

**BLADE**<sup>®</sup>  
#1 BY DESIGN

**360CFX**  
**95**



Instruction Manual  
Bedienungsanleitung  
Manuel d'utilisation  
Manuale di Istruzioni

**BNF**<sup>®</sup>  
BASIC

**AS3X**<sup>®</sup> 

## 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](http://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:

**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.

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

**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.


 **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.**

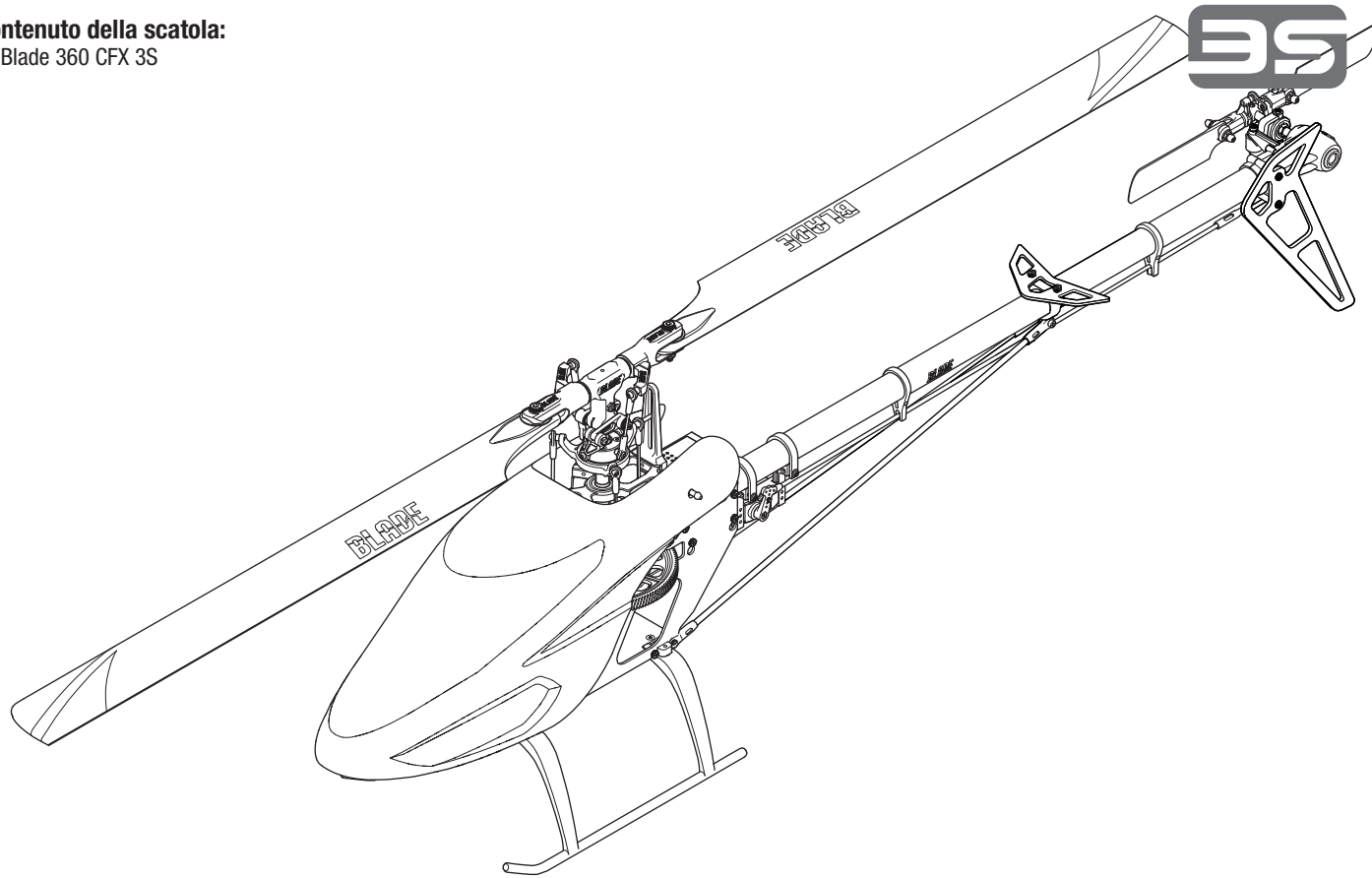
## Ulteriori precauzioni per la sicurezza e avvertenze

- 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.
- Agire sempre sull'interruttore di spegnimento del motore se l'elicottero perde il controllo o rischia di cadere.
- 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.

