorrere verso il basso fino a Startup Volts (Volt avvio), inserire **4.0V/cella**.
- Tornare al menu **Telemetry** (Telemetria).
- Andare al menu **Smart ESC**.
- Scorrere verso il basso fino a **Celle totali**, inserire **12**.
- Scorrere verso il basso fino a **Low Voltage Alarm** (Allarme tensione bassa), inserire **3.4V/cella**.
- Scorrere verso il basso fino a **Poles** (Poli), inserire **10**.
- Scorrere verso il basso fino a **Rapporto**, inserire **9.33:1**.
- Tornare alla schermata iniziale.

Si sconsigliano velocità della testa del rotore superiori a 2.050 giri/min.

Intervallo beccheggio collettivo

Normale, da -12 a +12 gradi
(regolare secondo le preferenze)

Allarmi di telemetria

Smart Battery: tensione minima di avvio	4,0 V
Smart ESC : Total Cells	12
Smart ESC: allarme tensione bassa	3,4 V
Smart ESC: Poli motore	10
Smart ESC : Ratio (11t)	10.18:1
Smart ESC : Ratio (12t)	9.33:1

Avvertenze e linee guida per il volo

- Tenere sempre l'aeromodello a vista e sotto controllo.
- Tenere sempre persone e animali a una distanza di almeno 13 metri quando la batteria è collegata.
- Non lasciare mai che i bambini si avvicinino al prodotto.
- Accendere sempre l'interruttore di disinnesco del throttle in caso di urto del rotore.
- Utilizzare sempre batterie completamente cariche.
- Tenere sempre acceso il trasmettitore mentre l'aeromodello è alimentato.
- Rimuovere sempre le batterie prima dello smontaggio.
- Tenere sempre pulite le parti mobili.
- Tenere sempre asciutte le parti.
- Lasciare sempre raffreddare le parti dopo l'uso prima di toccarle.
- Rimuovere sempre le batterie dopo l'uso.
- Portare sempre con sé un kit di pronto soccorso.
- Portare sempre con sé un mezzo estintore adeguato.
- Non far volare mai l'aeromodello con il cablaggio danneggiato.
- Non toccare mai le parti mobili.

Volo del Fusion 700



ATTENZIONE: Il Blade Fusion 700 è destinato a piloti esperti nel volo acrobatico, elicotteri a beccheggio collettivo. Il Blade Fusion 700 è più reattivo di qualsiasi altro elicottero Blade. Se non il pilota non ha esperienza in 3D o in elicotteri a beccheggio collettivo, non tentare di usare questo prodotto.

AVVISO: Per ridurre i danni, attivare sempre la ritenzione della manetta prima o durante una caduta.



ATTENZIONE: Usare solo pale principali in fibra di carbonio approvate per il Blade Fusion 700. Non usare pale principali in legno con il Blade Fusion 700. L'uso di pale principali in legno può causare lesioni o danni materiali.

Consultare le leggi e le normative locali prima di scegliere un luogo dove far volare l'aeromodello.

Selezionare un'area grande, aperta lontano da persone e oggetti. I primi voli devono avvenire sempre all'aperto in condizioni di assenza di vento. Rimanere sempre ad almeno 13 metri (45 piedi) dall'elicottero durante il volo.

Non tentare di far volare il Blade Fusion 700 in un ambiente interno.

Controlli pre-volo

- ☐ Ispezionare il modello, il cablaggio e i componenti elettrici.
- ☐ Attivare **Normal Flight Mode** (Modalità di volo normale) sulla trasmittente.
- ☐ Attivare **Throttle Hold** (Mantenimento gas) sulla trasmittente. Abbassare il gas portandolo in posizione di arresto o di minimo.
- ☐ Accendere la trasmittente.
- ☐ Accendere il modello e attendere il completamento dell'inizializzazione.
- ☐ Completare i test del rotore di coda e del ciclico.
- ☐ Collegare il pacco batteria di volo all'ESC (modelli elettrici).
- ☐ Verificare che tutti i ricevitori remoti collegati abbiano un LED arancione acceso.
- ☐ Verificare che gli ingressi di rollio, beccheggio, imbardata e collettivo della trasmittente corrispondano ai comandi dell'elicottero.
- ☐ Verificare che l'FC6350HX stia compensando nella direzione corretta.
- ☐ Ripassare tutte le istruzioni prima di portare il modello in volo.
- ☐ Posizionare il modello su una superficie piana per il decollo.

Lista di controllo dopo il volo

- ☐ Scollegare la batteria di bordo (modelli elettrici)
- ☐ Spegnerne il controller di volo FC6350HX
- ☐ Spegnerne sempre per ultima la trasmittente

Allineamento delle pale



ATTENZIONE: Mantenere sempre una distanza di sicurezza di almeno 13 metri (45 piedi) quando si controlla l'allineamento delle pale del rotore.



ATTENZIONE: Indossare sempre occhiali di sicurezza protettivi quando si controlla l'allineamento delle pale del rotore principale.

Per controllare l'allineamento delle pale:

1. Mettere l'elicottero in volo stazionario a una distanza di sicurezza.
2. Assicurarsi che entrambe le pale si spostino nello stesso piano.
3. Se una punta della pala appare essere più alta dell'altra, mettere a terra l'elicottero, scollegare la batteria di bordo e regolare le giunzioni delle pale.

IMPORTANTE: Si consiglia di lasciare un collegamento di una lunghezza fissa e di regolare il collegamento opposto per impostare l'allineamento della pala. Contrassegna un collegamento con un pennarello indelebile argento o una piccola quantità di vernice bianca in modo da sapere quale collegamento regolare.

4. Ripetere i passaggi da 1 a 3 fino a quando entrambe le pale si muovono nello stesso piano.

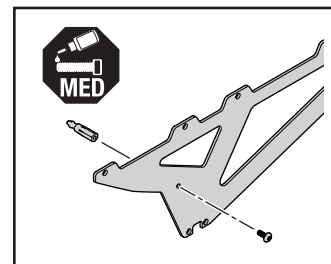
Ispezioni e manutenzione post-volo

ATTENZIONE: Scollegare e rimuovere la batteria di volo prima di realizzare qualsiasi intervento di risoluzione dei problemi o manutenzione. Il mancato rispetto di tale indicazione può causare lesioni se il motore si avvia improvvisamente o se i collegamenti di batteria ed ESC vanno in corto.

