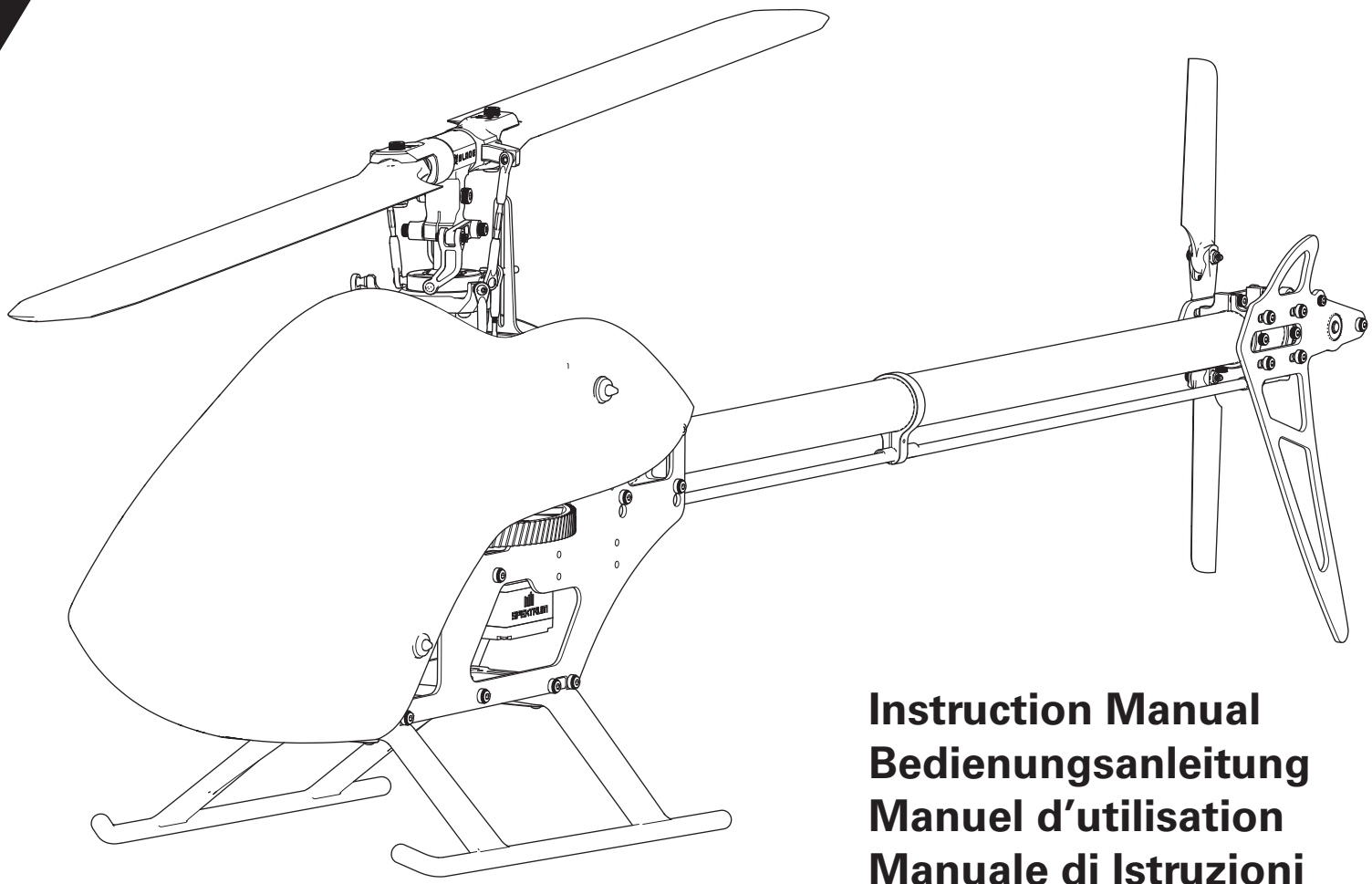
BLH4975, BLH4975C

Fusion 550



Instruction Manual
Bedienungsanleitung
Manuel d'utilisation
Manuale di Istruzioni

BNF BASI

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 Handbücher.

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.

Created 6/23
614044.1

www.modellmarkt24.ch

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 fiori di questo perimetro.

www.modellmarkt24.ch

BLADE®

Table of Contents

Gruppo testa (buste H, A) 80
Gruppo telaio (buste A, F, M, T) 81
Gruppo di coda (Buste B, M, T) 87
Piastra di montaggio controller di volo 91
Montaggio del ricevitore principale e remoto 91
Installazione della batteria 92
Mantenimento gas 92
Configurazione per controller di volo FC6250HX 92
Test di controllo 96
Installazione delle pale del rotore di coda 97
Installazione delle pale del rotore principale 97
Installazione della capottina 97
Impostazioni per Avian 130A ESC 98
Avvertenze e linee guida per il volo 99
Volo del Fusion 550 99
Controlli pre-volo 99
Lista di controllo dopo il volo 99
Allineamento delle pale 99
Ispezioni e manutenzione post-volo 100
Guida alla risoluzione dei problemi 101
Garanzia 101
Garanzia e Assistenza - Informazioni per i contatti 102
Vista esplosa 103
Pezzi di ricambio 106
Componenti raccomandati 107
Pezzi opzionali 107

Specifiche	
Lunghezza	1080mm
Diametro del rotore principale	1245mm
Diametro del rotore di coda	250mm

Componenti fondamentali

	Componente consigliato	BLH4975 Solo Kit	BLH4975C Kit + Combo
Motore	Motore Brushless 4320-1180Kv (SPMXHM1030)	**Incluso**	**Incluso**
ESC*	Avian 130A ESC (SPMXAE1130)	**Richiesto**	**Incluso**
Batteria	5000mAh 6S 22.2V Smart G2 50C; LiPo (SPMX56S50)	**Richiesto**	**Richiesto**
Controller di volo	Sistema FBL per elicotteri FC6250HX (SPMFC6250HX)	**Richiesto**	**Incluso**
Ricevitore	Ricevitori remoti DSMX (SPM9745)	**Richiesto**	**Incluso**
Servi Swash*	H6350 Digital Brushless Ultra Torque, servo ciclico ad alta velocità (SPMSH6350), *servi con ingranaggi in metallo richiesti*	**Richiesto**	**Incluso**
Servo Tail*	H6360 Digital Brushless Mid Torque / Ultra Speed Heli Tail Servo (SPMSH6360), *servo con ingranaggi in metallo richiesto*	**Richiesto**	**Incluso**
Caricabatterie	Caricabatterie Smart S1400 G2 CA,1x400 (SPMXC2040)	**Richiesto**	**Richiesto**
Trasmittente	Trasmittente compatibile DSM2®/DSMX®	**Richiesto**	**Richiesto**

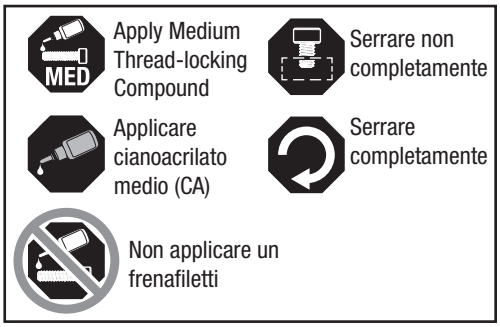
*I servi H6350 e H6360 sono classificati per funzionare fino a 8,4 volt, tuttavia il BEC integrato nell'Avian 130A ESC è valutato solo per alimentare questi servi a 6,0 volt o meno.

⚠ **AVVERTENZA:** Non impostare la tensione BEC dell'Avian 130A ESC sopra i 6,0 volt quando si utilizzano i servi Spektrum H6350 e H6360. L'impostazione della tensione del BEC al di sopra di 6,0 volt può causare il sovraccarico del BEC, con conseguente perdita di controllo.

Utensili necessari

- Frenafiletti a media resistenza (frenafiletto 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 FC6250HX SPMA3065
- (Opzionale) Scatola di programmazione ESC SPMXCA200

Legenda della guida all'assemblaggio



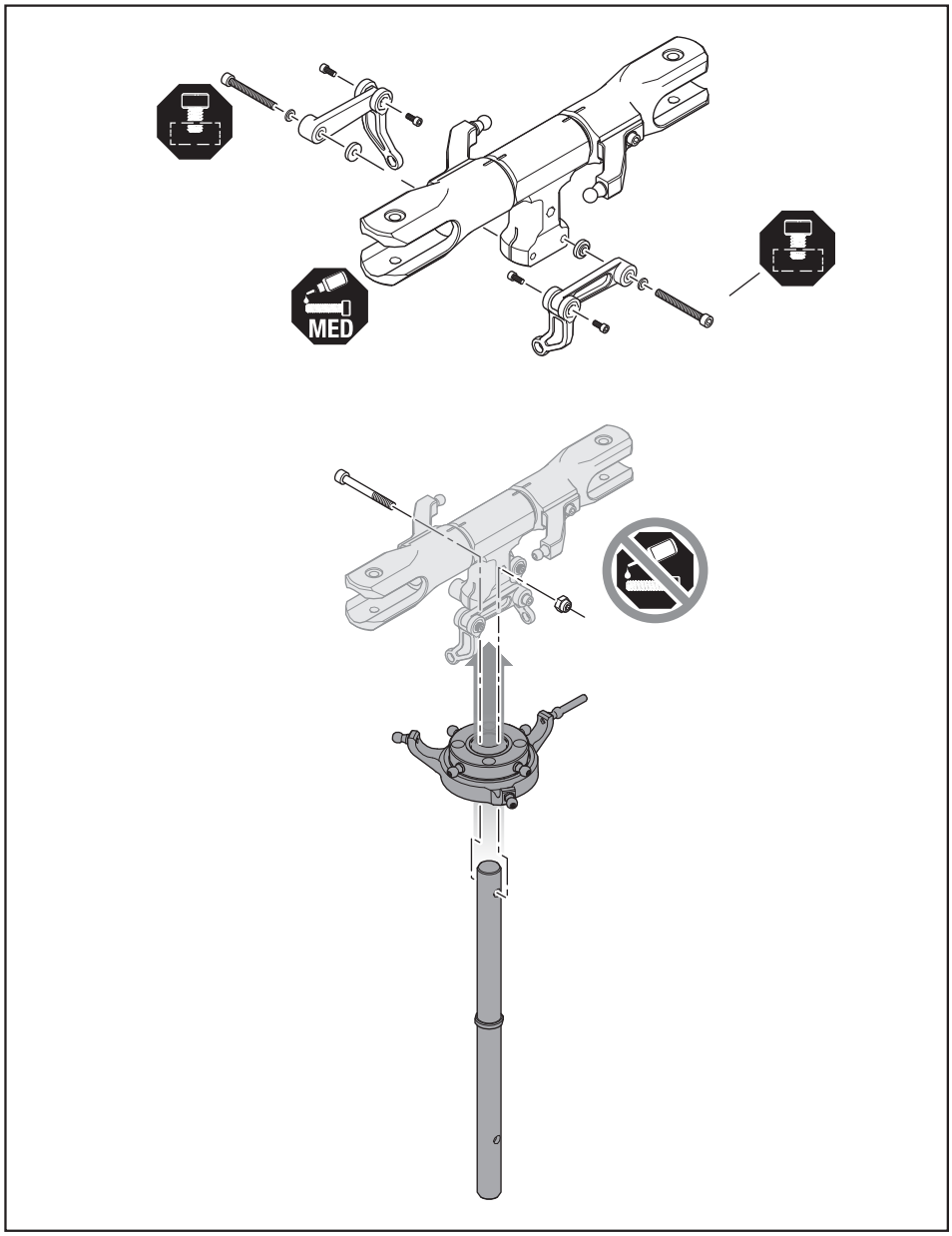
Per ricevere gli aggiornamenti del prodotto, le offerte speciali e altro, bisogna registrarlo su www.horizonhobby.com

www.modellmarkt24.ch

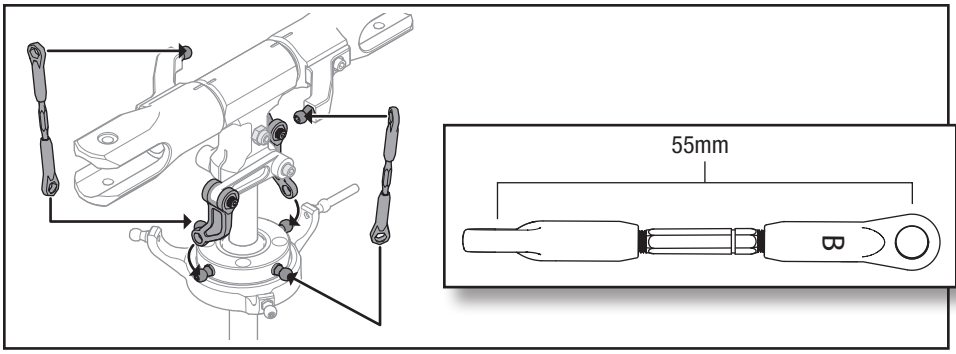
Gruppo testa (buste H, A)

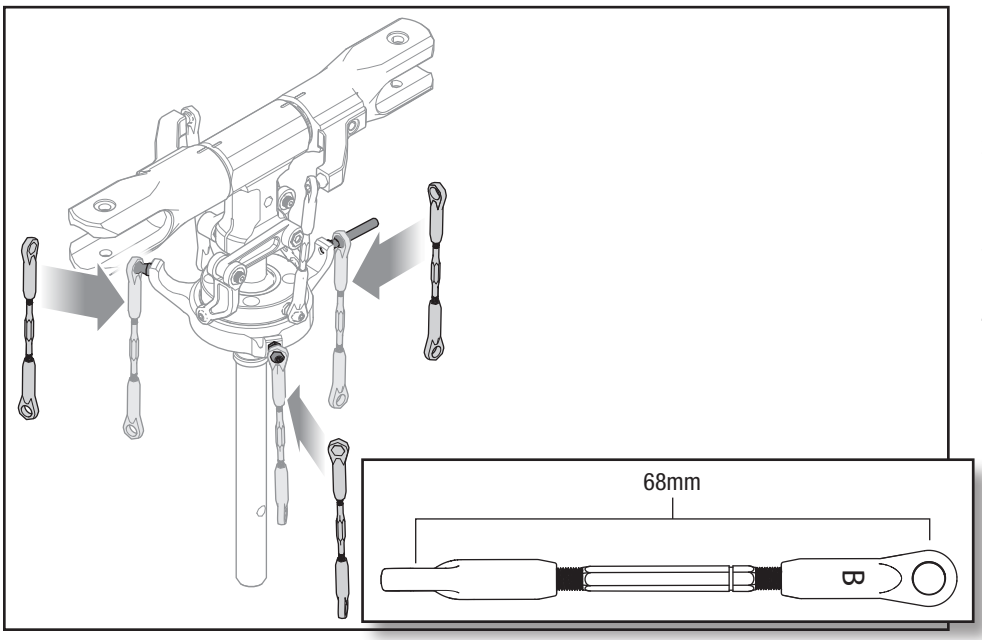
Busta H1, H2, H3

1. Il gruppo principale della testa del rotore e il piatto oscillante sono preassemblati con un composto frenafiletti.
   Se si smontano i dispositivi di fissaggio, utilizzare un frenafiletti di media resistenza per il rimontaggio.
2. Installare i bracci del cedente sul blocco di testa con un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un frenafiletti medio utilizzando una vite a brugola M3x20 mm e due rondelle per braccio. Assicurarsi che il frenafiletti non vada a contatto con i cuscinetti dei bracci elevatori. in questo momento non è necessario serrare completamente.
3. Inserire l'albero principale nel blocco di testa e fissare il bullone M4x20 mm e il controdado con una chiave esagonale da 3 mm e pinze ad ago. Prima di serrare il bullone tirare il blocco della parte anteriore per verificare che il bullone passi attraverso il foro nell'albero principale. **Non usare un frenafiletti sul bullone della parte anteriore né sul dado.**
4. Serrare completamente le due viti a testa incassata M3x20 mm del braccio elevatore installate precedentemente al punto 2.



www.modellmarkt24.ch





Busta A

IMPORTANTE: I collegamenti in plastica sono unidirezionali, c'è una **B** stampata all'esterno del collegamento. Orientare sempre le maglie in modo che scattino sulla sfera di controllo con la **B** all'esterno.

IMPORTANTE: I collegamenti sono tenditori. C'è una tacca verso un'estremità del tenditore per indicare la normale direzione del filo, il lato opposto ha i fili invertiti. Quando entrambi i collegamenti a sfera sono installati e non possono ruotare, apportare modifiche alla lunghezza complessiva ruotando il tenditore con una chiave fissa da 3 mm.

1. Far scattare i bracci elevatori su due sfere di giunzione opposte sul piatto ciclico superiore.
2. Regolare la lunghezza delle giunzioni di testa del rotore a 55 mm dal centro rispetto al centro delle aperture di giunzione.
3. Far scattare le giunzione di testa del rotore sulle sfere di giunzione dei fermi principali.
4. Far scattare l'altra estremità delle giunzioni alle sfere di giunzione rimanenti del piatto ciclico superiore.