 **ATTENZIONE AI PRODOTTI CONTRAFFATTI:** Quando è necessario sostituire componenti Spektrum che si trovano fra i prodotti Horizon Hobby, bisogna sempre acquistarli da un rivenditore autorizzato Horizon per essere certi della loro qualità. Horizon Hobby LLC declina ogni responsabilità, servizio tecnico e garanzia per l'uso di materiale non originale o che dichiara di essere compatibile con la tecnologia DSM o con Spektrum.

## Contenuto della scatola:

- Blade 360 CFX 3S



## Indice

Preparazione al primo volo.....	40	Regolazione del guadagno del giroscopio.....	44
Lista dei controlli prevolo.....	40	Tensione della cinghia dell'elicottero a pale.....	44
Taglio di bassa tensione (LVC).....	40	Ispezioni dopo il volo e manutenzione.....	48
Configurazione del trasmettitore.....	42	Guida alla risoluzione dei problemi.....	48
Installazione della batteria di volo.....	42	Garanzia.....	48
Binding del trasmettitore e del ricevitore.....	42	Garanzia e Assistenza - Informazioni per i contatti.....	49
Throttle Hold.....	42	Informazioni sulla conformità per l'Unione Europea.....	49
Test di controllo.....	43	Vista Esplosa.....	50
Elenco di controllo prima del volo.....	44	Pezzi di Ricambio.....	52
Volare con il Blade 360 CFX 3S.....	44	Pezzi opzionali.....	53

## Specifiche

<b>Lunghezza</b>	670mm	<b>Diametro del rotore di coda</b>	175mm
<b>Altezza</b>	215mm	<b>Peso in volo</b>	850 g
<b>Diametro del rotore principale</b>	810mm		

### Elementi forniti

<b>Airframe</b>	Blade 360 CFX 3S
<b>Motore</b>	Brushless Outrunner, 3400Kv
<b>Unità senza flybar</b>	Spektrum AR636A AS3X®
<b>Regolatore di velocità</b>	45-Amp Brushless ESC
<b>Servo piatto ciclico</b>	Servo digitale per il ciclico, 12g, ingran. metallo
<b>Servo di coda</b>	Servo digitale per la coda, 12g, ingran. metallo

### Elementi necessari

<b>Batteria</b>	3000 mAh 3S 11.1V 30C LiPo (EFLB30003S30)
<b>Caricabatterie</b>	Caricatore DC LiPo con bilanciamento
<b>Trasmettitore</b>	Trasmettitore compatibile DSM2/DSMX (DX6i +)

Per registrare il prodotto online, visitare il sito [www.bladehelis.com](http://www.bladehelis.com)

## Preparazione al primo volo

- Estrarre il contenuto dalla scatola e controllarlo.
- Caricare la batteria di volo
- Installare la batteria di volo sull'elicottero (dopo averla caricata completamente)
- Programmare la trasmittente computerizzata
- Connettere la trasmittente (binding)
- Acquisire dimestichezza con i comandi
- Cercare un'area adatta per volare

## Taglio di bassa tensione (LVC)

Il controllo elettronico di velocità continuerà ad abbassare la corrente erogata al motore fino allo spegnimento completo quando la batteria raggiunge i 18 V sotto carico. Questo fa sì che si possa evitare una scarica eccessiva della batteria Li-Po. Effettuare immediatamente l'atterraggio quando il regolatore di velocità attiva il taglio di bassa tensione (LVC). Continuare a far volare il modello dopo che ha raggiunto il taglio di bassa tensione (LVC) può danneggiare la batteria, causare lo schianto del velivolo o entrambe le cose. I danni della batteria o quelli dovuti allo schianto in seguito a uno