Ball link	Accertarsi che il ball link in plastica tenga ferma la sfera di controllo, ma che non sia troppo aderente alla sfera. Se un link è invece troppo allentato, può staccarsi da quest'ultima durante il volo e provocare la caduta dell'elicottero. Sostituire i ball link usurati prima che si deteriorino.
Pulizia	Accertarsi che la batteria non sia collegata prima di procedere alla pulizia. Rimuovere polvere e detriti con una spazzola morbida o un panno asciutto privo di pelucchi.
Cuscinetti	Sostituire i cuscinetti quando si riempiono di tacche (diventando appiccicosi quando girano) o si smussano.
Cablaggio	Verificare che il cablaggio non blocchi le parti mobili. Sostituire eventuali cablaggi danneggiati o connettori allentati.
Elementi di fissaggio	Verificare che non siano presenti connettori, viti o altri elementi di fissaggio allentati. Non serrare eccessivamente le viti metalliche nelle parti in plastica. Serrare le viti in modo da far combaciare le parti, quindi ruotare la vite di un altro 1/8 di giro soltanto.
Rotori	Accertarsi che non vi siano danni alle pale del rotore e ad altre parti che si muovono ad alta velocità. I danni a tali parti includono incrinature, sbavature scheggiature o graffi. Sostituire le parti danneggiate prima di far volare l'elicottero.
Controller di volo	Accertarsi che il controller di volo sia fissato saldamente al telaio. Sostituire il nastro biadesivo quando necessario. L'elicottero cadrà se il controller di volo si stacca dal telaio dell'elicottero.
Ingranaggi	Accertarsi che gli ingranaggi siano tutti in buone condizioni. Controllare per eventuali denti rovinati. Una polvere bianca intorno gli ingranaggi è il segno di una eccessiva usura. Sostituire gli ingranaggi danneggiati prima di andare in volo.

Pulizia degli elementi di fissaggio per il riutilizzo quando si utilizza il frenafili

Quando si rimuove un dispositivo di fissaggio in metallo che si infilava nel metallo, è necessario pulirlo prima del riutilizzo. Utilizzare una soluzione detergente per garantire la completa rimozione dei detriti dal vecchio frenafili. I prodotti per la pulizia con un tubo spray possono essere utili per pulire il foro filettato dove l'accesso è difficile.



Lasciare asciugare completamente gli elementi di fissaggio prima di applicare un nuovo frenafili per il rimontaggio.

Come rimuovere i cuscinetti dell'impugnatura della pala

I cuscinetti dell'impugnatura della pala hanno tolleranze strette e richiedono calore per la rimozione.

AVVERTENZA: Utilizzare guanti protettivi contro il calore e una superficie resistente al calore per maneggiare le parti durante la rimozione del cuscinetto. In caso contrario si corre il rischio di lesioni personali.

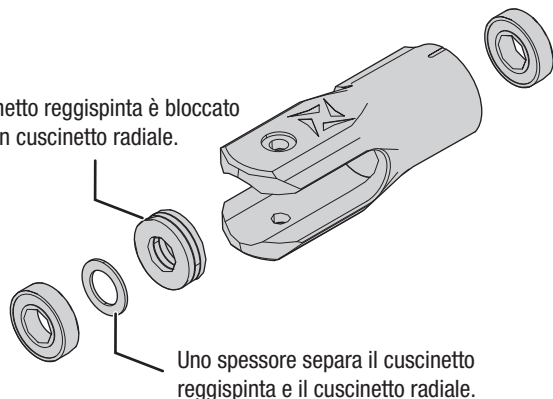
1. Nel caso in cui sia necessario riparare o sostituire i cuscinetti dell'impugnatura della pala, iniziare smontando la testa del rotore.
2. Utilizzare una pistola termica (HAN100) per riscaldare uniformemente le impugnature delle pale.
3. Usando guanti protettivi contro il calore, prendi l'impugnatura della pala e picchietta la superficie resistente al calore con l'impugnatura rivolta verso il basso. Se le impugnature sono abbastanza calde, i cuscinetti usciranno con pochi colpi.
4. Se i cuscinetti non escono facilmente, applicare più calore e riprovare.

Come ingrassare i cuscinetti reggispira

I cuscinetti reggispira devono essere ingrassati ogni 100 voli per garantire che siano ben lubrificati.

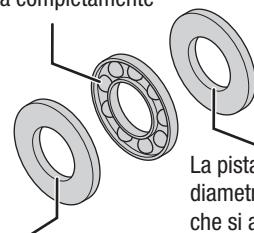
Rimuovere i cuscinetti dell'impugnatura della pala e applicare generosamente un grasso di qualità alle piste delle sfere, quindi rimontare. Assicurarsi che i cuscinetti reggispira vengano riasssemblati nell'ordine corretto; la razza esterna ha un ID più piccolo e la razza interna ha un ID più grande.

Il cuscinetto reggispira è bloccato dietro un cuscinetto radiale.



Uno spessore separa il cuscinetto reggispira e il cuscinetto radiale.

Applicare grasso di alta qualità su entrambi i lati della pista del cuscinetto e assicurarsi che ricopra completamente tutti i cuscinetti a sfera.



La pista interna ha un diametro interno maggiore che si adatta liberamente all'albero del mandrino.

La pista esterna ha un diametro interno più piccolo che si adatta perfettamente all'albero del mandrino.

Guida alla risoluzione dei problemi

Problema	Possibile causa	Soluzione
La potenza dell'elicottero è scarsa	La tensione della batteria di volo è bassa	Caricare completamente la batteria di volo
	La batteria di volo è vecchia o danneggiata	Sostituire la batteria di volo
	Le celle della batteria di volo sono sbilanciate	Caricare completamente la batteria di volo, lasciando al caricatore il tempo necessario a bilanciare le celle
Elicottero non si alza	Le impostazioni del trasmettitore non sono corrette	Controllare le impostazioni del throttle e della di curva di pitch e la direzione del comando di pitch
	La tensione della batteria di volo è bassa	Caricare completamente la batteria di volo
	Le pale del rotore principale sono montate a rovescio	Montare le pale del rotore principale con il lato più spesso nella direzione di rotazione
La coda dell'elicottero gira fuori controllo	Il comando del timone e/o la direzione del sensore sono invertiti	Assicurarsi che il comando del timone e il sensore del timone stiano funzionando nella direzione corretta
	Il servo di coda è danneggiato	Controllare che il servo del timone non sia danneggiato e sostituirlo se necessario
	Corsa del braccio del comando inadeguata	Controllare che la corsa del braccio del comando del timone sia adeguata e regolarla se necessario
	La cinghia di coda è troppo allentata	Verificare che la tensione della cinghia di trasmissione della coda sia correttamente regolata
L'elicottero oscilla in volo	Il guadagno ciclico è troppo alto	Diminuisce il guadagno sul controllore di volo
	La velocità della testa è troppo bassa	Aumentare la velocità della testa dell'elicottero tramite le impostazioni del trasmettitore e/o utilizzando un pacchetto di batterie di volo appena caricate
	Gli ammortizzatori sono usurati	Sostituire gli ammortizzatori della testa del rotore principale

Garanzia

Periodo di garanzia

Garanzia esclusiva - Horizon Hobby, LLC (Horizon) garantisce che il prodotto acquistato (il "Prodotto") sarà privo di difetti relativi ai materiali e di eventuali errori di montaggio alla data di acquisto. Il periodo di garanzia è conforme alle disposizioni legali del paese nel quale il prodotto è stato acquistato. Tale periodo di garanzia ammonta a 6 mesi e si estende ad altri 18 mesi dopo tale termine.