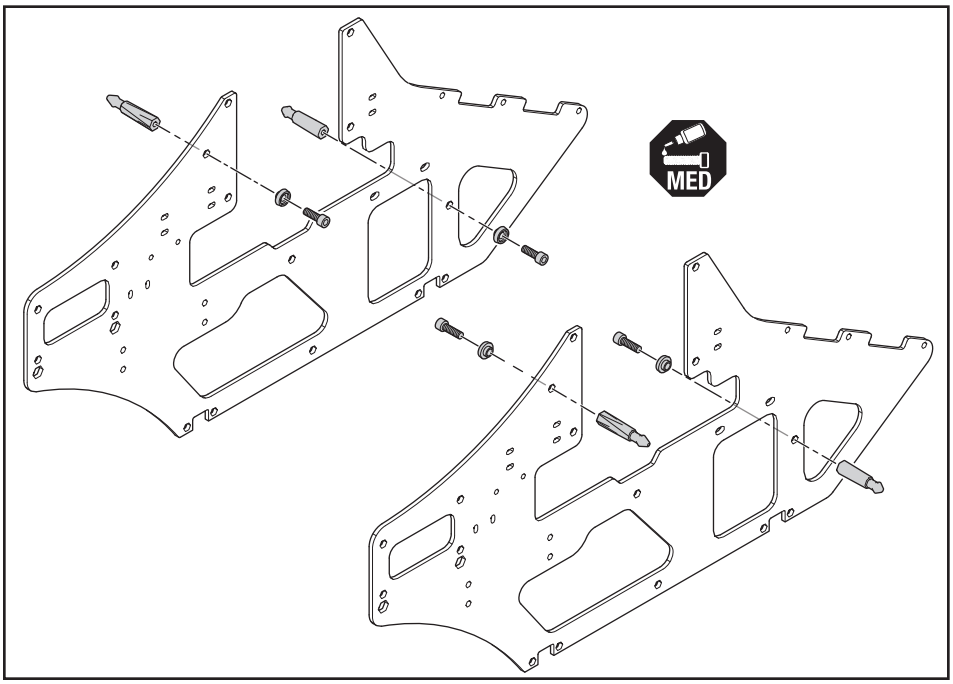
Busta A

1. Regolare la lunghezza delle giunzioni di testa del rotore a 68 mm dal centro rispetto al centro delle aperture di giunzione.
2. Far scattare un'estremità delle giunzioni di controllo del servo sulle sfere di giunzione sul piatto ciclico inferiore.

Gruppo telaio (buste A, F, M, T)

AVVISO: Pianificare sempre il percorso dei fili del servo prima dell'assemblaggio. Se i fili del servo passano attraverso o incrociano le piastre del telaio, usare carta abrasiva o una lima per levigare i bordi della piastra del telaio onde evitare la spelatura del filo. Eventuali danni ai fili del servo possono provocare la perdita di controllo del velivolo.

ATTENZIONE: Carteggiare o limare la fibra di carbonio, per esempio le piastra del telaio, può produrre polvere di carbonio. Indossare sempre i DPI adeguati come maschera antipolvere, quando esiste il rischio di produzione di polvere di carbonio.



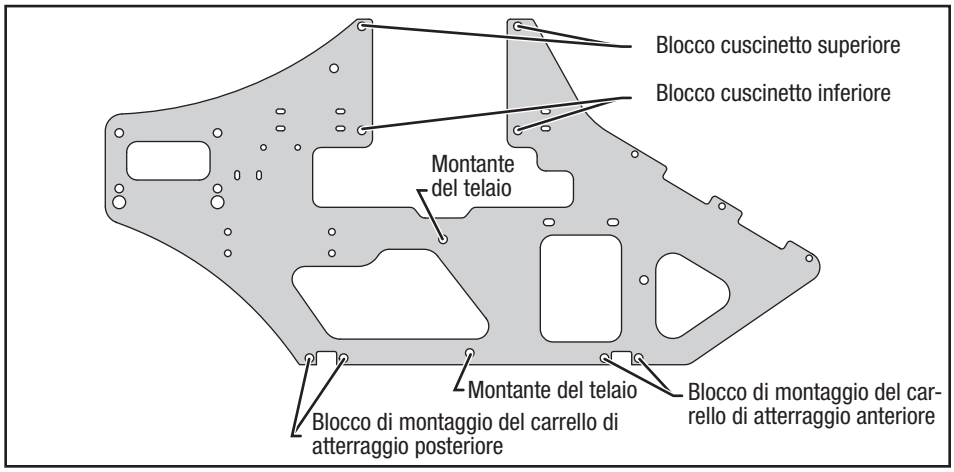
Buste F, M1

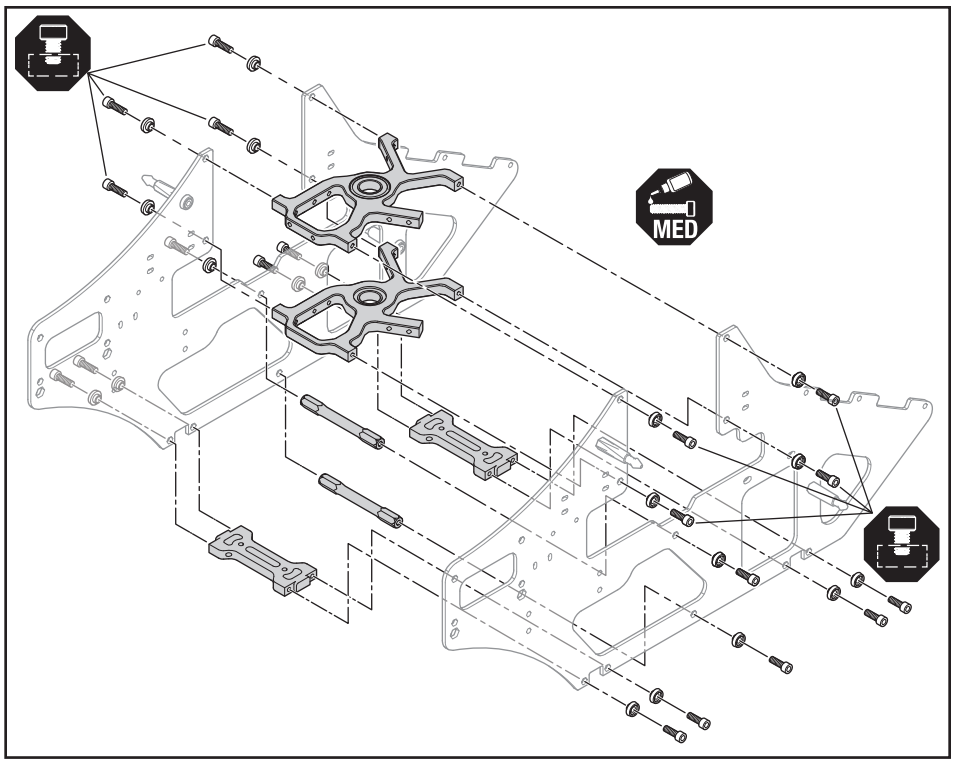
Attaccare i montanti della capottina anteriore e posteriore a ciascuna piastra del telaio utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un composto frenafiletti medio per ciascun montante per installare la vite M3x10 mm con una rondella lavorata. I montanti anteriori della capottina sono etichettati con una **F**. Assemblare un lato sinistro e uno destro del telaio come mostrato nell'illustrazione.

www.modellmarkt24.ch

Buste M1, M2, M3

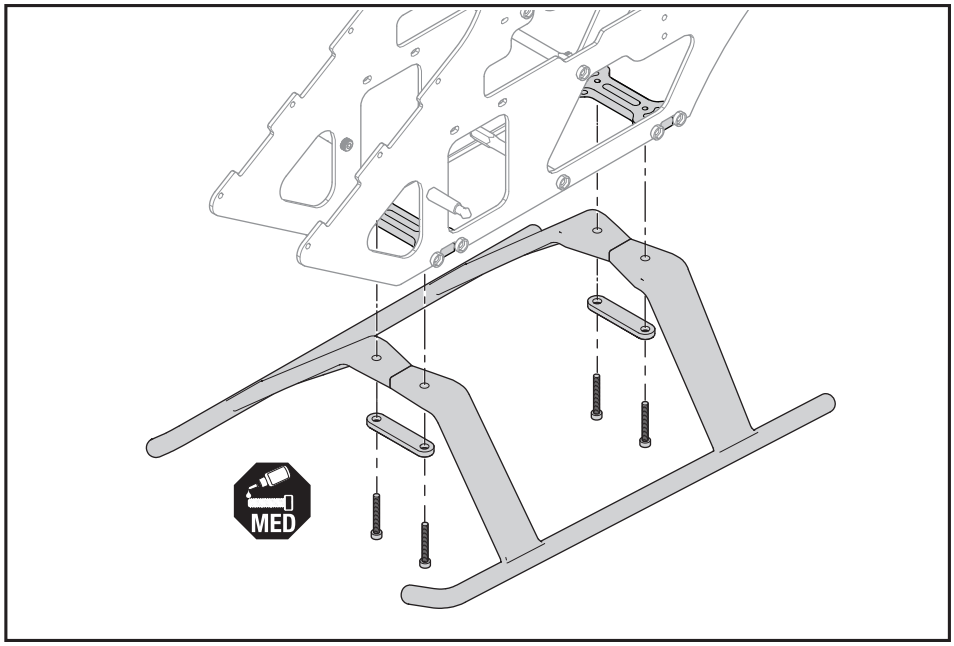
1. Il blocco del cuscinetto superiore presenta due fori filettati nel retro del blocco. Orientare i blocchi del cuscinetto in modo che il blocco del cuscinetto superiore abbia il cuscinetto premuto dall'alto e quello inferiore lo abbia premuto dal basso.
2. Fissare i blocchi del cuscinetto superiore e inferiore ai lati del telaio utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un composto frenafiletti di media resistenza per installare le viti M3x10 mm con le rondelle lavorate. In questo momento non è necessario serrare completamente le viti nei blocchi del cuscinetto.
3. Far scorrere l'albero principale attraverso entrambi i blocchi del cuscinetto per assicurare che i blocchi siano adeguatamente allineati uno con l'altro.
4. Impostare i lati del telaio verticali su una superficie piatta, con il fondo di entrambi i lati completamente a contatto con la superficie di lavoro.
5. Serrare completamente tutte le viti di blocco del cuscinetto e rimuovere l'albero principale dai blocchi del cuscinetto.
6. Fissare due supporti del carrello di atterraggio e due montanti del telaio ai lati del telaio utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un frenafiletti medio per installare le viti M3x10 mm con le rondelle lavorate.



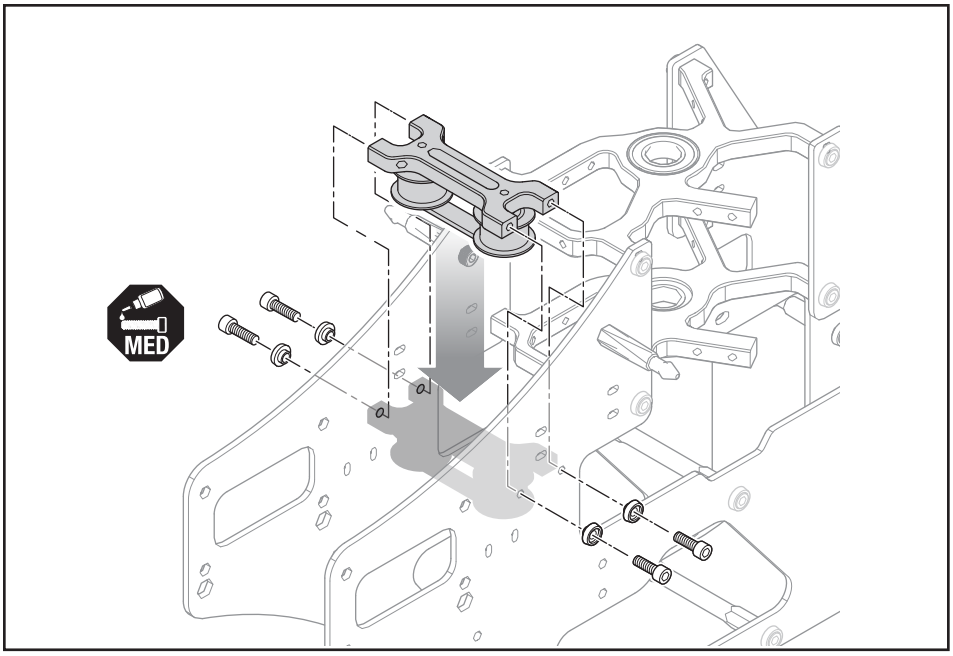


Busta M3

Fissare le metà del carrello di atterraggio con fascette di plastica utilizzando un cacciavite esagonale da 2 mm e un frenafiletti medio per installare le viti M3x12 mm.

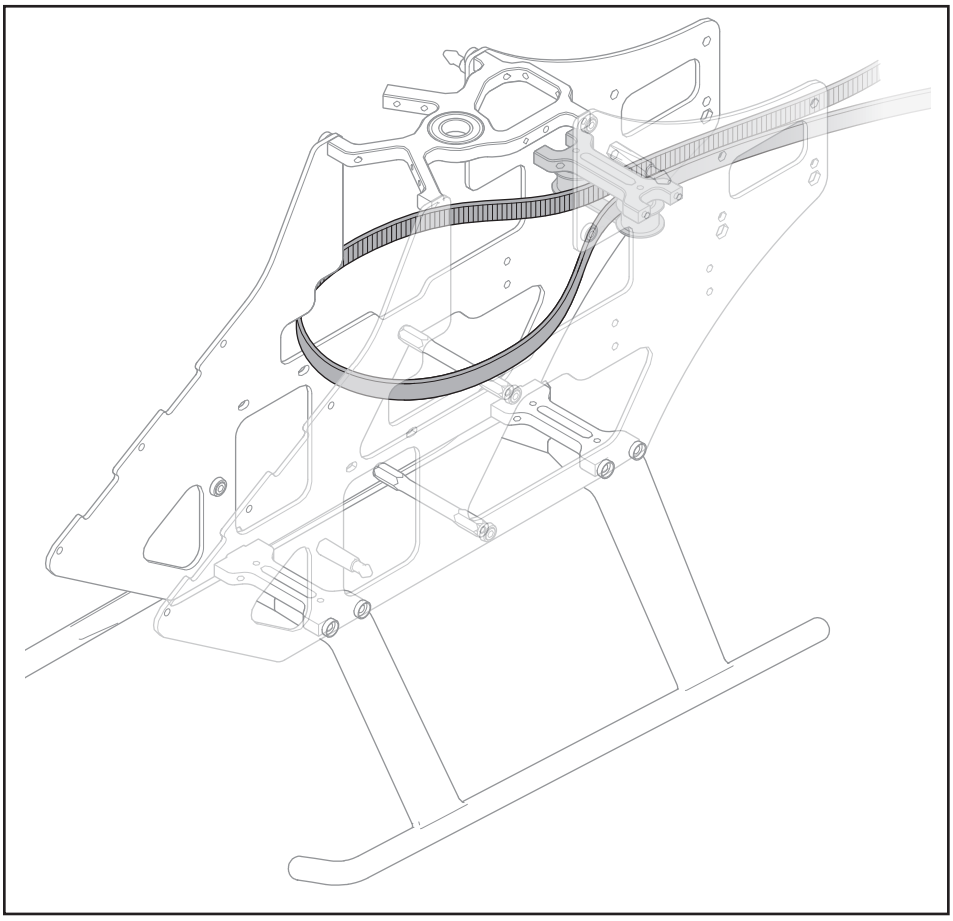


www.modellmarkt24.ch



Busta M4

Installare la guida della cinghia di coda tra i telai laterali utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un frenafiletti di media resistenza per installare le viti M3x10 mm con le rondelle lavorate.