Limiti della garanzia

- La garanzia è limitata all'acquirente originale (Acquirente) e non è cedibile a terzi. L'acquirente ha il diritto a far riparare o a far sostituire la merce durante il periodo di questa garanzia. La garanzia copre solo quei prodotti acquistati presso un rivenditore autorizzato Horizon. Altre transazioni di terze parti non sono coperte da questa garanzia. La prova di acquisto è necessaria per far valere il diritto di garanzia. Inoltre, Horizon si riserva il diritto di cambiare o modificare i termini di questa garanzia senza alcun preavviso e di escludere tutte le altre garanzie già esistenti.
- Horizon non si assume alcuna garanzia per la disponibilità del prodotto, per l'adeguatezza o l'idoneità del prodotto a particolari previsti dall'utente. È sola responsabilità dell'acquirente il fatto di verificare se il prodotto è adatto agli scopi da lui previsti.
- Richiesta dell'acquirente – spetta soltanto a Horizon, a propria discrezione riparare o sostituire qualsiasi prodotto considerato difettoso e che rientra nei termini di garanzia. Queste sono le uniche rivalse a cui l'acquirente si può appellare, se un prodotto è difettoso.

Horizon si riserva il diritto di controllare qualsiasi componente utilizzato che viene coinvolto nella rivalsa di garanzia. Le decisioni relative alla sostituzione o alla riparazione sono a discrezione di Horizon. Questa garanzia non copre dei danni superficiali o danni per cause di forza maggiore, uso errato del prodotto, un utilizzo che viola qualsiasi legge, regolamentazione o disposizione applicabile, negligenza, uso ai fini commerciali, o una qualsiasi modifica a qualsiasi parte del prodotto.

Questa garanzia non copre danni dovuti ad un'installazione errata, ad un funzionamento errato, ad una manutenzione o un tentativo di riparazione non idonei a cura di soggetti diversi da Horizon. La restituzione del prodotto a cura dell'acquirente, o da un suo rappresentante, deve essere approvata per iscritto dalla Horizon.

Limiti di danno

Horizon non si riterrà responsabile per danni speciali, diretti, indiretti o consequenziali; perdita di profitto o di produzione; perdita commerciale connessa al prodotto, indipendentemente dal fatto che la richiesta si basa su un contratto o sulla garanzia. Inoltre la responsabilità di Horizon non supera mai in nessun caso il prezzo di acquisto del prodotto per il quale si chiede la responsabilità. Horizon non ha alcun controllo sul montaggio, sull'utilizzo o sulla manutenzione del prodotto o di combinazioni di vari prodotti. Quindi Horizon non accetta nessuna responsabilità per danni o lesioni derivanti da tali circostanze. Con l'utilizzo e il montaggio del prodotto l'utente acconsente a tutte le condizioni, limitazioni e riserve di garanzia citate in questa sede.

Qualora l'utente non fosse pronto ad assumersi tale responsabilità associata all'uso del prodotto, si suggerisce di restituire il prodotto intatto, mai usato e immediatamente presso il venditore.

Indicazioni di sicurezza

Questo è un prodotto sofisticato di hobbistica e non è un giocattolo. Esso deve essere manipolato con cautela, con giudizio e richiede delle conoscenze basilari di meccanica e delle facoltà mentali di base. Se il prodotto non verrà manipolato in maniera sicura e responsabile potrebbero risultare delle lesioni, dei gravi danni a persone, al prodotto o all'ambiente circostante. Questo prodotto non è concepito per essere usato dai bambini senza una diretta supervisione di un adulto. Il manuale del prodotto contiene le istruzioni di sicurezza, di funzionamento e di manutenzione del prodotto stesso. È fondamentale leggere e seguire tutte le istruzioni e le avvertenze nel manuale prima di mettere in funzione il prodotto. Solo così si eviterà un utilizzo errato e si preverranno incidenti, lesioni o danni.

Domande, assistenza e riparazioni

Il vostro negozio locale e/o luogo di acquisto non possono fornire garanzie di assistenza o riparazione senza previo colloquio con Horizon. Questo vale anche per le riparazioni in garanzia. Quindi in tale caso bisogna interpellare un rivenditore, che si metterà in contatto subito con Horizon per prendere una decisione che vi possa aiutare nel più breve tempo possibile.

Manutenzione e riparazione

Se il prodotto deve essere ispezionato o riparato, si prega di rivolgersi ad un rivenditore specializzato o direttamente ad Horizon. Il prodotto deve essere imballato con cura. Bisogna far notare che i box originali solitamente non sono adatti per effettuare una spedizione senza subire alcun danno. Bisogna effettuare una spedizione via corriere che fornisce una tracciabilità e un'assicurazione, in quanto Horizon non si assume alcuna responsabilità in relazione alla spedizione del prodotto. Inserire il prodotto in una busta assieme ad una descrizione dettagliata degli errori e ad una lista di tutti i singoli componenti spediti. Inoltre abbiamo bisogno di un indirizzo completo, di un numero di telefono per chiedere ulteriori domande e di un indirizzo e-mail.

Garanzia e riparazione

Le richieste in garanzia verranno elaborate solo se è presente una prova d'acquisto in originale proveniente da un rivenditore specializzato autorizzato, nella quale è ben visibile la data di acquisto. Se la garanzia viene confermata, allora il prodotto verrà riparato o sostituito. Questa decisione spetta esclusivamente a Horizon Hobby.

Garanzia e Assistenza - Informazioni per i contatti

Stato di acquisto	Horizon Hobby	Telefono/Indirizzo e-mail	Indirizzo
Unione Europea	Horizon Technischer Service Sales: Horizon Hobby GmbH	service@horizonhobby.de +49 (0) 4121 2655 100	Hanskampring 9 D 22885 Barsbüttel, Germany

Dichiarazione di conformità per l'Unione europea



Dichiarazione di conformità UE:

Blade Fusion 700 (BLH13075): Con la presente, Horizon Hobby, LLC dichiara che il dispositivo è conforme a quanto segue:

Direttiva europea sulle apparecchiature radio (RED) 2014/53/UE; Direttiva RoHS 2 2011/65 / UE; Direttiva RoHS 3 - Modifica 2011/65 / UE allegato II 2015/863.

Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile al seguente indirizzo internet: <https://www.horizonhobby.com/content/support-render-compliance>.

NOTA: questo prodotto contiene batterie coperte dalla direttiva europea 2006/66 / CE, che non possono essere smaltite con i rifiuti domestici. Attenersi alle normative locali.

Riparazioni a pagamento

Se bisogna effettuare una riparazione a pagamento, effettueremo un preventivo che verrà inoltrato al vostro rivenditore. La riparazione verrà effettuata dopo l'autorizzazione da parte del vostro rivenditore. La somma per la riparazione dovrà essere pagata al vostro rivenditore. Le riparazioni a pagamento avranno un costo minimo di 30 minuti di lavoro e in fattura includeranno le spese di restituzione. Qualsiasi riparazione non pagata e non richiesta entro 90 giorni verrà considerata abbandonata e verrà gestita di conseguenza.

ATTENZIONE: Le riparazioni a pagamento sono disponibili solo sull'elettronica e sui motori. Le riparazioni a livello meccanico, soprattutto per gli elicotteri e le vetture RC, sono molto costose e devono essere effettuate autonomamente dall'acquirente.

10/15

Produttore ufficiale dell'UE:

Horizon Hobby, LLC
2904 Research Road
Champaign, IL 61822 USA

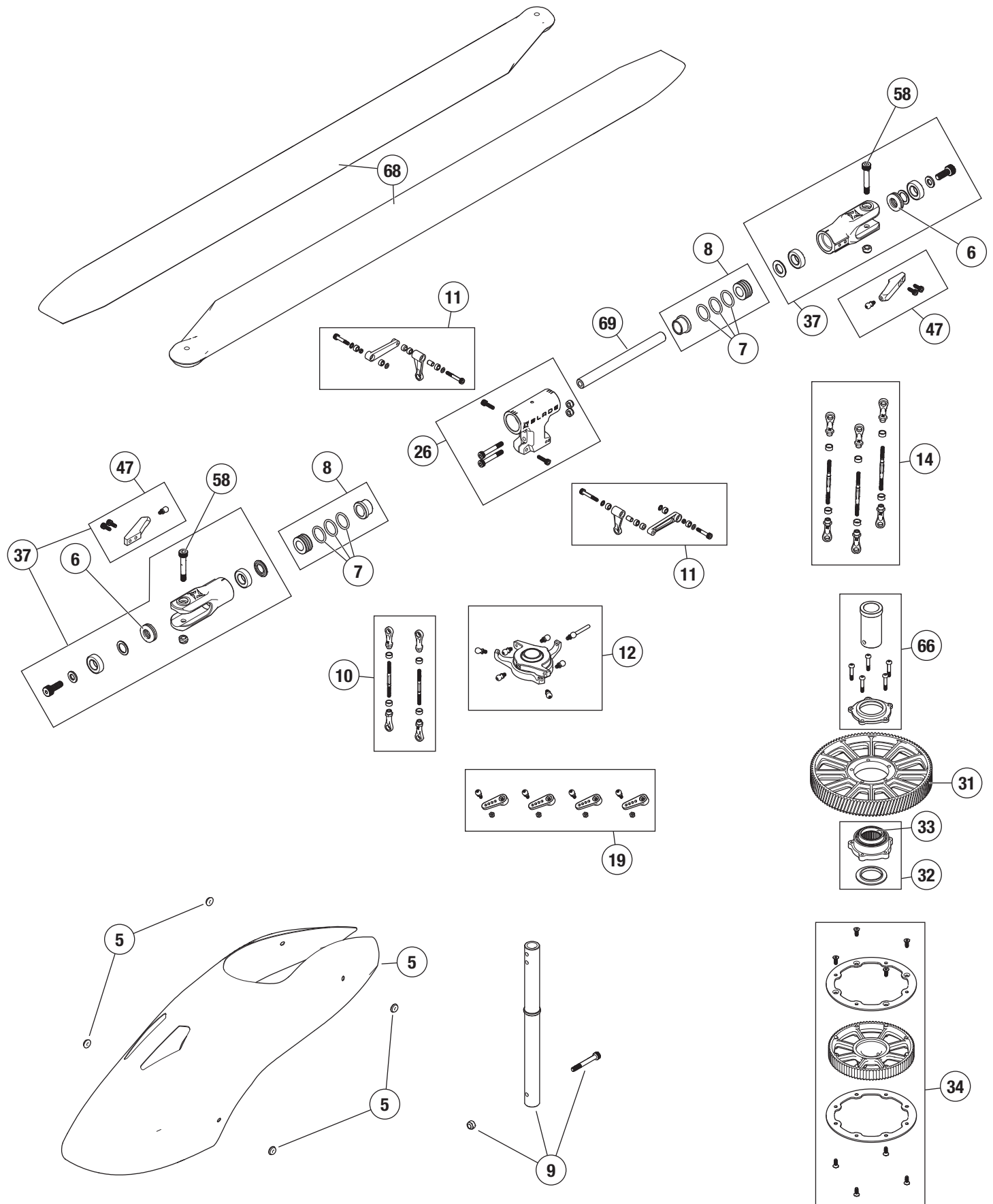
Importatore ufficiale dell'UE:

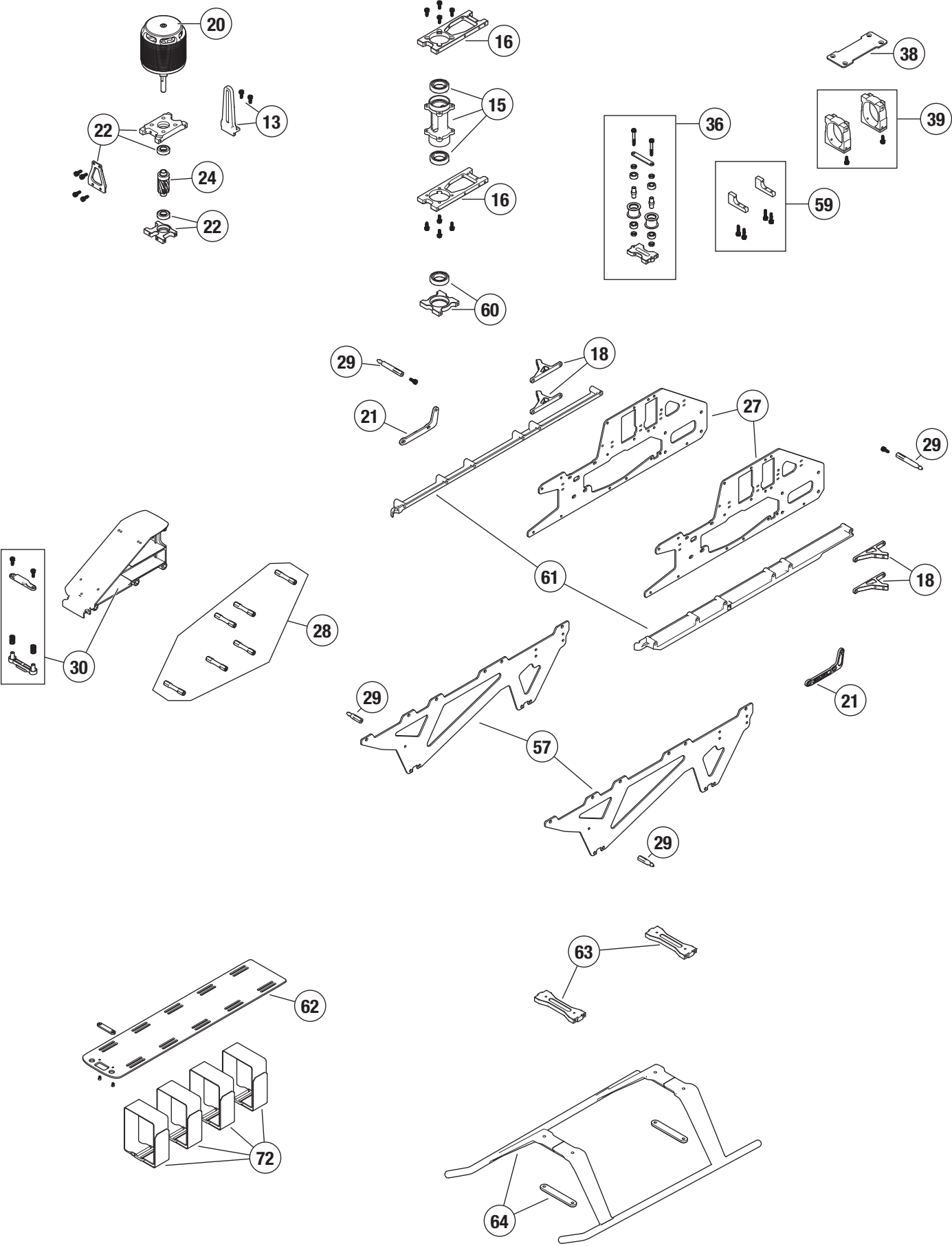
Horizon Hobby, GmbH
Hanskampring 9
22885 Barsbüttel Germany

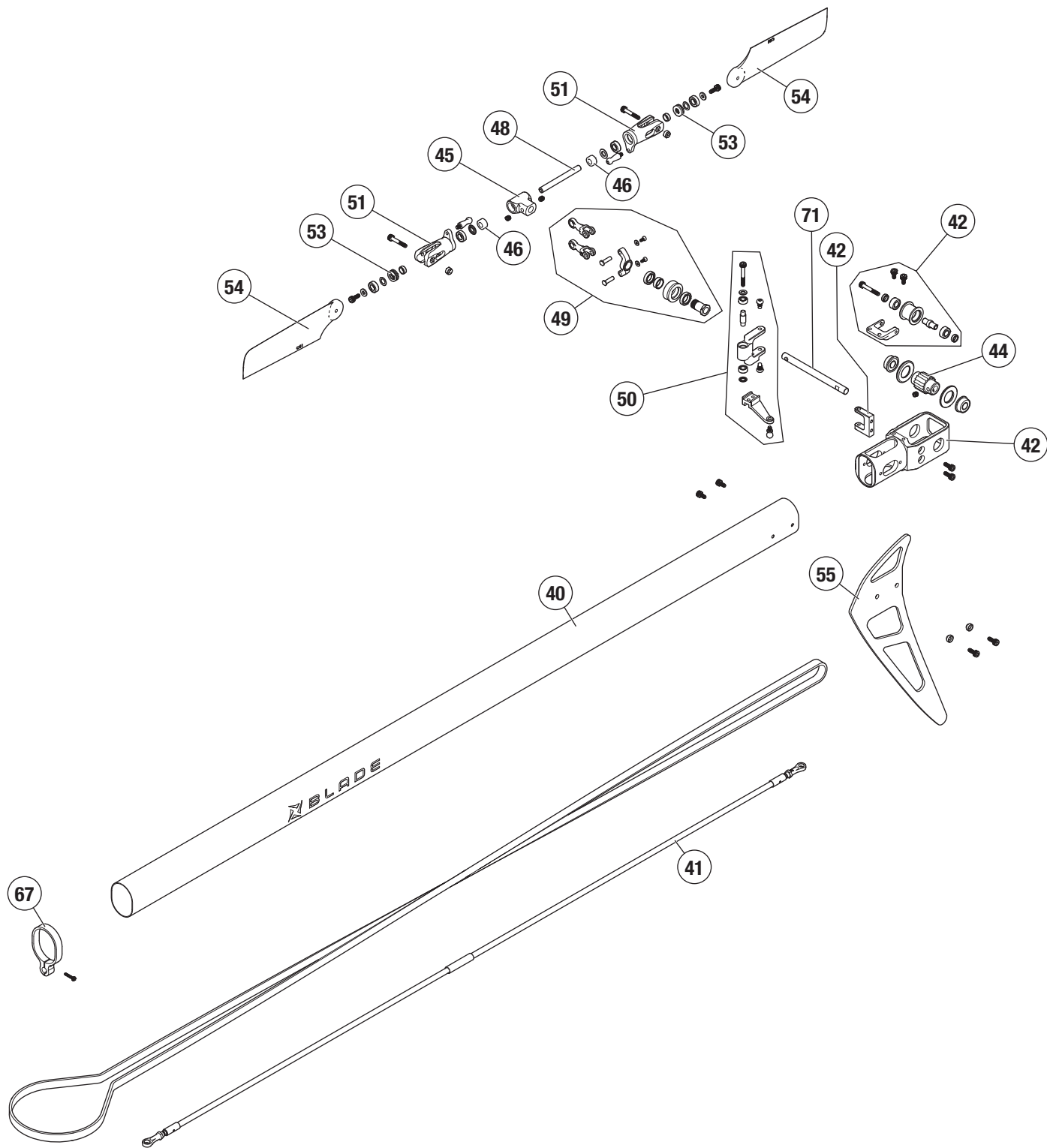
AVVISO RAEE:



Questo dispositivo è marcato ai sensi della Direttiva europea 2012/19/UE riguardante i rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (RAEE). Il simbolo indica che il prodotto non va smaltito insieme ai rifiuti domestici. Il prodotto deve essere consegnato agli appositi centri di raccolta per consentirne il recupero e il riciclaggio.