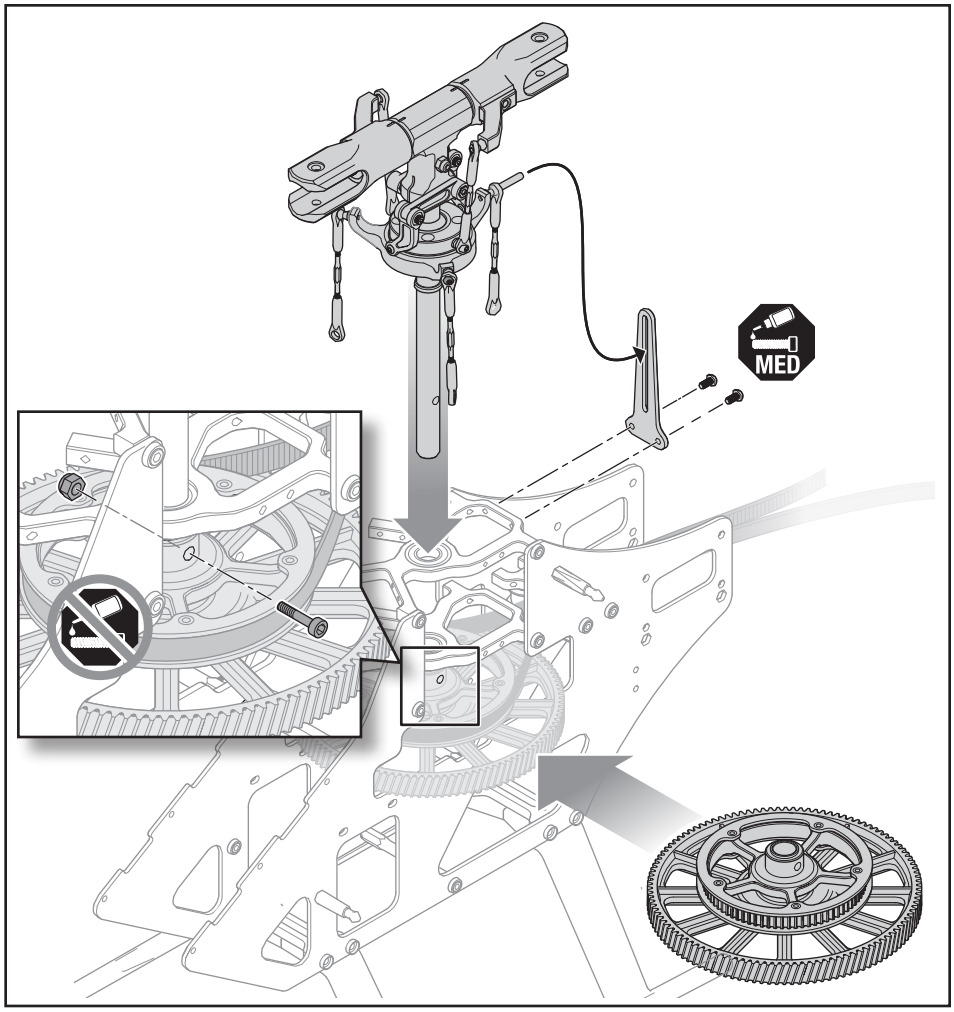
Busta T1

Filettare la cinghia della coda attraverso la guida della cinghia con i denti rivolti verso l'interno. Tirare una quantità sufficiente di cinghia attraverso la guida per formare un grande cappio, come mostrato.
Prestare attenzione a non piegare la cinghia.

www.modellmarkt24.ch

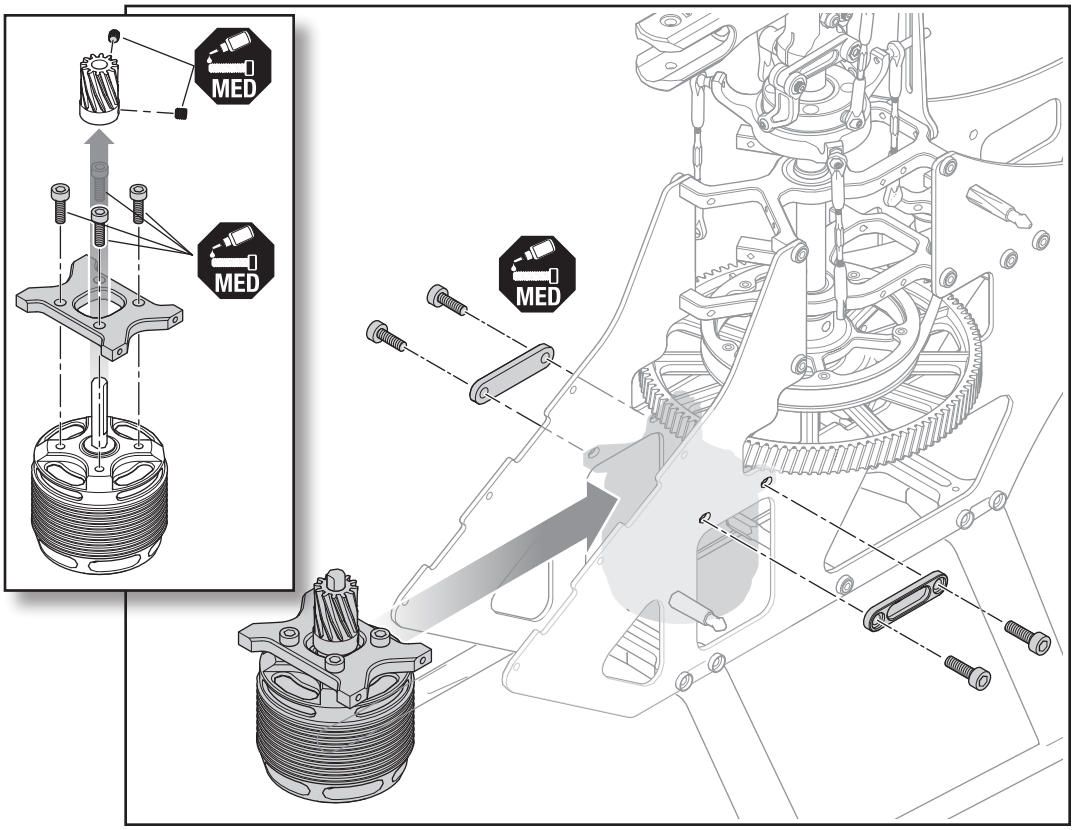
Buste M1, H2, H4

1. Far scorrere il gruppo ingranaggi principale attraverso il lato del telaio.
2. Posizionare la cinghia della coda attorno all'ingranaggio superiore come mostrato.
3. Far scorrere il gruppo della testa del rotore verso il basso attraverso i blocchi del cuscinetto e il gruppo dell'ingranaggio principale.
4. Fissare l'ingranaggio principale all'albero principale utilizzando un cacciavite esagonale da 3 mm per installare il bullone M4x20 mm e il controdado. **Non usare un frenafiletti su bullone e dado.**
5. Fissare la staffa antirotazione sul retro del blocco del cuscinetto superiore utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un frenafiletti medio per installare le due viti a testa tonda M3x6 mm. Assicurarsi che il perno antirotazione sia rivolto verso il retro del telaio e sia inserito nella staffa prima di fissare la staffa al blocco del cuscinetto.
6. Ruotare la testa del rotore per assicurarsi che ruoti liberamente.
7. Verificare la presenza di qualsiasi gioco verticale nell'albero principale. Se necessario, nella busta H2 è incluso uno spessore. Rimuovere l'albero principale e installare lo spessore sopra il blocco cuscinetto superiore durante il rimontaggio.

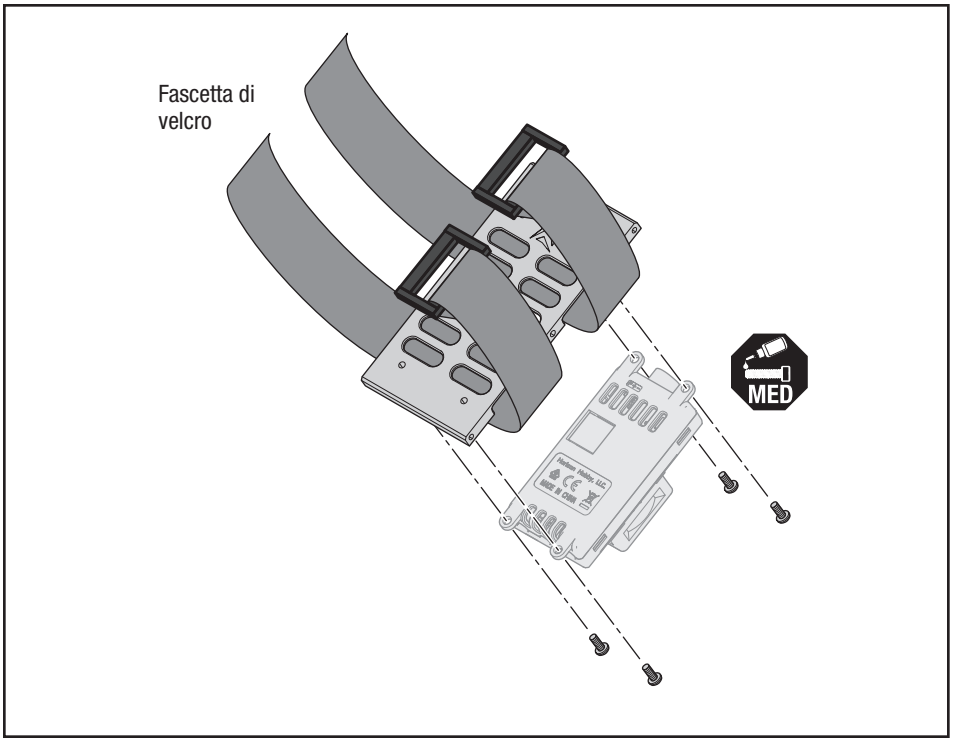


Busta M5

1. Fissare il motore brushless 4320-1180Kv incluso (SPMXHM1030) al supporto del motore utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un composto frenafiletti medio per installare le quattro viti M3x8 mm. I fili elettrici del motore devono essere rivolti verso la parte anteriore del velivolo quando installati.
2. Fissare il pignone all'albero motore utilizzando un cacciavite esagonale da 2 mm e un frenafiletti medio per installare le due viti di fissaggio M4x4 mm.
3. Fissare il gruppo di montaggio del motore tra i lati del telaio utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un frenafiletti medio per installare le viti M3x10 mm e i duplicatori del telaio lavorati.

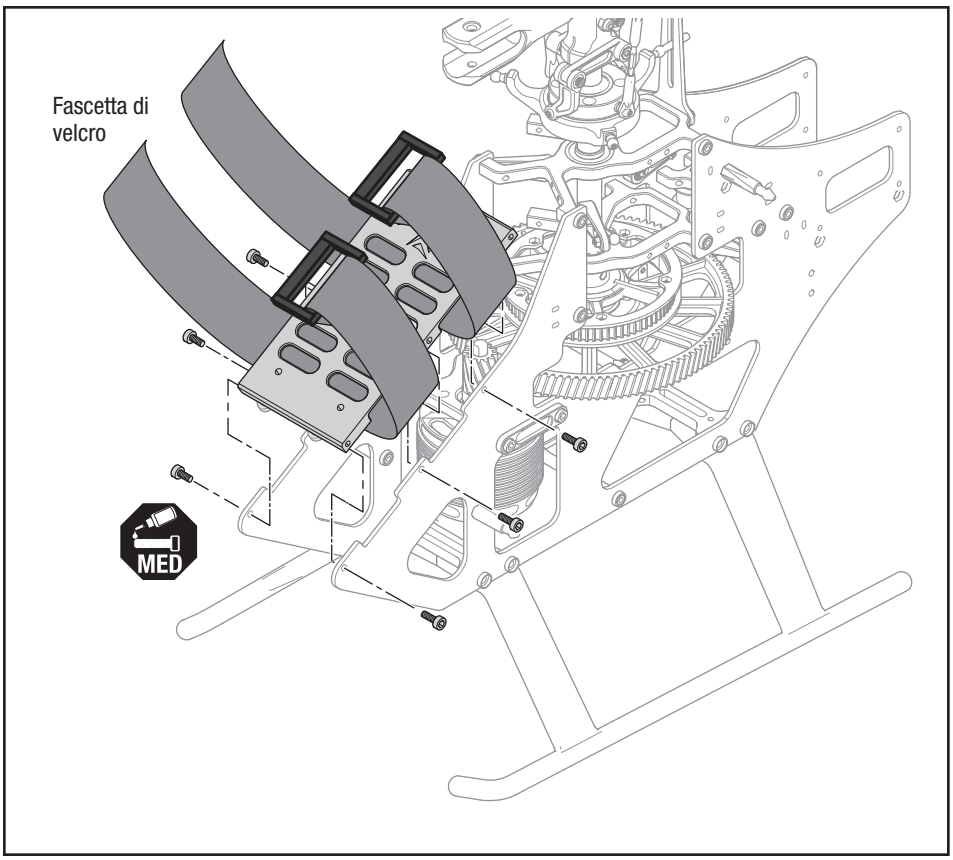


www.modellmarkt24.ch



Busta A, M6

1. Fissare l'ESC direttamente sul lato inferiore della piastra della batteria utilizzando un cacciavite esagonale da 2 mm e un composto frenafiletti medio per installare le viti a testa tonda M3x6 mm. Fissare due fascette con gancio e anello tra la piastra della batteria e il regolatore di velocità, come illustrato.



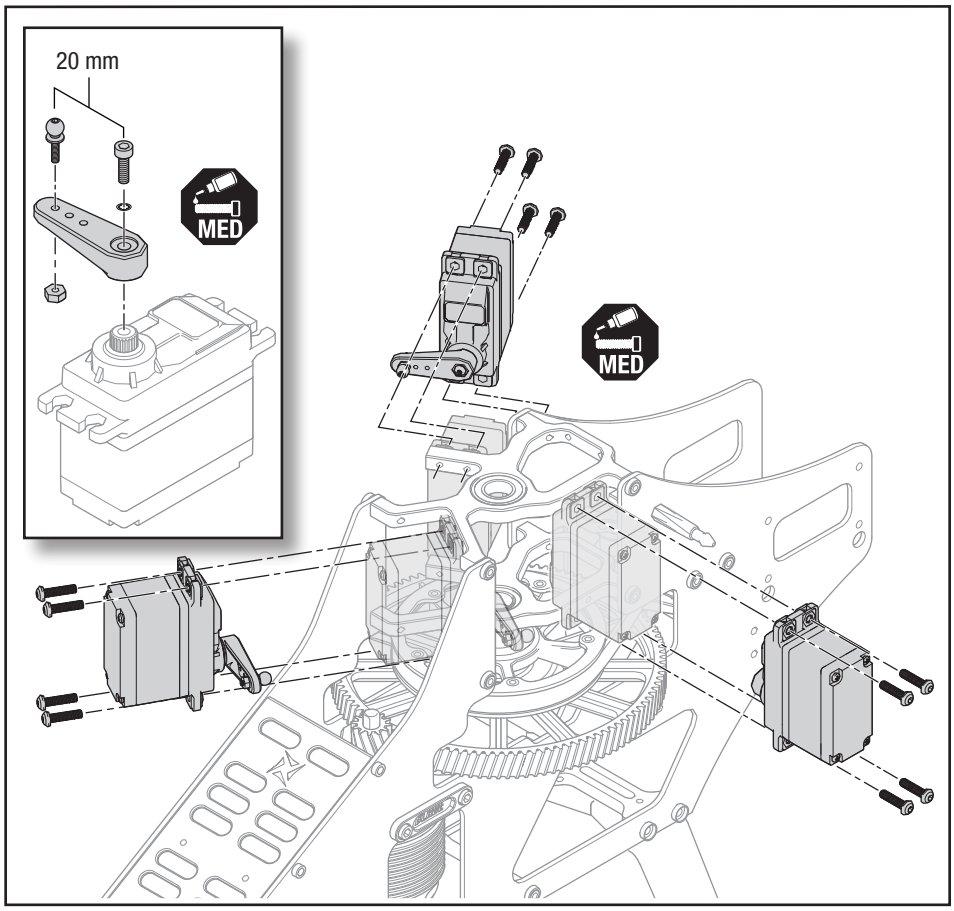
2. Collegare i fili elettrici del motore al regolatore di velocità.
3. Fissare la piastra di montaggio della batteria tra i lati del telaio utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un frenafiletti medio per installare le sei viti M3x10 mm e un frenafiletti medio. Le fascette con gancio e anello devono uscire attraverso gli spazi ai lati del telaio.

www.modellmarkt24.ch

Busta A1, A3

Preparare tre servi ciclici come di seguito indicato:

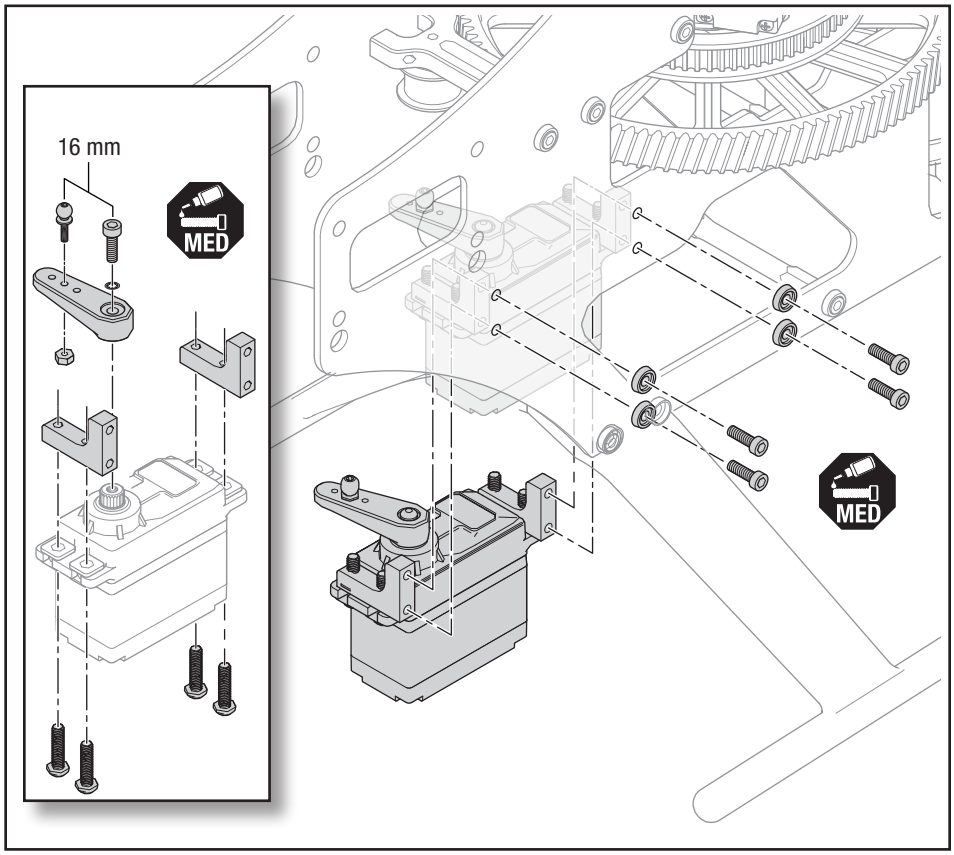
1. Centrare i servi usando il ricevitore o un tester per servo. Consigliamo il controllore batteria Spektrum Smart LiPo e azionamento servo (SPMXBC100). Usare le impostazioni 1520µs per testare i servi Spektrum H6350.
2. Fissare il braccio del servo nella posizione mostrata, perpendicolare alla custodia del servo. Utilizzare l'impostazione spline per ottenere la posizione approssimativa più vicina, il centraggio finale verrà eseguito durante l'impostazione del controller di volo. Verwenden Sie beim Einbau des Servohorns die in Beutel A-1 enthaltene Innensechskantschraube M3 x 8 und die dem Servo beiliegende Sicherungsscheibe. Verwenden Sie nicht die mit dem Servo gelieferte M3 x 6-Halbrundkopfschraube.
3. Tenere il dado M2 con le pinze e fissare la sfera di collegamento utilizzando un cacciavite esagonale da 1,5 mm nella posizione del braccio del servo esterno.
4. Fissare i servi ai blocchi dei cuscinetti, nelle posizioni mostrate utilizzando un cacciavite esagonale da 2 mm e un frenafiletti medio per installare le viti a testa tonda M3x10 mm.
5. Premere l'estremità inferiore delle giunzioni del servo sulle sfere di giunzione del braccio del servo.



Busta A1, A3, M1

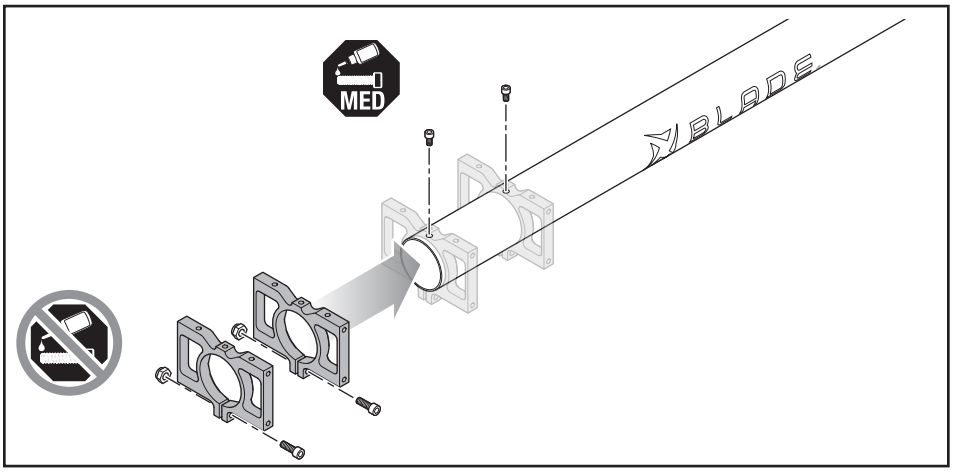
Preparare il servo della coda come di seguito indicato:

1. Centrare il servo usando il ricevitore o un tester per servo. Consigliamo il controllore batteria Spektrum Smart LiPo e azionamento servo (SPMXBC100). Usare la impostazioni 760µs per testare i servi Spektrum H6360.
2. Fissare il braccio del servo nella posizione mostrata, perpendicolare alla custodia del servo. Utilizzare l'impostazione spline per ottenere la posizione approssimativa più vicina, il centraggio finale verrà eseguito durante l'impostazione del controller di volo. Verwenden Sie beim Einbau des Servohorns die in Beutel A-1 enthaltene Innensechskantschraube M3 x 8 und die dem Servo beiliegende Sicherungsscheibe. Verwenden Sie nicht die mit dem Servo gelieferte M3 x 6-Halbrundkopfschraube.
3. Tenere il dado M2 con le pinze e fissare la sfera di collegamento utilizzando un cacciavite esagonale da 1,5 mm nella posizione centrale del braccio del servo.
4. Fissare i supporti del servo di coda al servo utilizzando un cacciavite esagonale da 2 mm e un composto frenafiletti medio per installare la vite a testa tonda M3x8 mm. Non serrare completamente le viti del supporto del servo.
5. Fissare il gruppo del servo di coda all'interno del lato destro del telaio come mostrato, utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un frenafiletti medio per installare le quattro viti M3x10 mm e le rondelle lavorate.
6. Serrare completamente le viti del supporto del servo.



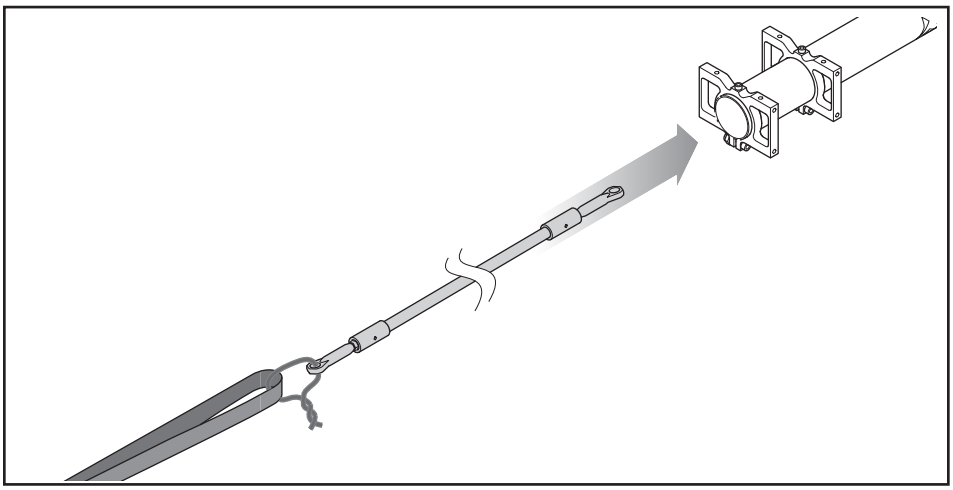
www.modellmarkt24.ch

Gruppo di coda (Buste B, M, T)

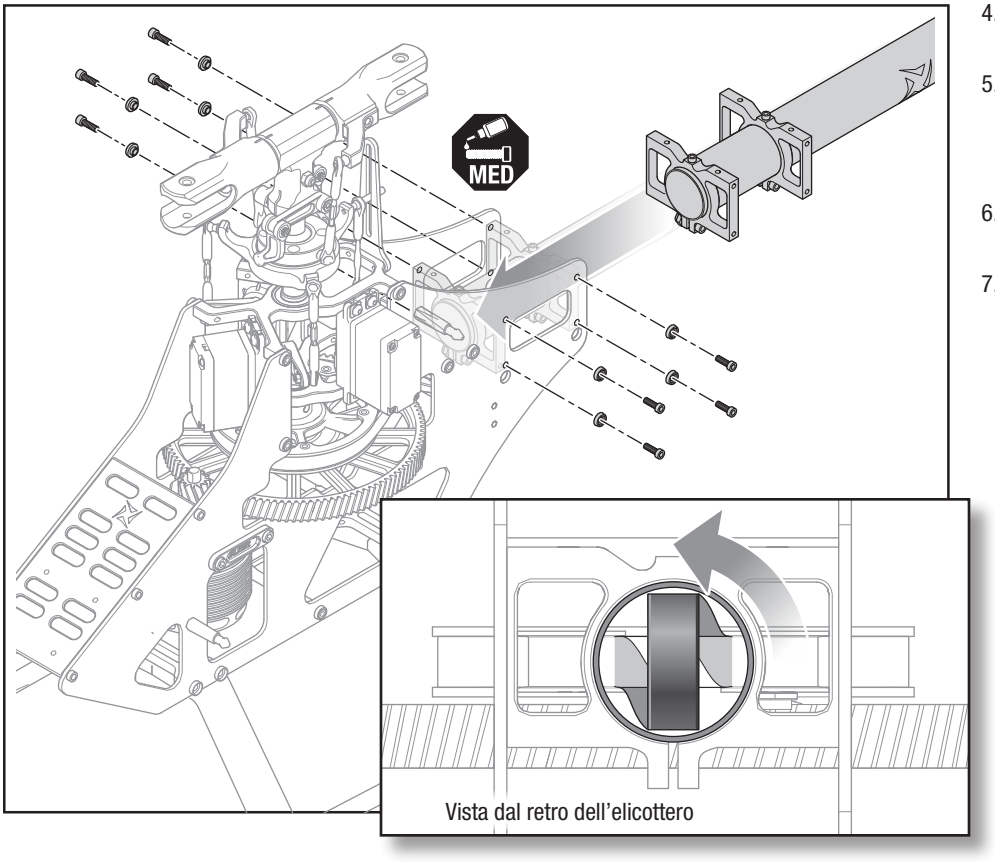


Buste B, M8

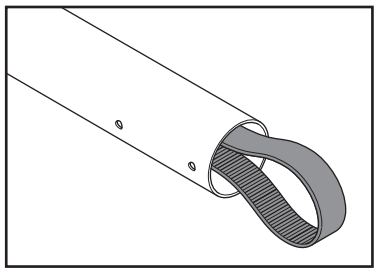
1. Fissare i supporti al tubo di coda utilizzando un cacciavite esagonale da 2 mm e un composto frenafiletti medio per installare la vite a testa cilindrica M3x6 mm per ogni supporto e un composto frenafiletti medio nei fori della parte superiore del tubo di coda.
2. Fissare in modo lasco una vite M3x12 mm con un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un controdado nella parte inferiore di ciascun supporto. Non usare frenafiletti. Non serrare completamente.



3. Inserire l'estremità libera della cinghia di coda attraverso il tubo di coda.
   IMPORTANTE: Utilizzare un laccio attorcigliato dalla confezione per fissare temporaneamente la cintura al collegamento a sfera sull'asta di spinta della coda. Far passare l'asta di spinta attraverso il boma e far passare la cinghia, quindi rimuovere la fascetta



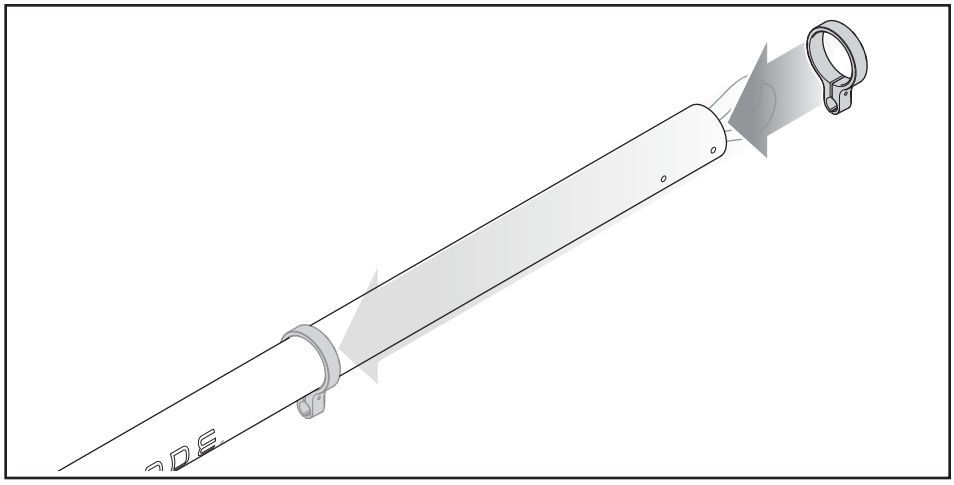
4. Far passare la cinghia attraverso il tubo mentre si fanno scorrere i supporti del tubo tra i lati del telaio.
5. Fissare i supporti del braccio ai lati del telaio utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un frenafiletti medio per installare le viti M3x10 mm con le rondelle lavorate.
6. Serrare completamente le viti del supporto del tubo 3x12 mm e i dadi installati nel precedente Punto 3.
7. Quando il tubo è completamente posizionato in sede, la cinghia della coda deve estendersi dal retro del tubo come mostrato. Ruotare il cappio posteriore della cinghia di 90° in senso antiorario da posizione orizzontale, quando visto dal retro del velivolo. Assicurarsi che la cinghia non sia attorcigliata all'interno del tubo.



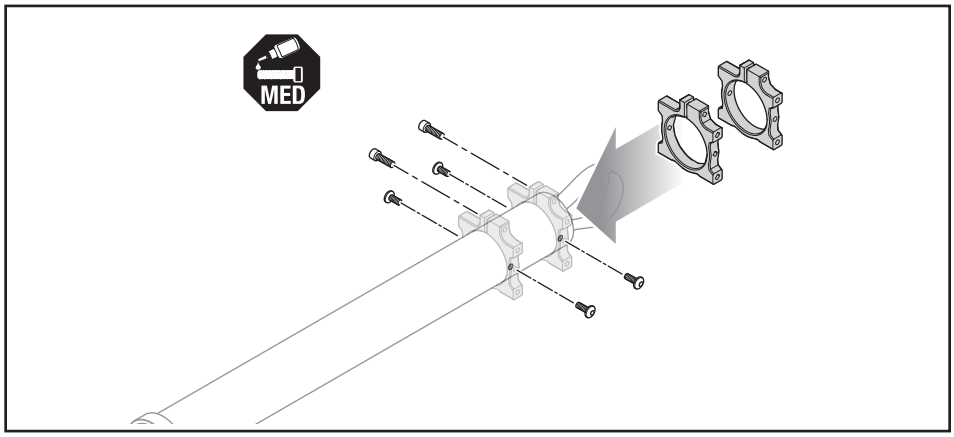
www.modellmarkt24.ch

Buste B1, T2

1. Far scorrere la guida dell'asta di comando della coda sul tubo di coda. La guida deve essere posizionata approssimativamente nel centro del tubo di coda.

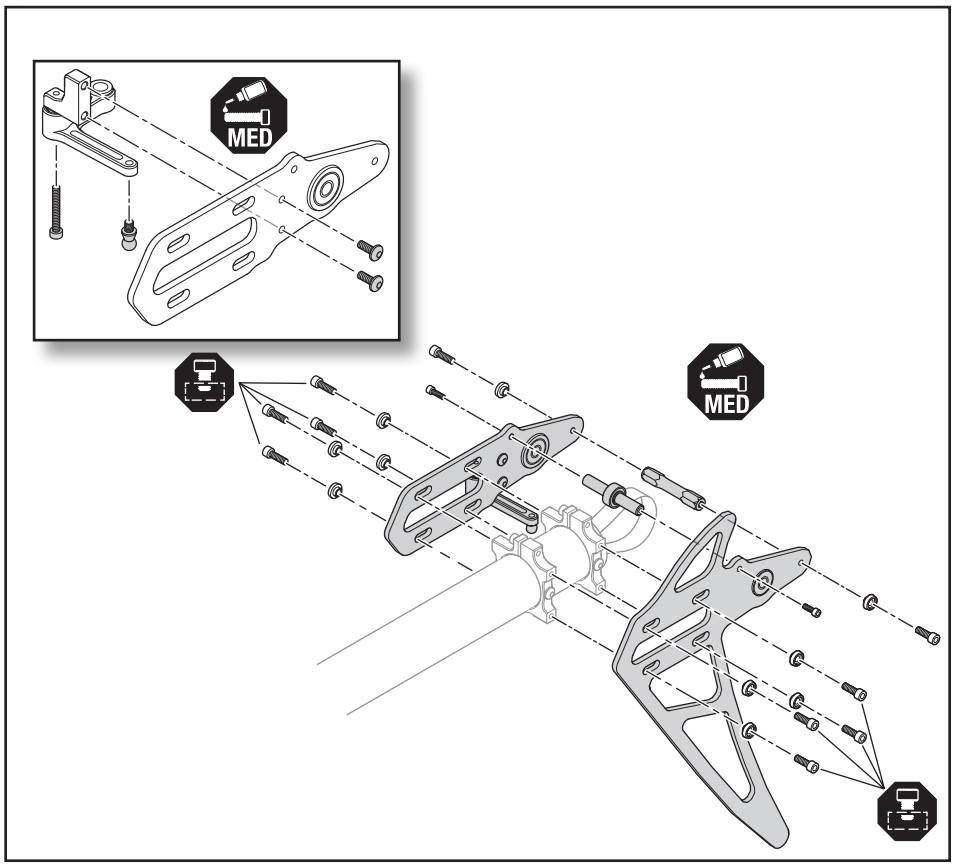


2. Far scorrere due supporti posteriori del tubo di coda sullo stesso.
3. Fissare i supporti utilizzando un cacciavite esagonale da 2 mm e un composto frenafiletti medio per installare le due viti a testa tonda M3x6 mm per supporto, nei fori su entrambi i lati del tubo di coda.
4. Utilizzare un cacciavite esagonale da 2,5 mm per inserire una vite a testa cilindrica M3x10 mm con un composto frenafiletti medio nella parte superiore di ciascun supporto, come illustrato.