Parts List / Ersatzteile / Pièces de rechange / Pezzi di ricambio

#	Part #	English	Deutsch	Français	Italiano
1	SPMSH6350	H6350 Ultra Torque High Speed Heli Cyclic HV Servo	H6350 Servo mit Ultra-Drehmoment, Hochgeschwindigkeits-Steuerservo HV	Servo cyclique HV à couple et vitesse élevés pour hélicoptère H6350	H6350 Servo HV ciclico heli ultra coppia alta velocità
2	SPMSH6360	H6360 Mid Torque Ultra Speed Heli Tail HV Servo	H6360 Hochgeschwindigkeits-Heli-Heckservo HV mit mittlerem Drehmoment	Servo d'empennage HV à vitesse élevée et couple moyen pour hélicoptère H6360	H6360 Servo HV coda heli media coppia media ultraveloce
3	SPMXAE-1200HV	Avian 200A HV Smart Brushless ESC 6S-14S	Avian 200A HV bürstenloser Smart-Geschwindigkeitsregler 6S-14S	Variateur ESC sans balais Avian 200A HV 6S-14S	ECS Avian 200A HV Smart Brushless 6S-14S
4	SPM9745	DSMX Remote Receiver	DSMX Funkempfänger	Récepteur à distance DSMX	Ricevitore remoto DSMX
5	BLH-1662	Painted Canopy: Fusion 700	Lackierte Kanzel: Fusion 700	Verrière peinte : Fusion 700	Capottina verniciata: Fusion 700
6	BLH-1663	Thrust bearing Set, Main: Fusion 700	Axiallagersatz, Haupt: Fusion 700	Ensemble de paliers de butée, Principal : Fusion 700	Set cuscinetti reggispinta, principale: Fusion 700
7	BLH-1701	Damper "o" ring set: Fusion 700	Satz O-Ringe für Dämpfer: Fusion 700	Ensemble de joints toriques d'amortisseur : Fusion 700	Set O ring smorzatore: Fusion 700
8	BLH-1708	Damper set: Fusion 700	Dämpfersatz: Fusion 700	Ensemble d'amortisseurs : Fusion 700	Set smorzatori: Fusion 700
9	BLH-1724	Main Shaft: Fusion 700	Hauptwelle: Fusion 700	Arbre principal : Fusion 700	Albero principale: Fusion 700
10	BLH-1710	Rotor head linkage set: Fusion 700	Rotorkopf-Gestängesatz: Fusion 700	Ensemble de tringlerie de la tête du rotor : Fusion 700	Set leveraggi testa rotore: Fusion 700
11	BLH-1725	Follower arm: Fusion 700	Folgerarm: Fusion 700	Bras suiveur : Fusion 700	Braccio elevatore: Fusion 700
12	BLH-1665	Swashplate: Fusion 700	Taumelscheibe: Fusion 700	Plateau oscillant : Fusion 700	Piatto oscillante: Fusion 700
13	BLH-1702	Anti-rotation bracket: Fusion 700	Anti-Rotationshalterung: Fusion 700	Support antirotation : Fusion 700	Staffa antirotazione: Fusion 700
14	BLH-1707	Swashplate linkage set: Fusion 700	Gestängesatz Taumelscheibe: Fusion 700	Ensemble de tringlerie de plateau cyclique : Fusion 700	Set leveraggi piatto ciclico: Fusion 700
15	BLH-1721	Main Bearing Block: Fusion 700	Hauptlagerbock: Fusion 700	Support de bloc de palier principal : Fusion 700	Blocco cuscinetto principale: Fusion 700
16	BLH-1679	Bearing Block Support: Fusion 700	Lagerblockhalterung: Fusion 700	Support de bloc de palier : Fusion 700	Supporto blocco cuscinetto: Fusion 700
17	BLH-1704	Ball Bearing 15 X 24 X 5	Kugellager 15 X 24 X 5	Roulement à billes 15 x 24 x 5	Cuscinetto a sfera 15 x 24 x 5
18	BLH-1695	Cyclic Servo Mount: Fusion 700	Steuerservohalterung: Fusion 700	Support de servo cyclique : Fusion 700	Supporto servo ciclico: Fusion 700
19	BLH-1728	Aluminum servo horn set: Fusion 700	Aluminium-Servohorn-Satz: Fusion 700	Ensemble de renvois de commande de servo : Fusion 700	Set squadretta servo alluminio: Fusion 700
20	SPMX-1079	4735 540kv Brushless motor	4735 540kv bürstenloser Motor	Moteur sans balai 4735 540 Kv	Motore Brushless 4735 540 Kv
21	BLH-1672	Motor mount frame stiffener: Fusion 700	Rahmenversteifung Motorhalterung: Fusion 700	Raidisseur de cadre pour le support du moteur : Fusion 700	Rinforzo telaio supporto motore: Fusion 700
22	BLH-1715	Motor mount set: Fusion 700	Motorhalterungssatz: Fusion 700	Ensemble support du moteur : Fusion 700	Set supporto motore: Fusion 700
23	BLH-1692	Ball Bearing m8 X 16 X 4	Kugellager m8 X 16 X 4	Roulement à billes m8 X 16 X 4	Cuscinetto a sfera m8 x 16 x 4
24	BLH-1667	Pinion Gear 11 Tooth: Fusion 700	Ritzel 11 Zähne: Fusion 700	Engrenage à pignons 11 dents : Fusion 700	Pignone 11 denti: Fusion 700
25	BLH-1671	Pinion gear 12 tooth: Fusion 700	Ritzel 12 Zähne: Fusion 700	Engrenage à pignons 12 dents : Fusion 700	Pignone 12 denti: Fusion 700
26	BLH-1661	Main Rotor Hub: Fusion 700	Hauptrotornabe: Fusion 700	Moyeu du rotor principal : Fusion 700	Mozzo rotore principale: Fusion 700
27	BLH-1718	Carbon fiber upper frame: Fusion 700	Oberer Carbonfaser-Rahmen: Fusion 700	Châssis principal en fibre de carbone : Fusion 700	Telaio superiore fibra di carbonio: Fusion 700
28	BLH-1706	Aluminum frame spacer: Fusion 700	Abstandshalter Aluminiumrahmen: Fusion 700	Entretoise de cadre en aluminium : Fusion 700	Distanziale telaio alluminio: Fusion 700
29	BLH-1711	Canopy mount set: Fusion 700	Kanzel-Montagesatz: Fusion 700	Ensemble de support de verrière : Fusion 700	Set supporti capottina: Fusion 700
30	BLH-1684	ESC Tray: Fusion 700	Trägerplatte Geschwindigkeitsregler: Fusion 700	Plateau de variateur ESC : Fusion 700	Vassoio ESC: Fusion 700
31	BLH-1703	Machined Main Gear 112t: Fusion 700	Gefrästes Hauptgetriebe 112t: Fusion 700	Engrenage principal usiné 112 dents : Fusion 700	Ingranaggio principale lavorato 112T: Fusion 700
32	BLH-1666	Auto rotation hub assembly: Fusion 700	Automatisch drehende Nabenbaugruppe: Fusion 700	Assemblage du moyeu à rotation automatique : Fusion 700	Gruppo mozzo autorotazione: Fusion 700
33	BLH-1685	Sprague clutch: Fusion 700	Sprague-Kupplung: Fusion 700	Embrayage Sprague : Fusion 700	Frizione Sprague: Fusion 700