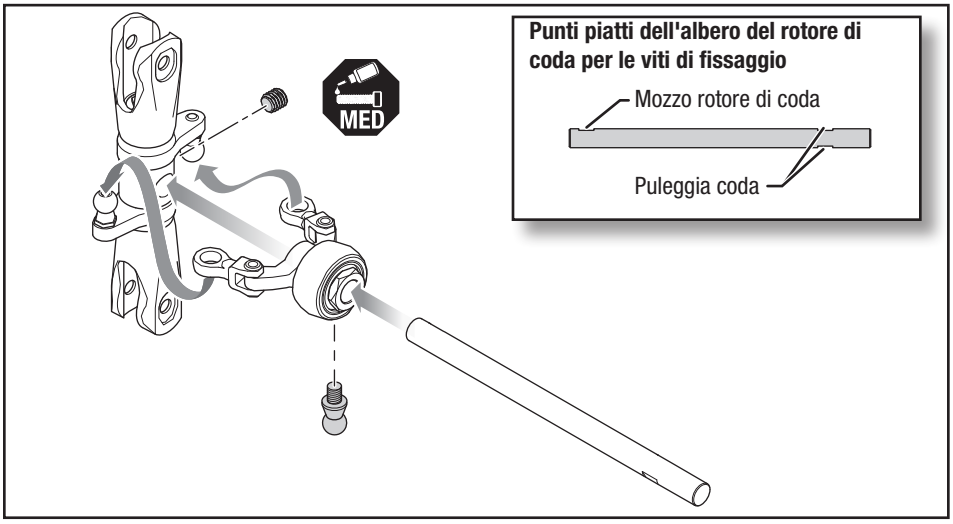


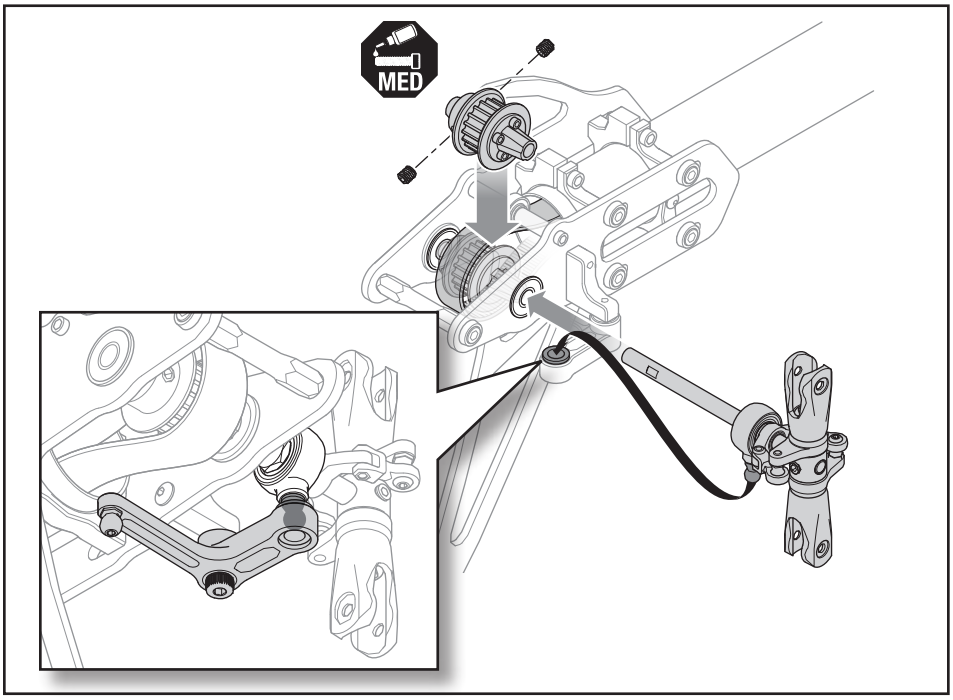
Buste T2, T3

1. Fissare il gruppo della leva del passo del rotore di coda alla piastra di coda del lato destro utilizzando un cacciavite esagonale da 2 mm e un frenafiletti medio per installare le due viti a testa tonda M2,5x8 mm.
2. Fissare il gruppo della piastra di coda destra ai supporti del tubo di coda utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un frenafiletti medio per installare le quattro viti a brugola M3x10 mm e le rondelle lavorate. Non serrare completamente.
3. Fissare la piastra/l'aletta di coda del lato sinistro ai supporti del braccio di coda utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un composto frenafiletti medio per installare le quattro viti a brugola M3x10 mm e le rondelle lavorate. Non serrare completamente.
4. Inserire il cuscinetto di guida della cinghia di coda tra le piastre di coda e fissarlo utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un frenafiletti medio per installare le due viti a brugola M2,5x8 mm.
5. Inserire il montante distanziale posteriore tra le piastre di coda e fissarlo utilizzando un cacciavite esagonale da 2,5 mm e un frenafiletti medio per installare le due viti a brugola M3x10 mm e le rondelle lavorate.



www.modellmarkt24.ch





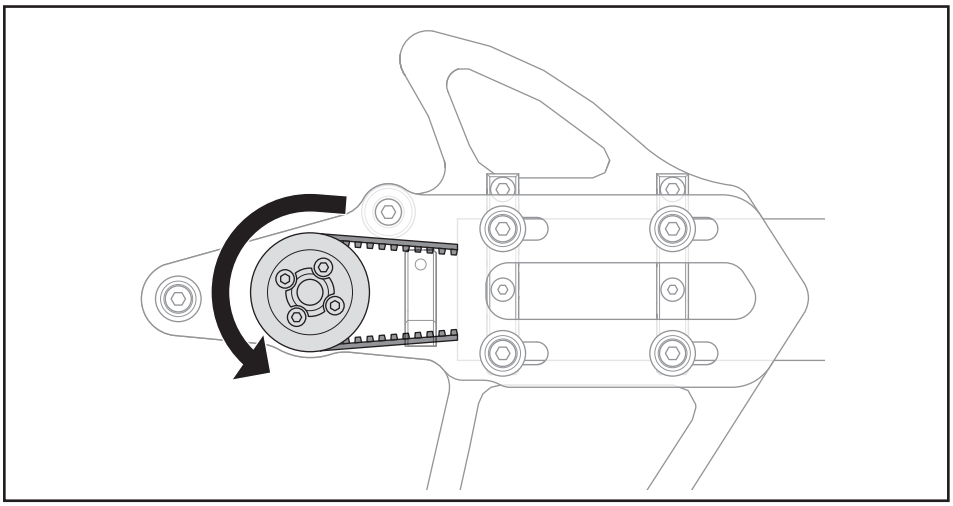
Busta T4

IMPORTANTE: L'albero di coda ha un punto piatto vicino a un'estremità per il mozzo del rotore di coda e due punti piatti sull'altra estremità per la puleggia di coda.

1. Inserire l'albero di coda nel gruppo mozzo del rotore di coda.
2. Bloccare l'albero di coda in posizione utilizzando un cacciavite esagonale da 2 mm e un composto frenafiletti medio per installare la vite di fissaggio M4x4 mm. Assicurarsi che il set di viti vada a contatto dell'area piatta lavorata nell'albero di coda.
3. Rimuovere la sfera di giunzione dal gruppo cursore di beccheggio e reinstallare usando un frenafiletti medio.
4. Far scorrere il gruppo cursore di beccheggio sull'albero di coda e far scattare le giunzioni a sfera sulle sfere di giunzione dei fermi della coda.

1. Inserire la puleggia di coda nel cappio creato dalla cinghia di coda, come mostrato.
2. Far scorrere l'albero di coda dal lato destro, attraverso la puleggia di coda e nel cuscinetto della piastra di coda lato sinistro. Mentre si fa scorrere all'interno l'albero di coda, inserire la sfera di giunzione del cursore di beccheggio della coda nella boccola di nylon della leva a squadra del rotore di coda.

   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. L'albero di coda deve estendersi fuori dal cuscinetto di piastra lato sinistro di approssimativamente 1 mm.
4. Fissare la puleggia di coda all'albero di coda utilizzando un cacciavite esagonale da 2 mm e un frenafiletti medio per installare le due viti di fissaggio M4x4 mm. Assicurarsi che i set di viti vadano a contatto delle aree piatte lavorate nell'albero di coda.



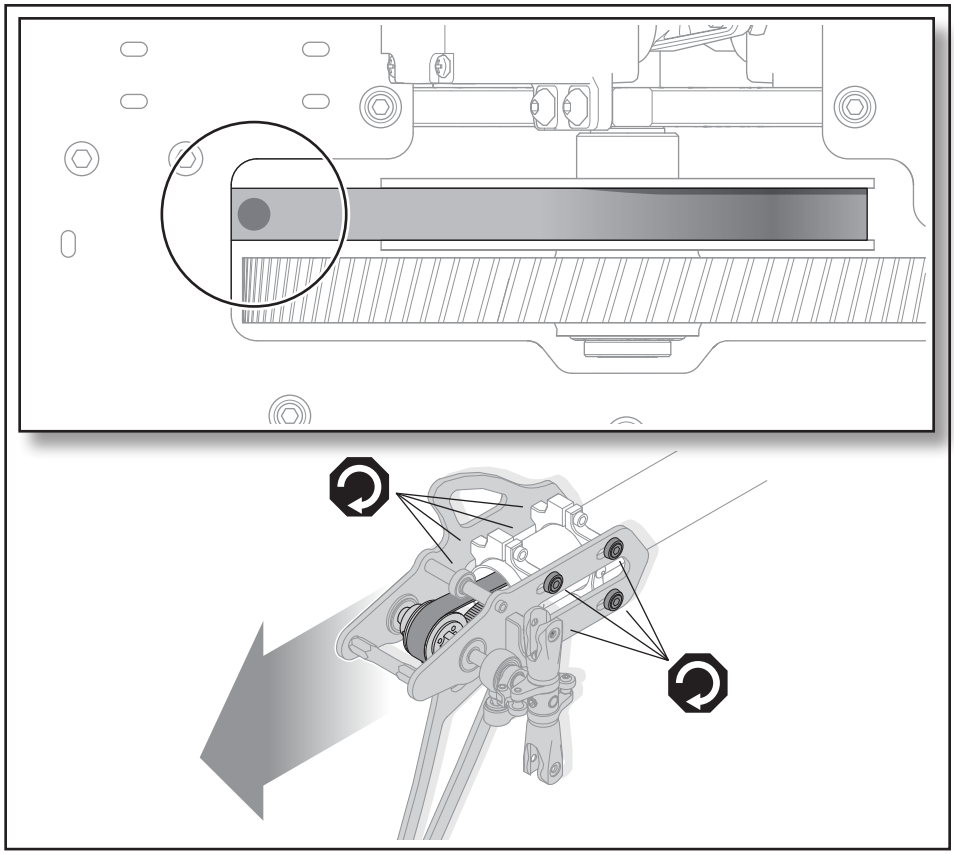
Controllare la rotazione della puleggia di coda. La puleggia di coda deve ruotare come mostrato quando il rotore principale è ruotato in senso orario, quando visto dall'alto. Se l'ingranaggio della coda non ruota come mostrato, rimuovere l'albero e la puleggia di coda, ruotare il cappio di cinghia di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

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

www.modellmarkt24.ch

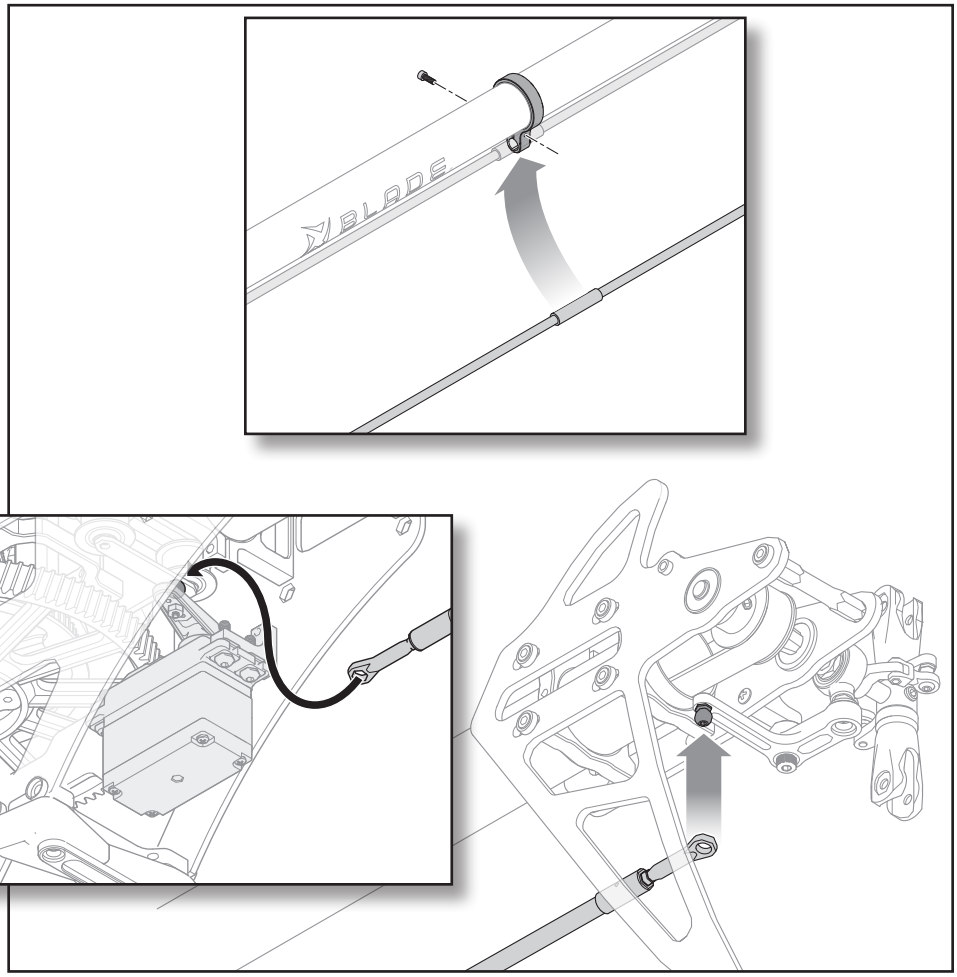
Tensione della cinghia

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 esercitando pressione contro entrambe le piastre laterali di coda verso la parte posteriore del velivolo. Utilizzare un cacciavite esagonale da 2,5 mm per serrare completamente le otto viti M3x10 mm che tengono le piastre laterali di coda ai supporti posteriori del tubo.



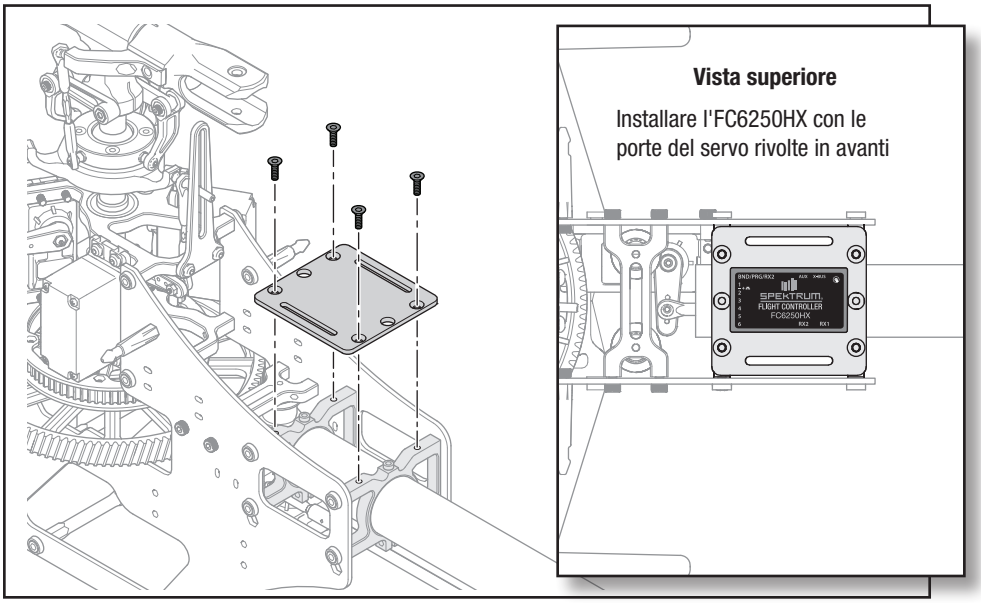
Comando di coda

1. Inserire il manicotto metallico dell'asta di comando di coda nella guida dell'asta di comando.
2. Fissare la guida dell'asta di comando con una vite a testa incassata.
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.



www.modellmarkt24.ch

Piastra di montaggio controller di volo

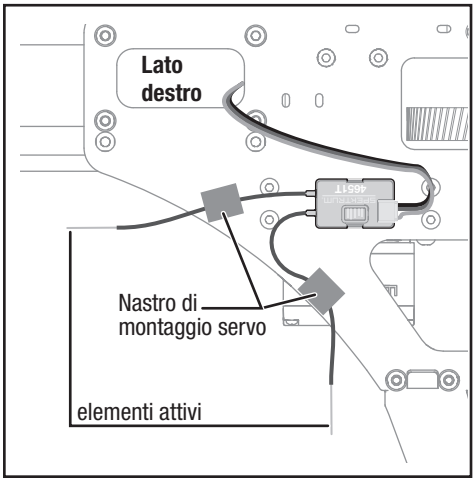


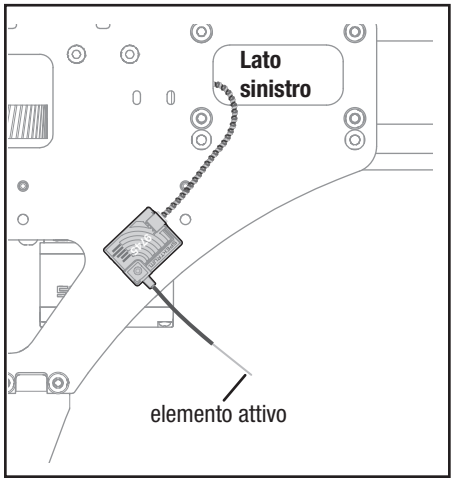
Busta M7

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 frenafiletti medio per installare le quattro viti a testa svasata M3x6mm.
3. Fissare l'FC6250HX 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.

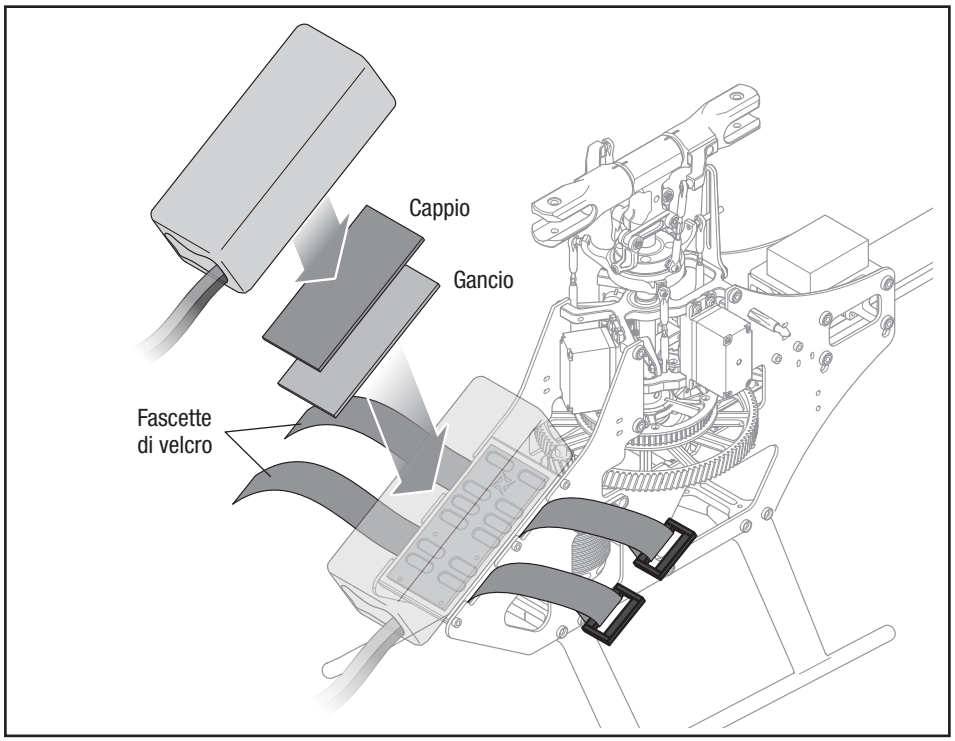
Montaggio dell'antenna

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.

www.modellmarkt24.ch

Installazione della batteria



1. Applicare al lato del cappio del gancio con retro adesivo e il cappio alla batteria di bordo.
2. Applicare il lato del gancio alla piastra della batteria.
3. Fissare la batteria di volo alla piastra della batteria.
4. Fissare la batteria con delle fascette.

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 raggiungendo un voltaggio inferiore al minimo consentito possono danneggiarsi, con conseguente rendimento inferiore e potenziale rischio di incendio quando vengono caricate.

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 FC6250HX

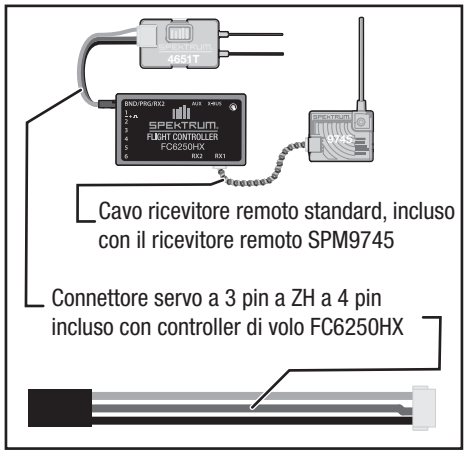
Impostazione controller di volo

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 FC6250HX con i servi Spektrum H6350 e H6360 e 130A Avian ESC dalla combinazione BLH4975C. 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.

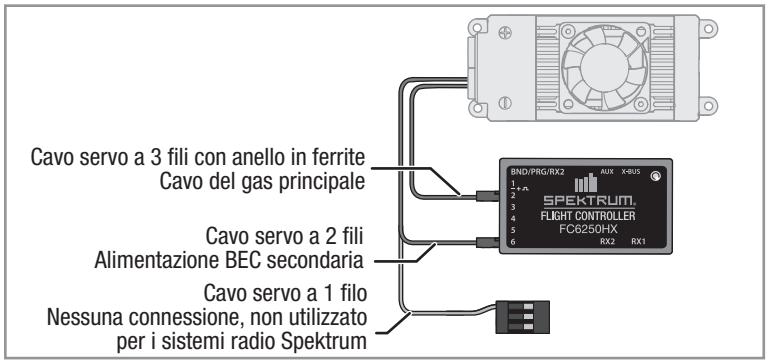
Consigliamo il controller di volo FC6250HX per Fusion 550. L'FC6250HX può essere programmato direttamente tramite la trasmittente o con un PC. Si consiglia di eseguire l'aggiornamento al firmware più recente per iniziare, utilizzare il cavo di programmazione dell'interfaccia USB SPMA3065 con il PC per registrare e aggiornare il controller di volo. Lo strumento di programmazione per PC può essere scaricato dalla pagina del prodotto SPMFC6250HX, fare clic sulla scheda **Manuali e supporto**. Selezionare **Programmatore per PC FC6250HX 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.

1. Collegare il ricevitore di telemetria principale (SPM4651T) alla porta BND/PRG/RX2 e il ricevitore remoto (SPM9745) alla porta RX1 come mostrato. È necessario poter accedere alla porta BND/PRG/RX2 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.



www.modellmarkt24.ch

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'FC6250HX come mostrato.
   IMPORTANTE: Se si utilizza un ESC senza tecnologia Spektrum Smart, fare riferimento al manuale FC6250HX 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

Telemetria ESC per motore SPMXHM1030	
Rapporto di riduzione	9,33
Conteggio poli motore	10

ELENCO FUNZIONI

Impostazione servo

Can	Corsa	Reverse (Inversione)
GAS	100/100	Normale
AIL	100/100	Normale
EQUIL	100/100	Normale
TIM	100/100	Normale
GER	100/100	Normale

Can	Corsa	Reverse (Inversione)
PIT	100/100	Normale
AX2	100/100	Normale
AX3	100/100	Normale
AX4	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

Giroscopio

Channel (Canale): Carrello		Switch (Interruttore): Modalità Volo		Blocco gas
Modalità Volo	Normale	Idle Up 1	Idle Up 2	
	75%	75%	75%	75%

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

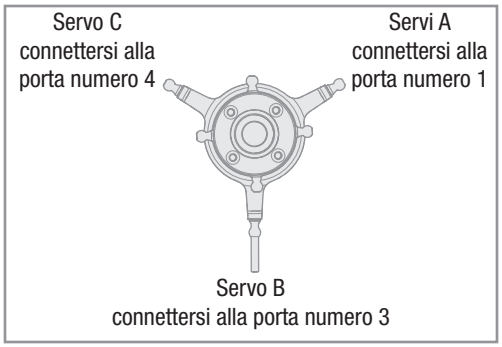
Timer

Modalità	Conto alla rovescia
Ora	5:00
Avvio	Gas fuori
Sopra	25%
Una sola volta	Inibire

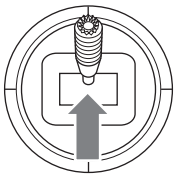
4. Collega la trasmittente al tuo sistema di controllo di volo.
   I. Rimuovere il connettore del ricevitore SPM4651T dalla porta BND/PRG/RX2.
   II. Inserire il connettore di binding nella porta BND/PRG/RX2.
   III. Collegare una batteria all'ESC, il LED sul ricevitore remoto 9745 inizierà a lampeggiare indicando che il ricevitore è in modalità di collegamento.
   IV. Lasciare accesi la batteria e il ricevitore remoto, rimuovere il la spina di binding.
   V. Tenere premuto il pulsante di collegamento sul ricevitore principale 4651T e inserire il connettore nella porta BND/PRG/RX2. 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.
   VI. 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.

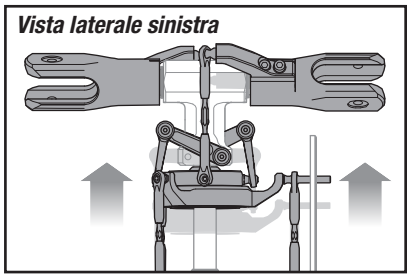
www.modellmarkt24.ch

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 trasmittente. 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).

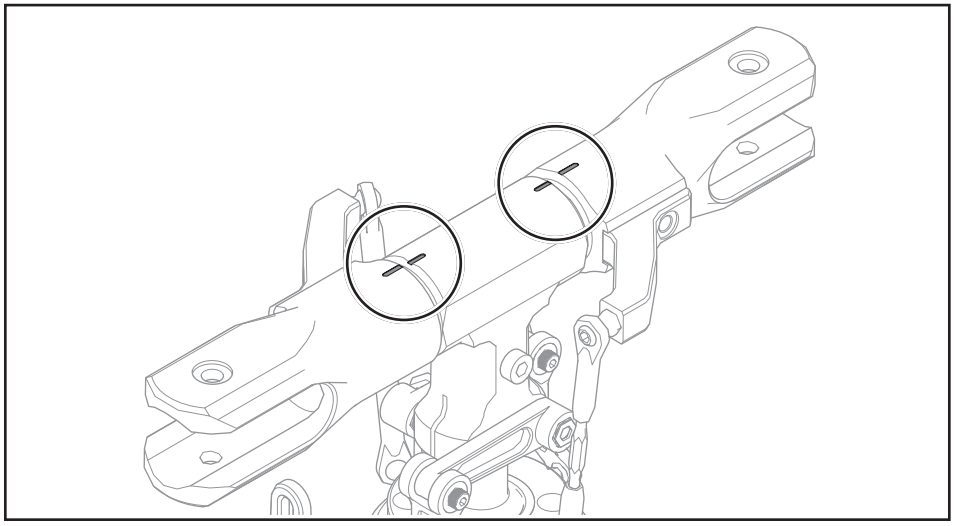


10. Impostare l'inversione del servo nel menu di programmazione avanti in modo che le uscite 1, 2 e 3 siano tutte impostate su **Normale**. I servi del piatto ciclico dovrebbero spostare il piatto ciclico verso l'alto con un movimento positivo del passo collettivo.
    IMPORTANTE: L'inversione del servo deve essere eseguita solo all'interno del menu Forward Programming, non modificare l'inversione del servo nel menu servo della trasmittente.
    Selezionare **Back** per tornare al menu precedente.



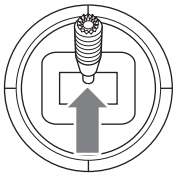


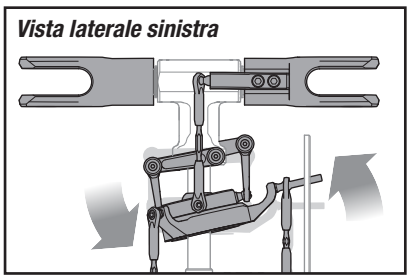
11. Selezionare il menu **Sub Trim**. I servo del piatto ciclico si spostano in posizione centrale. Utilizzare le regolazioni del sub trim per assicurarsi che i servo siano in piano.
    Prima di uscire dal menu, assicurarsi che le pale del rotore principale siano a 0° collettivo e che il piatto ciclico 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** .

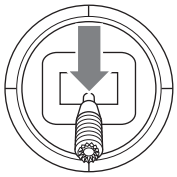


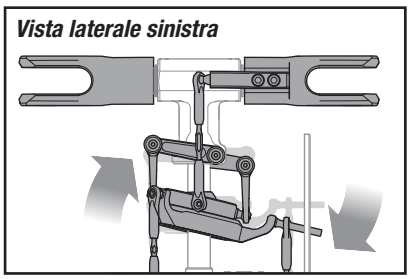
12. Selezionare il menu **AFR**. Impostare il Roll a +80 e il Pitch a +80. Verificare che rollio e passo ciclico si muovano nella direzione corretta muovendo lo stick del ciclico. Per invertire un asse, modificare il valore dell'asse e invertire il segno (ad esempio, passare da un valore positivo a un valore negativo per invertire il controllo). Una volta che le direzioni sono corrette, centrare lo stick del collettivo sulla trasmittente.

Equilibratore, avanti e indietro ciclico

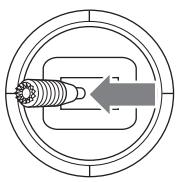


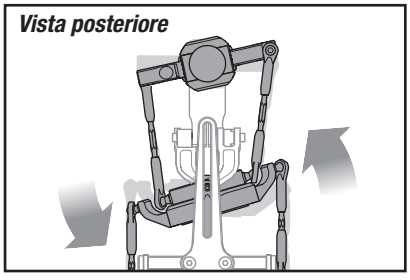


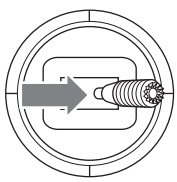


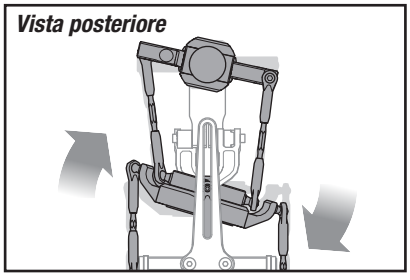


Alettone, ciclico sinistro e destro





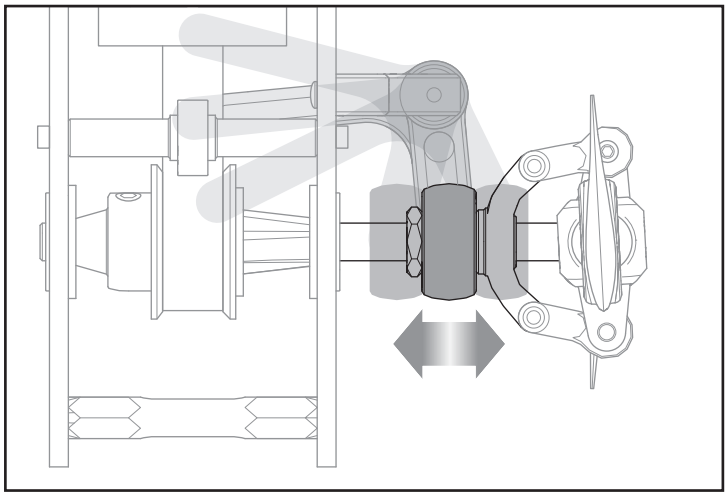




www.modellmarkt24.ch

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'FC6250HX.

18. Navigare verso il menu **Direzione**. Impostare la direzione per invertire. Muovere lo stick del rotore di coda sulla trasmittente verso destra. Osservando da dietro, il cursore del passo della coda dovrebbe spostarsi verso sinistra. In caso contrario, invertire la direzione del canale sullo FC6250HX.
    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 trasmittente 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 trasmittente 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. Uscire da **Forward Programming**. Si consiglia di testare il funzionamento failsafe prima di procedere. Rimuovere il pignone e quindi avviare il motore. Spegnere 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.

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

23. 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.

24. 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**.

25. Selezionare il menu **Gyro Settings→Orientation (impostazioni giroscopi)**, e impostare l'orientamento di montaggio in modo che corrisponda all'orientamento di montaggio dello FC6250HX 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'FC6250HX 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 FC6250HX 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**.

26. 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**.

27. Il canale **Gain** (Guadagno) è impostato di default sul canale del carrello. Questo è il canale del guadagno del giroscopio della trasmittente 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.

28. Premere **Back** per uscire dal menu Forward Programming e salvare i parametri.
    La configurazione del controllore di volo FC6250HX è completa.

29. La configurazione SAFE opzionale richiede che l'FC6250HX sia sintonizzato per il volo normale prima di poter impostare SAFE, fare riferimento al manuale FC6250HX per maggiori dettagli.

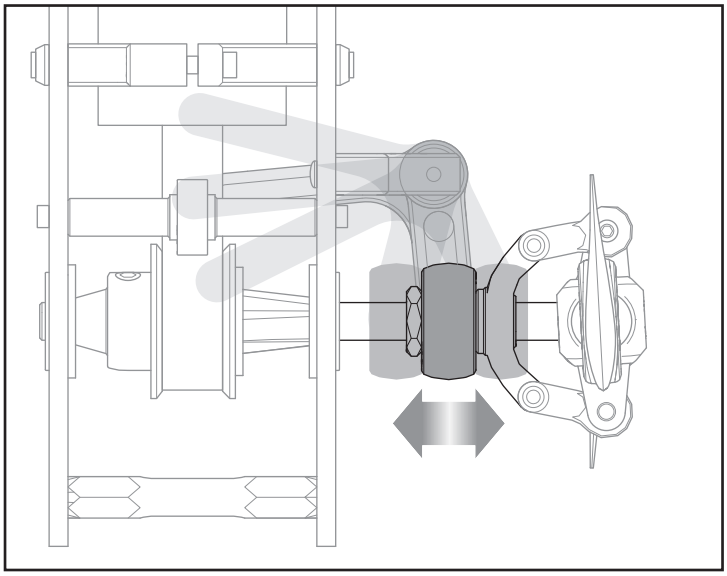
www.modellmarkt24.ch

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 FC6250HX** 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 FC6250HX** 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 FC6250HX** 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.