#	Part #	English	Deutsch	Français	Italiano
34	BLH-1691	Tail Rotor Pulley 88t: Fusion 700	Heckrotor-Riemenscheibe 88t: Fusion 700	Poulie de rotor d'empennage 88 dents : Fusion 700	Puleggia rotore di coda 88T: Fusion 700
35	BLH-1722	Tail rotor drive belt: Fusion 700	Heckrotor-Antriebsriemen: Fusion 700	Courroie d'entraînement de rotor d'empennage : Fusion 700	Cinghia di trasmissione coda: Fusion 700
36	BLH-1689	Tail drive belt alignment guide set: Fusion 700	Ausrichthilfe für Heckantrieb: Fusion 700	Ensemble de guides d'alignement de la courroie d'entraînement d'empennage : Fusion 700	Set guide allineamento cinghia di trasmissione coda: Fusion 700
37	BLH-1682	Main Rotor Blade Grip: Fusion 700	Blatthalter Hauptrotor: satz: Fusion 700	Poignée de la pale principale du rotor : Fusion 700	Portapale rotore principale: Fusion 700
38	BLH-1690	Carbon fiber FC mounting tray: Fusion 700	FC Carbon-Halterung: Fusion 700	Plateau de montage FC en fibre de carbone : Fusion 700	Vassoio montaggio FC fibra carbonio: Fusion 700
39	BLH-1696	Tail boom clamp: Fusion 700	Heckauslegerklemme: Fusion 700	Pince de poutre de queue : Fusion 700	Morsetto trave di coda: Fusion 700
40	BLH-1688	Aluminum tail boom: Fusion 700	Aluminium-Heckausleger: Fusion 700	Poutre de queue en aluminium : Fusion 700	Trave di coda in alluminio: Fusion 700
41	BLH-1712	Tail rotor pushrod: Fusion 700	Heckrotorgestänge: Fusion 700	Barre de liaison du rotor d'empennage : Fusion 700	Tiranteria rotore di coda: Fusion 700
42	BLH-1669	Aluminum tail case: Fusion 700	Aluminium-Heckgehäuse: Fusion 700	Boîtier de queue en aluminium : Fusion 700	Cassa di coda in alluminio: Fusion 700
43	BLH-1668	Ball bearing, flanged M6 X 13 X 5	Kugellager, Flansch M6 X 13 X 5	Roulement à billes, bridé M6 X 13 X 5	Cuscinetto a sfere, flangiato M6 X 13 X 5
44	BLH-1673	Tail drive pulley 18t: Fusion 700	Heckantriebsscheibe 18t: Fusion 700	Poulie d'entraînement d'empennage 18 dents : Fusion 700	Puleggia motrice coda 18T: Fusion 700
45	BLH-1693	Tail rotor hub: Fusion 700	Heckrotornabe: Fusion 700	Moyeu du rotor d'empennage : Fusion 700	Mozzo rotore di coda: Fusion 700
46	BLH-1714	Tail Rotor Damper set: Fusion 700	Heckrotor-Dämpfersatz: Fusion 700	Jeu d'amortisseurs du rotor d'empennage : Fusion 700	Set smorzatore rotore di coda: Fusion 700
47	BLH-1675	Pitch arm: Fusion 700	Pitch-Arm: Fusion 700	Bras d'inclinaison : Fusion 700	Braccio passo: Fusion 700
48	BLH-1664	Tail spindle: Fusion 700	Heckspindel: Fusion 700	Axe de queue : Fusion 700	Mandrino di coda: Fusion 700
49	BLH-1720	Pitch slider assembly: Fusion 700	Schiebehülse-Baugruppe: Fusion 700	Assemblage du curseur d'inclinaison : Fusion 700	Gruppo cursore passo: Fusion 700
50	BLH-1687	Pitch slider bellcrank: Fusion 700	Schiebehülse-Umlenkhebel: Fusion 700	Levier de renvoi de direction du curseur d'inclinaison : Fusion 700	Leva a squadra cursore passo: Fusion 700
51	BLH-1719	Tail rotor grip set: Fusion 700	Heckrotor-Blättersatz: Fusion 700	Ensemble de pales du rotor d'empennage : Fusion 700	Set portapale coda: Fusion 700
52	BLH-1676	Ball bearing m5 X 10 X 3	Kugellager m5 X 10 X 3	Roulement à billes m5 X 10 X 3	Cuscinetto a sfera m5 x 10 x 3
53	BLH-1717	Thrust bearing set m5 X 10	Axiallagersatz m5 X 10	Ensemble de paliers de butée m5 X 10	Set cuscinetti reggispinta m5 x 10
54	BLH-1694	Carbon fiber tail rotor blade set 105mm	Carbon-Heckrotorblatt-Satz 105mm	Ensemble de pales de rotor d'empennage en fibre de carbone 105 mm	Set pale rotore di coda in fibra di carbonio 105 mm
55	BLH-1726	Carbon fiber tail fin: Fusion 700	Carbonfaser-Seitenleitwerk: Fusion 700	Aileron d'empennage en fibre de carbone : Fusion 700	Pinna di coda in fibra di carbonio: Fusion 700
56	BLH-1709	Carbon fiber tail fin un-painted: Fusion 700 (option)	Kohlefaser-Seitenleitwerk unlackiert: Fusion 700 (Option)	Aileron d'empennage en fibre de carbone non peint : Fusion 700 (option)	Pinna di coda in fibra di carbonio non verniciata: Fusion 700 (opzione)
57	BLH-1686	Lower Carbon fiber frame: Fusion 700	Unterer Carbon-Rahmen: Fusion 700	Cadre inférieur en fibre de carbone : Fusion 700	Telaio inferiore in fibra di carbonio: Fusion 700
58	BLH-1683	Main Rotor Blade bolts: Fusion 700	Hauptrotorblattschrauben: Fusion 700	Boulons des pales du rotor principal : Fusion 700	Bulloni pale rotore principale: Fusion 700
59	BLH-1699	Aluminum tail servo mount: Fusion 700	Aluminium-Heckservohalterung: Fusion 700	Support de servo d'empennage en aluminium : Fusion 700	Supporto servo coda alluminio: Fusion 700
60	BLH-1727	lower main shaft bearing block: Fusion 700	Unterer Hauptwellen-Lagerbock: Fusion 700	Bloc de palier d'arbre principal inférieur : Fusion 700	Blocco cuscinetto albero principale inferiore: Fusion 700
61	BLH-1698	Battery tray rails: Fusion 700	Schienen für Akkufach: Fusion 700	Rails du support de batterie : Fusion 700	Binari vassoio batteria: Fusion 700
62	BLH-1705	Carbon fiber battery tray: Fusion 700	Carbon-Akkufach: Fusion 700	Support de batterie en fibre de carbone : Fusion 700	Vassoio batteria in fibra di carbonio: Fusion 700
63	BLH-1697	Landing gear mounts: Fusion 700	Fahrwerkhalterungen: Fusion 700	Supports du train d'atterrissage : Fusion 700	Supporti carrello di atterraggio: Fusion 700
64	BLH-1670	Landing gear white: Fusion 700	Fahrwerk weiß: Fusion 700	Train d'atterrissage blanc : Fusion 700	Carrello di atterraggio bianco: Fusion 700