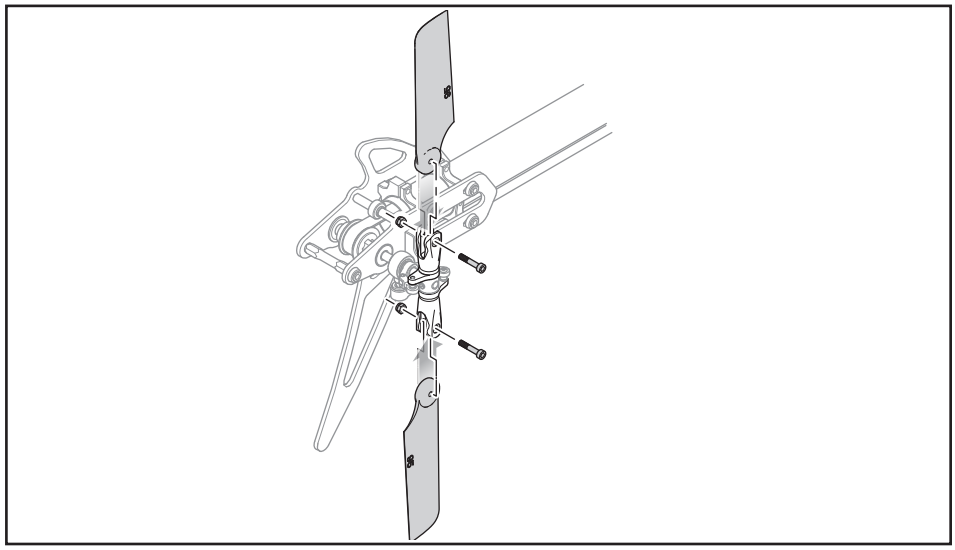
ATTENZIONE: Il motore e i rotori ruoteranno quando la manetta è aumentata e la funzione TH HOLD è spenta.

2. Abbassare completamente la manetta.
3. Collegare la batteria Li-Po all'ESC.
4. Spegnere 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 130A 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.

www.modellmarkt24.ch

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 frenafiletti su bullone e dado.**



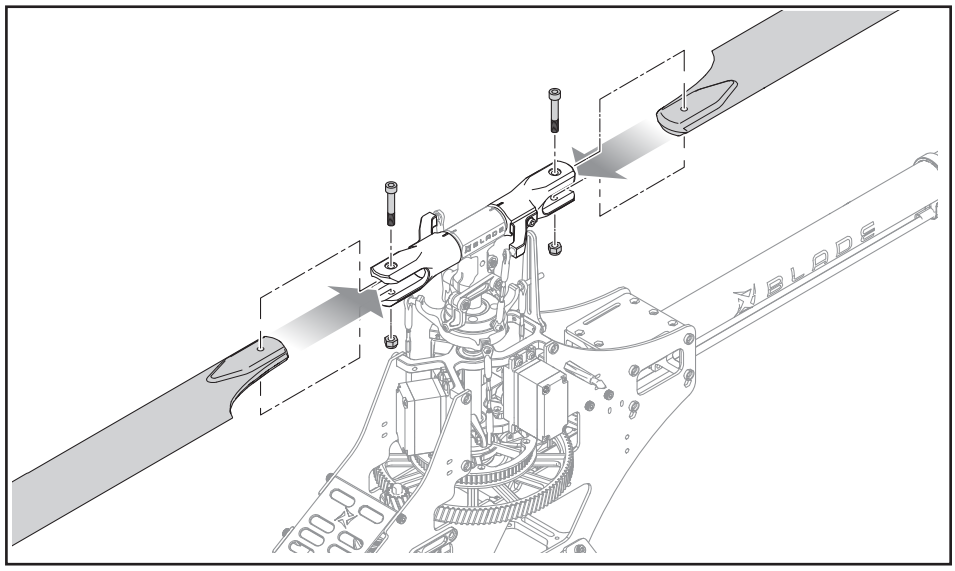
Installazione delle pale del rotore principale

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 frenafiletti su bullone e dado.

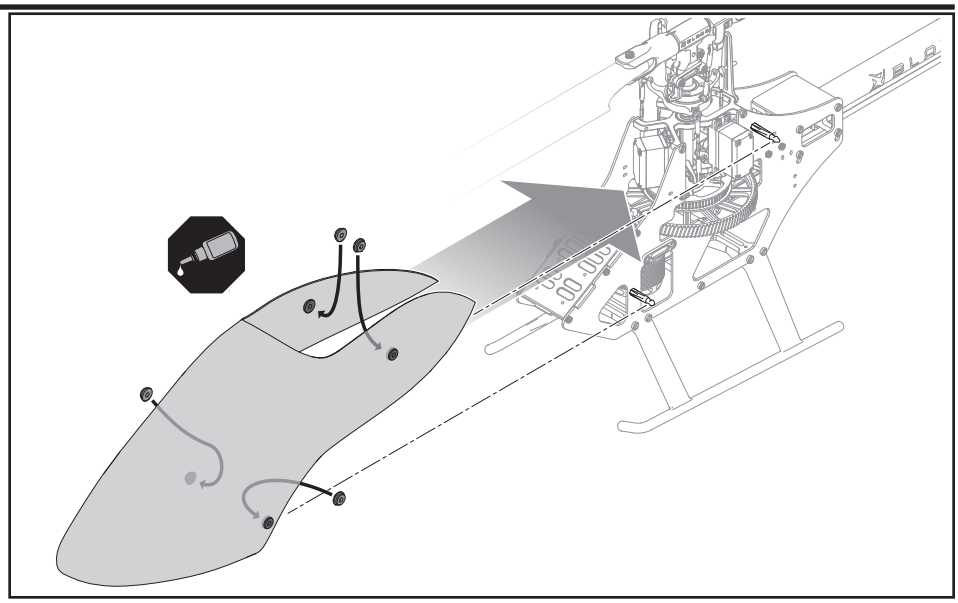
Non serrare eccessivamente.

- 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



www.modellmarkt24.ch

Impostazioni per Avian 130A ESC

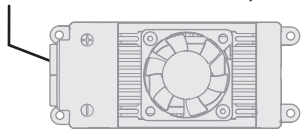
Consigliamo l'Avian 130A ESC per il tuo Fusion 550. L'Avian può essere programmato direttamente tramite la trasmittente o tramite una scatola di programmazione (SPMXCA200).

1. 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.
2. Impostare i parametri come mostrato nella tabella a destra.
3. 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.
4. 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 lascialo girare per almeno 20 secondi. Disattivare il motore e scollegare la batteria.
5. Ripristinare la normale curva del gas a (0 60 60 60 60) per il volo.

I servi H6350 e H6360 sono classificati per funzionare fino a 8,4 volt, tuttavia il BEC integrato nell'Avian 130A ESC è valutato solo per alimentare questi servi a 6,0 volt o meno. Si consiglia di utilizzare l'impostazione predefinita della tensione BEC, ovvero 6,0 volt.

⚠ **AVVERTENZA:** Non impostare la tensione BEC dell'Avian 130A ESC sopra i 6,0 volt quando si utilizzano i servi Spektrum H6350 e H6360. L'impostazione della tensione BEC al di sopra di 6,0 volt può causare il sovraccarico del BEC dell'ESC, con conseguente perdita di controllo.

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	6,0 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 130A ESC abbinato al controllore di volo FC6250HX 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.

Allarmi di telemetria	
Smart Battery: tensione minima di avvio	4,0 V
Smart ESC : Total Cells	6
Smart ESC: allarme tensione bassa	3,4 V
Smart ESC: Poli motore	10
Smart ESC : Ratio	9.33:1

Per inserire i valori di telemetria:
(Per le trasmittenti della serie iX, è necessario selezionare **Save** (Salva) in ogni pagina)

1. Accendere la trasmittente.
2. Attivare il taglio gas.
3. Accendere l'aeromodello e lasciare che si inizializzi.
4. Nella trasmittente, andare in **Function List** (Lista funzioni)
   (**Model Setup** nelle trasmittenti della serie iX).
5. Selezionare l'opzione del menu **Telemetria**.
6. Andare all'opzione del menu **Smart Battery** (Batteria Smart).
7. Scorrere verso il basso fino a Startup Volts (Volt avvio), inserire **4.0**V/cella.
8. Tornare al menu **Telemetry** (Telemetria).
9. Andare al menu **Smart ESC**.
10. Scorrere verso il basso fino a **Celle totali**, inserire **6**.
11. Scorrere verso il basso fino a **Low Voltage Alarm** (Allarme tensione bassa), inserire **3.4**V/cella.
12. Scorrere verso il basso fino a **Poles** (Poli), inserire **10**.
13. Scorrere verso il basso fino a **Rapporto**, inserire **9.33:1**.
14. Tornare alla schermata iniziale.

Le seguenti sono impostazioni ottimali per il Blade Fusion 550, ottenuto attraverso un test di volo estensivo. Fare riferimento al manuale di trasmittente e controller di volo flybarless per una configurazione corretta.

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

Velocità testa	
Modalità Volo	Pignone 12t
Normale	2000
Acro 1	2200
Acro 2	2550

www.modellmarkt24.ch

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 550

⚠ **ATTENZIONE:** Il Blade Fusion 550 è destinato a piloti esperti nel volo acrobatico, elicotteri a beccheggio collettivo. Il Blade Fusion 550 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 550. Non usare pale principali in legno con il Blade Fusion 550. 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 550 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'FC6250HX 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)
- ❏ Spegnere il controller di volo FC6250HX
- ❏ Spegnere 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.

www.modellmarkt24.ch

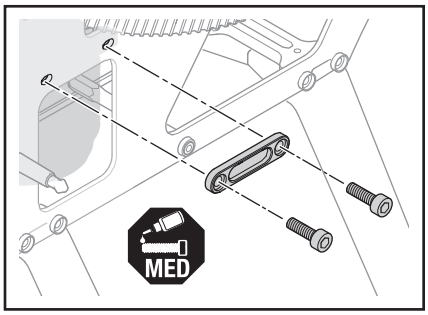
Ispezioni e manutenzione post-volo

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 frenafiletti

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 frena-filetti. I prodotti per la pulizia con un tubo spray possono essere utili per pulire il foro filettato dove l'accesso è difficile.



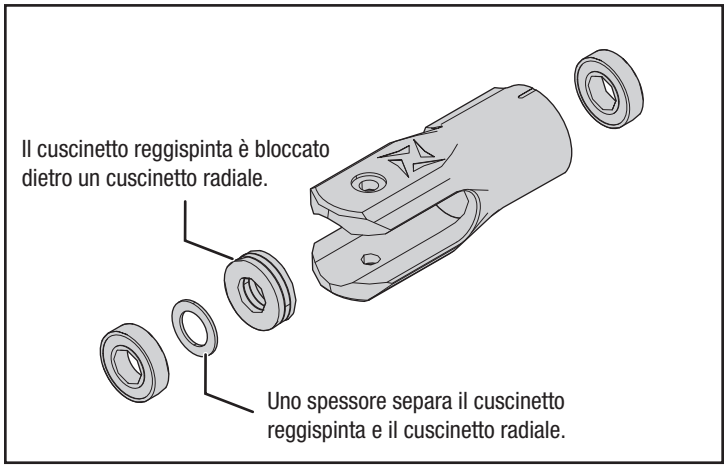
Lasciare asciugare completamente gli elementi di fissaggio prima di applicare un nuovo frenafiletti per il rimontaggio.

Come rimuovere i cuscinetti dell'impugnatura della pala

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

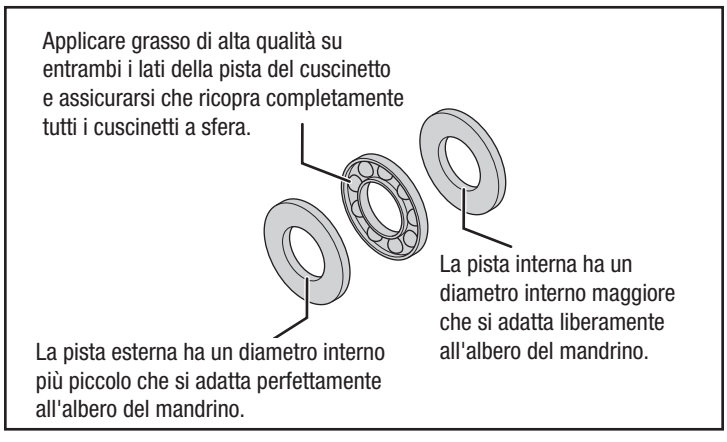
AVVERTENZA: Utilizzare guanti protettivi contro il calore e una superficie resistente al calore per maneggiare le parti durante la rimozione del cuscinetto. In caso contrario si corre il rischio di lesioni personali.

1. IONel 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 colpetti.
4. Se i cuscinetti non escono facilmente, applicare più calore e riprovare.



Come ingrassare i cuscinetti reggispinta

I cuscinetti reggispinta 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 reggispinta vengano riassemblati nell'ordine corretto; la razza esterna ha un ID più piccolo e la razza interna ha un ID più grande.



www.modellmarkt24.ch

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	Diminuisci 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

(a) 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.

(b) 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.

(c) 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 casi 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.

www.modellmarkt24.ch

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.

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

Garanzia e Assistenza - Informazioni per i contatti

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

Dichiarazione di conformità per l'Unione europea

CE **Dichiarazione di conformità UE:**

Blade Fusion 550 (BLH4975): 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.

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

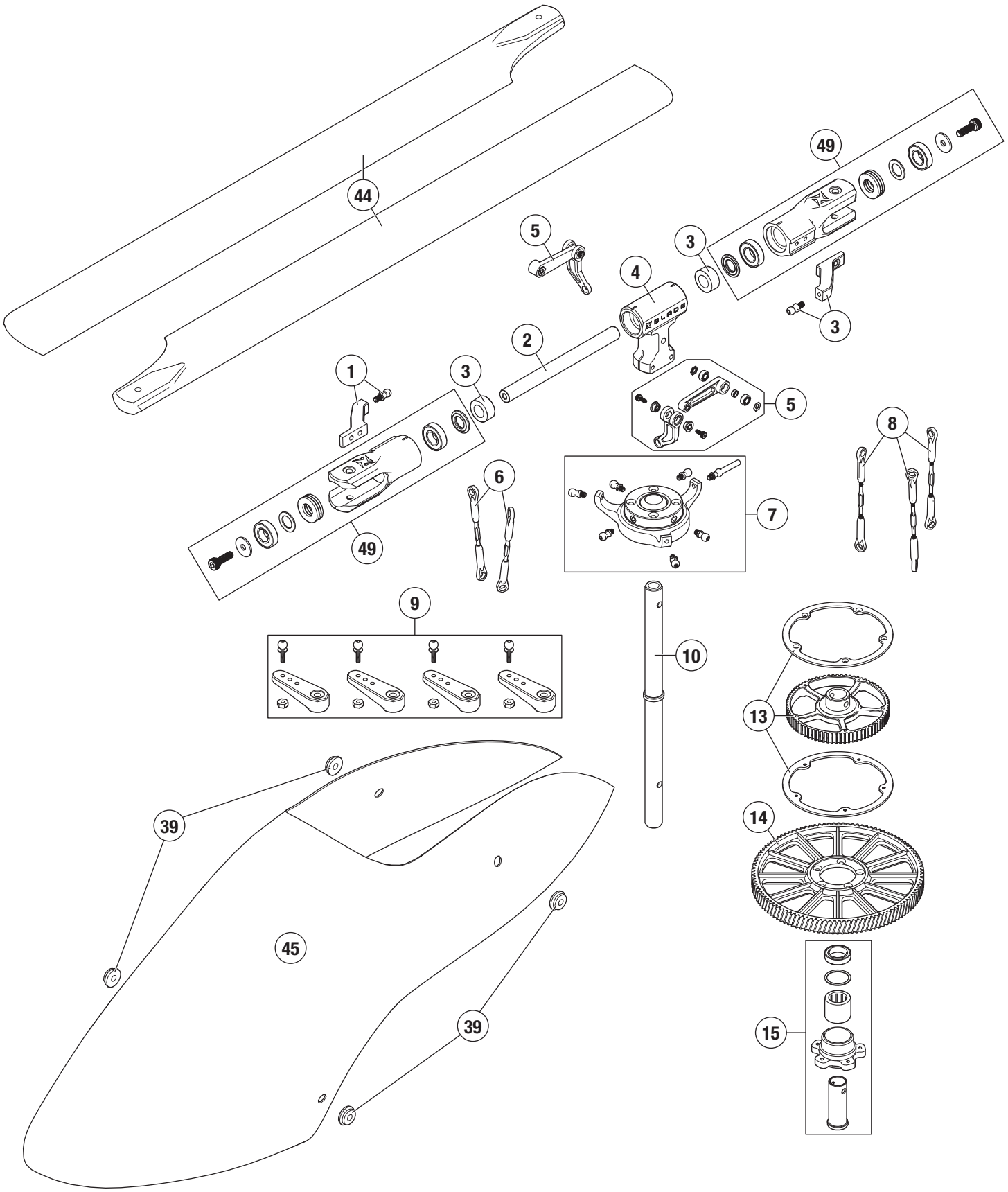
AVVISO RAEE:



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.

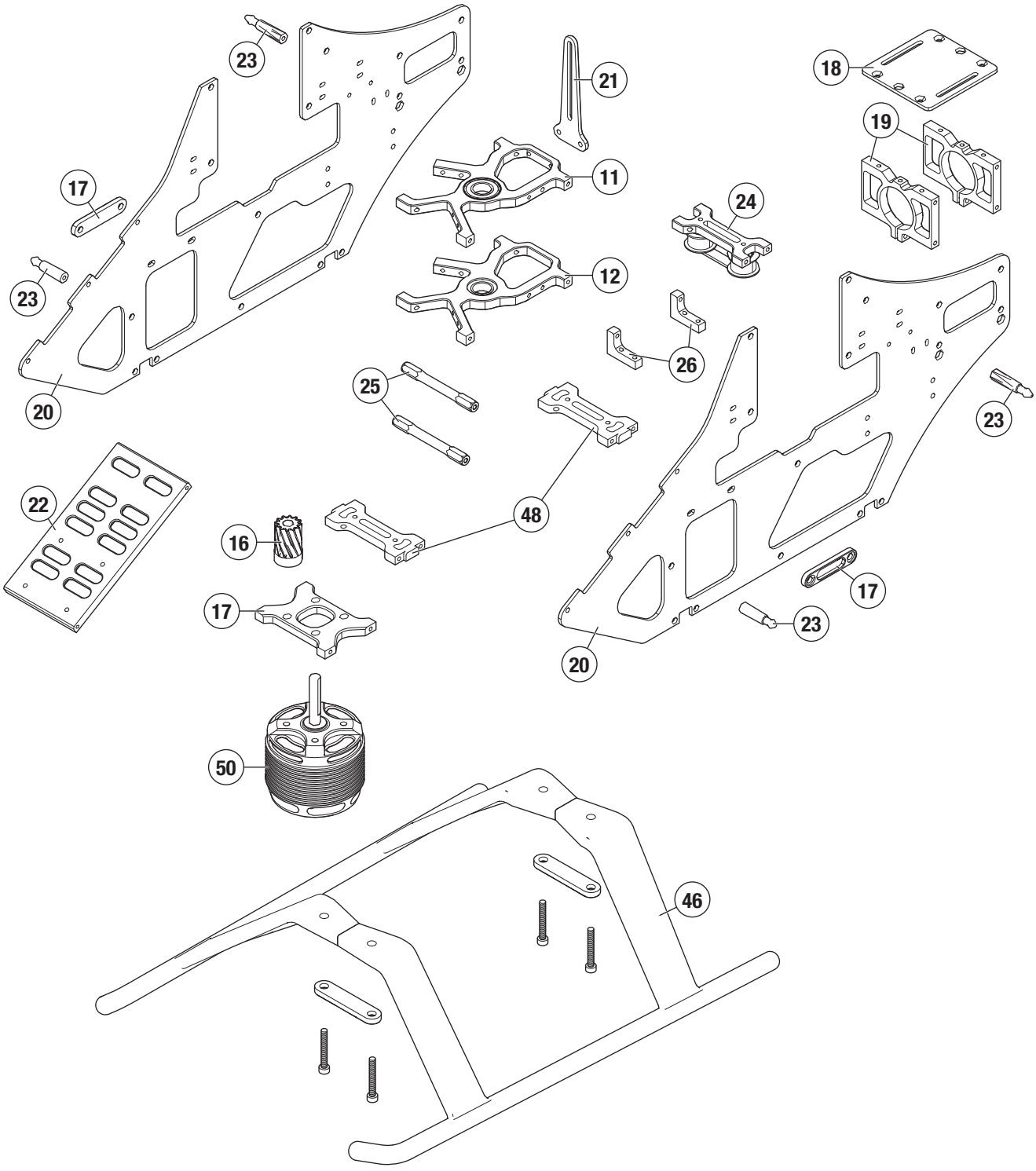
www.modellmarkt24.ch

Exploded View / Explosionszeichnung / Vue éclatée / Vista esplosa

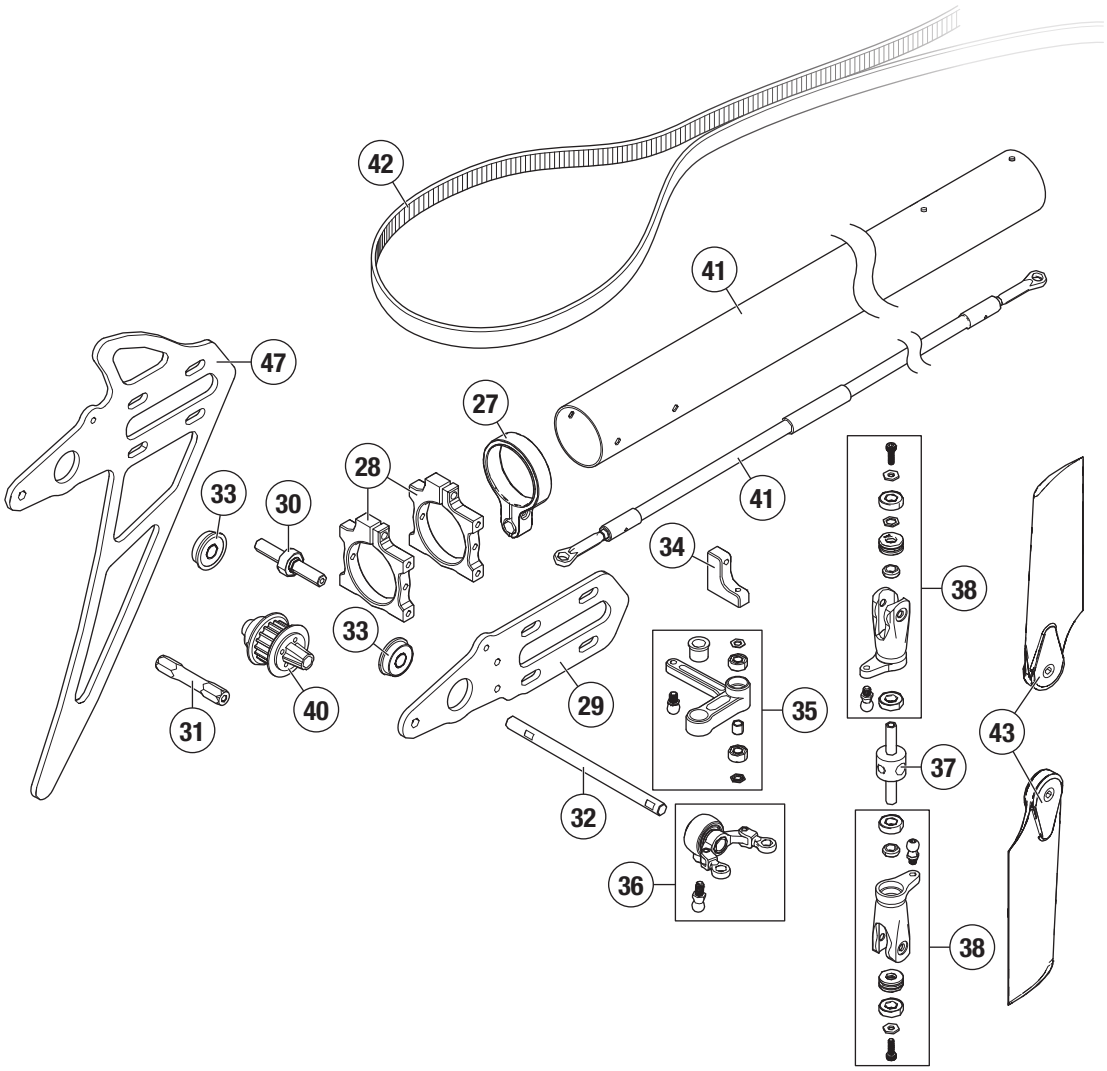


www.modellmarkt24.ch

Exploded View / Explosionszeichnung / Vue éclatée / Vista esplosa



www.modellmarkt24.ch



www.modellmarkt24.ch

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

#	Part #	English	Deutsch	Français	Italiano
1	BLH4903	Grip Arm	Halterarm	Poignée	Braccio fermo
2	BLH4904	Spindle	Spindel	Axe	Fuso
3	BLH4905	Dampener Set	Stoßdämpfersatz	Ensemble d'amortisseur	Set ammortizzatori
4	BLH4906	Aluminum Head Block	Aluminium-Kopfblock	Bloc de tête en aluminium	Blocco di testa in alluminio
5	BLH4907	Follower Arm	Folgerarm	Bras suiveur	Braccio elevatore
6	BLH4908	Rotor Head Linkage	Rotorkopf-Verbindung	Tringlerie de tête du rotor	Giunzione di testa del rotore
7	BLH4909	Swashplate Assembly	Taumelscheibenbaugruppe	Ensemble de plateau cyclique	Gruppo piatto ciclico
8	BLH4910	Servo Linkage Set	Servo-Verbindungssatz	Ensemble de tringlerie de servo	Set giunzione servo
9	BLH4911	Servo Arm Set	Servoarm-Satz	Ensemble de bras de servo	Set braccio servo
10	BLH4912	Mainshaft	Hauptwelle	Arbre principal	Albero principale
11	BLH4913	Upper Servo Mount	Obere Servohalterung	Support de servo supérieur	Supporto superiore servo
12	BLH4914	Lower Servo Mount	Untere Servohalterung	Support de servo inférieur	Supporto inferiore servo
13	BLH4915	Tail Drive Pulley, 75T	Heckriemenscheibe, 75T	Poulie d'entraînement d'empennage, 75T	Puleggia azionamento coda, 75T
14	BLH4916	Main Gear, 112T	Hauptgetriebe, 112T	Train principal, 112T	Ingranaggio principale, 112T
15	BLH4917	Autorotation Hub	Autorotationsnabe	Moyeu d'autorotation	Mozzo rotazione automatica
16	BLH4918	12t Pinion	12T Ritzel: Fusion 480	Pignon 12t : Fusion 480	Pignone 12t: Fusion 480
17	BLH4919	Motor Mount	Motorhalterung	Support moteur	Supporto motore
18	BLH4921	Gyro Tray	Kreiselhalterung	Plateau de Gyro	Piatto giroscopio
19	BLH4922	Tailboom Mount	Heckauslegerhalterung	Support de poutre de queue	Supporto tubo di coda
20	BLH4923	Main Frame	Hauptrahmen	Châssis principal	Telaio principale
21	BLH4924	Swashplate Guide	Taumelscheibenführung	Guide de plateau cyclique	Guida piatto ciclico
22	BLH4926	Battery Tray	Akkuhalterung	Support de batterie	Vassoio portabatteria
23	BLH4927	Body Mounts (4)	Gehäusehalterung (4)	Supports de carrosserie (4)	Supporti scocca (4)
24	BLH4928	Tail Belt Front	Heckriemen vorn	Courroie d'empennage avant	Parte anteriore cinghia di coda
25	BLH4929	Frame Spacer (2)	Rahmenabstandshalter (2)	Entretoise de châssis (2)	Distanziatore telaio (2)
	BLH4930	Frame Screw Set (10)	Rahmen-Schraubensatz (10)	Jeu de vis du châssis (10)	Set viti telaio (10)
26	BLH4933	Tail Servo Mounts	Heckservohalterungen	Support de servo d'empennage	Supporti servo coda
27	BLH4936	T/RPushrod Guide	Heckrotorgestängeführung	Guide de la barre de liaison du rotor d'empennage	Guida asta di comando T/R
28	BLH4937	Tail Case Mount	Heckgehäusehalterung	Support du boîtier de queue	Supporto contenitore coda
29	BLH4939	Tail Case	Heckflosse	Aileron caudal	Aletta coda
30	BLH4940	Tail Belt Guide	Heckgehäuse	Boîtier de queue	Contenitore coda
31	BLH4941	Tail Case Standoff	Heckriemenführung	Guide de courroie d'empennage	Guida cinghia di coda
32	BLH4942	Tail Shaft	Heckgehäuseabstand	Entretoise du boîtier de queue	Staffa contenitore coda
33	BLH4943	Tail Shaft Bearing	Heckwelle	Arbre de queue	Albero coda
34	BLH4944	Bell Crank Mount	Heckwellenlager	Roulement d'arbre de queue	Cuscinetto albero coda
35	BLH4945	Tail Bell Crank	Winkelhebelhalterung	Support de levier coudé	Supporto biella a campana
36	BLH4946	Tail Pitch Slider	Heckwinkelhebel	Levier coudé d'empennage	Biella a campana coda
37	BLH4947	Tail Rotor Hub	Heckschiebehülse	Curseur d'inclinaison arrière	Cursore beccheggio coda
38	BLH4948	Tail Rotor Grip	Heckrotornabe	Moyeu du rotor d'empennage	Mozzo rotore di coda
39	BLH4952	Canopy Grommets	Heckrotorhalter	Poignée du rotor d'empennage	Fermo rotore di coda
40	BLH4954	Tail Pulley	Umlenktrommel	Poulie d'empennage	Puleggia coda
41	BLH4970	Tail Boom/ Pushrod	Heckausleger/ -schubstange	Poutre de queue/Barre de liaison	Tubo coda/asta di spinta
42	BLH4971	Tail Belt	Heckriemen	Courroie d'empennage	Cinghia coda
43	BLH4972	95mm Carbon Tail Blade	95 mm Carbon-Heckrotorblatt	Pale en carbone de 95 mm	Pale di coda in fibra di carbonio da 95mm
44	BLH4973	550mm CF Main Rotor Blades	550 mm CF Hauptrotorblätter	Pales du rotor principal 550 mm CF	Pale rotore principale 550 mm CF
45	BLH4974	Canopy: Fusion 550	Kanzel: Fusion 550	Verrière : Fusion 550	Capottina: Fusion 550
46	BLH4976	Skid Set: Fusion 550	Kufensatz: Fusion 550	Ensemble de patin : Fusion 550	Set staffa di arresto: Fusion 550
47	BLH4977	Tail Fin: Fusion 550	Seitenleitwerk: Fusion 550	Aileron d'empennage : Fusion 550	Piano di deriva: Fusion 550
48	BLH4978	Skid Mount Set: Fusion 550	Kufen-Halterungssatz: Fusion 550	Ensemble de montage de patin : Fusion 550	Set montaggio staffa di arresto: Fusion 550
49	BLH4979	Main Rotor Grip: Fusion 550	Hauptrotorhalter: Fusion 550	Poignée du rotor principal : Fusion 550	Impugnatura rotore principale: Fusion 550
50	SPMXHM1030	Brushless Motor: 4320-1180kv	Bürstenloser Motor: 4320-1180KV	Moteur sans balais : 4320-1180 kv	Motore Brushless: 4320-1180 kv

www.modellmarkt24.ch

Recommended Components / Empfohlene Komponenten / Composants recommandés / Componenti raccomandati

Part #	English	Deutsch	Français	Italiano
SPM9745	DSMX Remote Receiver	DSMX Funkempfänger	Récepteur à distance DSMX	Ricevitore remoto DSMX
SPMFC6250HX	FC6250HX Helicopter FBL System	FC6250HX Hubschrauber mit FBL-System	Système FBL pour hélicoptère FC6250HX	Sistema per elicottero FBL FC6250HX
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
SPMX56S50	5000mAh 6S 22.2V Smart G2 50C;	5000 mAh 6S 22,2V Smart G2 50C;	5000 mAh 6S 22,2 V Smart G2 50C ;	5000 mAh 6S 22,2 V Smart G2 50C
SPMXAE1130	Avian 130A Brushless SmartESC 6	Avian 130A Brushless SmartESC 6	Variateur ESC sans balais Avian 130A Smart	Avian 130A Brushless SmartESC 6
SPMXC2040	Smart S1400 G2 AC Charger,1x400	Smart S1400 G2 Wechselstrom-Ladegerät, 1x400	Chargeur c.a. Smart S1400 G2, 1 x 400	Caricabatterie SmartS1400 G2 AC1x400

Optional Parts / Optionale Bauteile / Pièces optionnelles / Pezzi opzionali

Part #	English	Deutsch	Français	Italiano
SPMX56S100	5000mAh 6S 22.2V SmartG2100C IC5	5000mAh 6S 22,2V SmartG2100C IC5	IC 5SmartG2100C 22,2 V 6S 5000 mAh	5000 mAh 6S 22,2 V Smart G2 100C IC5
SPMX56S30	5000mAh 6S 22.2V Smart G2 30C; IC5	5000mAh 6S 22.2V Smart G2 30C; IC5	5000 mAh 6S 22,2 V Smart G2 30 C ; IC5	5000 mAh 6S 22,2V Smart G2 30C; IC5

www.modellmarkt24.ch



©2023 Horizon Hobby, LLC.
Blade, the Blade logo, 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.
Created 6/23 614044.1 BLH4975

www.modellmarkt24.ch