#	Part #	English	Deutsch	Français	Italiano
65	BLH-1674	Foam Blade Holder	Schaumstoff-Blatthalter	Porte-pales en mousse	Supporto pale in schiuma
66	BLH-1681	Auto rotation clutch sleeve: Fusion 700	Automatisch drehende Kupp-lungsmuffe: Fusion 700	Manchon d'embrayage à rotation automatique : Fusion 700	Manicotto frizione autorotazione: Fusion 700
67	BLH-1723	Pushrod support: Fusion 700	Schubstangenhalterung: Fusi-on 700	Support de la barre de liaison : Fusion 700	Supporto asta di spinta: Fusion 700
68	BLH-1677	Carbon Fiber Main Rotor Blades 700mm	Carbonfaser-Hauptrotorblätter 700mm	Pales de rotor principal en fibre de carbone 700 mm	Pale rotore principale in fibra di carbonio 700 mm
69	BLH-1716	Feathering Shaft: Fusion 700	Federwelle: Fusion 700	Arbre à empennage : Fusion 700	Albero incidenza: Fusion 700
70	BLH-1678	Radial Ball Bearing M10x19x5	Radial-Kugellager M10x19x5	Roulement à billes radial M10x19x5	Cuscinetto a sfere radiale M10x19x5
71	BLH-1749	Tail Shaft	Heckwelle	Arbre d'empennage	Albero coda
72	BLH-1733	Battery Straps	Akku-Klemmen	Sangles de batterie	Fascette batterie

Recommended Components / Empfohlene Komponenten / Composants recommandés / Componenti raccomandati

Part #	English	Deutsch	Français	Italiano
BLH-1700	Painted canopy (option)	Lackierte Kanzel (Option)	Verrière peinte (option)	Capottina verniciata (opzione)
BLH-1680	Tail Drive Pulley 17t (option)	Heckantriebsriemenscheibe 17t (Option)	Poulie d'entraînement d'empen-nage 17 dents (option)	Puleggia motrice coda 17T (op-zione)
BLH-1863	Tail Drive Pulley 14t (option)	Heckantriebsriemenscheibe 14t (Option)	Poulie d'entraînement d'empen-nage 14 dents (option)	Puleggia motrice coda 14T (op-zione)
BLH-2013	Carbon Fiber Tail Rotor Blade Set 115mm (option)	Carbon Kohlefaser-Heckrotorblatt-satz 115mm (Option)	Ensemble de pales de rotor de queue en fibre de carbone 115 mm (option)	Set pale rotore di coda in fibra di carbonio 115 mm (opzione)
BLH-1713	Landing Gear Black (option)	Fahrwerk Schwarz (Option)	Train d'atterrissage noir (option)	Carrello di atterraggio nero (op-zione)
SPMX-1085	Brushless Motor 4730-350kv 10p(option)	Bürstenloser Motor 4730-350kv 10p (Option)	Moteur sans balais 4730-350 kv 10p (option)	Motore Brushless 4730-350 Kv 10P (opzione)

Optional Parts / Optionale Bauteile / Pièces optionnelles / Pezzi opzionali

Part #	English	Deutsch	Français	Italiano
SPM9745	DSMX Remote Receiver	DSMX Funkempfänger	Récepteur à distance DSMX	Ricevitore remoto DSMX
SPMFC6350HX	FC6350HX Helicopter FBL System	FC6350HX Hubschrauber mit FBL-System	Système FBL pour hélicoptère FC6350HX	Sistema per elicottero FBL FC6350HX
SPMR8200	NX8 8 Ch DSMX Transmitter Only	Nur NX8 8-Kanal-DSMX-Sender	Émetteur uniquement DSMX 8 canaux NX8	NX8 8 canali DSMX solo trasmit-tente
SPMSH6350	H6350 U-T / H-S Heli Cyclic Servo	H6350 U-T/H-S Heli-Steuerservo	Servo cyclique H6350 U-T / H-S Heli	Servo ciclico H6350 U-T / H-S elicottero
SPMSH6360	H6360 M-T / U-S Heli servo	H6360 M-T/U-S Hubschrauber-Servo	Servo d'empennage H6360 M-T / U-S Heli	Servo elicottero H6360 M-T / U-S
SPMX-1091	5000mAh 6S 22.2V X2 100C Smart LiPo Battery: Dual IC5;	5000mAh 6S 22.2V X2 100C Smart LiPo-Akku: Doppel-IC5;	Batterie Li-Po Smart 5000 mAh 6S 22,2 V X2 100C : Double IC5 ;	Batteria LiPo Smart 5000 mAh 6S 22,2V X2 100C: Doppio IC5;
SPMXAE1120HV	Avian 120 Amp Brushless Smart ESC 6S - 12S	Avian Bürstenloser 120-A-Smart-Geschwindigkeitsregler 6S - 12S	Variateur ESC Smart sans balais 120 A Avian 6S - 12S	Avian 120 A Brushless Smart ESC 6S-12S
SPMXAE1200HV	Avian 200A HV Smart Brushless ESC 6S-14S	Avian 200A HV bürstenloser Smart-Geschwindigkeitsregler 6S-14S	Variateur ESC sans balais Avian 200A HV 6S-14S	Avian 200A HV Smart Brushless ESC 6S-14S
SPMXC2010	Smart S2200 G2 AC Charger, 2x200	Smart S2200 G2 Wechselstrom-Ladegerät, 2x200	Chargeur c.a. Smart S2200 G2, 2 x 200	Caricabatterie Smart S2200 G2 AC2x200



©2024 Horizon Hobby, LLC.

Blade, the Blade logo, Avian, IC5, EC5, DSM, DSM2, DSMX and the Horizon Hobby logo are trademarks or registered trademarks of Horizon Hobby, LLC.

The Spektrum trademark is used with permission of Bachmann Industries, Inc.

Updated 12/24

643429.2

BLH13075, BLH13075C, BLH13075HPC