## Controlli prima del volo

- Accendere sempre prima la trasmittente
- Attivare la funzione Throttle Hold.
- Collegare la batteria di volo al cavo dell'ESC
- Aspettare che l'ESC si inizializzi e si armi correttamente
- Effettuare il test di controllo
- Posizionare il modello su una superficie piana e arretrare di almeno 10 metri. Accertarsi che l'area di volo sia priva di ostacoli
- Fare volare il modello
- Far atterrare il modello
- Scollegare la batteria di volo dall'ESC
- Spegnere sempre la trasmittente per ultima

scaricamento eccessivo non sono coperti dalla garanzia.

Far volare l'elicottero fino all'attivazione del taglio di bassa tensione (LVC) danneggia la batteria dell'elicottero.

Dopo l'uso scollegare e rimuovere dal velivolo la batteria Li-Po per evitare lo scaricamento passivo. Durante la conservazione, assicurarsi che la carica della batteria non scenda sotto i 3 V per cella.

## Funzionamento del regolatore di giri (governor) dell'ESC

L'ESC 3S del Blade 360 CFX 3S usa un regolatore di giri (governor) per mantenere costanti i giri del rotore durante il volo. Il regolatore di giri mantiene costante il numero di giri del rotore durante le manovre e il ciclo di scarica della batteria di volo.

La posizione del gas determina il numero di giri necessario. Le curve dell'acceleratore continuano a essere usate, ma il loro valore rimane costante: tutte le posizioni della curva sono impostate sullo stesso valore. La posizione più bassa della curva del gas della modalità di volo normale deve essere impostata su 0 per far sì che il motore possa essere disabilitato.

Le impostazioni di fabbrica della curva dell'acceleratore elencate nelle tabelle di impostazione della trasmittente dovrebbero essere adatte alla maggioranza dei piloti. Si consiglia di usare questi valori per iniziare. Se si ritiene necessario apportare modifiche dopo alcuni voli, regolare la percentuale del gas per la modalità di volo desiderata. Si consiglia di effettuare modifiche di piccola entità intorno al 5% per individuare il numero desiderato di giri del rotore.

Tenere presente che la posizione del gas sulla trasmittente necessita semplicemente di un numero specifico di giri del rotore che non ha alcun nesso con la percentuale effettiva di potenza del motore.

## Configurazione del trasmettitore

Prima di provare a connettere o a far volare l'elicottero, programmare la trasmittente. Iniziare sempre creando un nuovo modello sulla trasmittente per essere certi di non utilizzare inavvertitamente le impostazioni esistenti. I valori necessari per programmare la trasmittente sono visualizzati di seguito per le **DXe**

Per usare la trasmittente Spektrum DXe, scaricare la configurazione del modello per Blade 360 CFX 3S disponibile sul sito [www.spektrumrc.com](http://www.spektrumrc.com) o programmare la trasmittente usando il cavo di programmazione adatto e l'app per PC o dispositivi mobili.

trasmittenti Spektrum. I file per i modelli che usano le trasmittenti Spektrum™ con il software Spektrum AirWare possono essere scaricati dal sito [www.spektrumrc.com](http://www.spektrumrc.com).

### DX6i

SETUP LIST	
Tipo di modello	HELI
Tipo di piatto	1 servo 90
REVERSE	
Canale	Direzione
THRO	N
AILE	N
ELEV	N
RUDD	N
GYRO	N
PITC	R
Tipo di Modulazione	
AUTO DSMX-ENABLE	
D/R COMBI	
D/R SW	AILE
Timer	
Tempo a scalare	4:00
Interruttore	THR CUT

ADJUST LIST						
TRAVEL ADJ						
Canale	Corsa					
THRO	100/100					
AILE	100/100					
ELEV	100/100					
RUDD	100/100					
GYRO	100/100					
PITC	100/100					
Curva motore						
Switch Pos (F Mode)	Pos 1	Pos 2	Pos 3	Pos 4	Pos 5	
NORM	0	50	50	50	50	
STUNT*	65	65	65	65	65	
Curva motore						
Switch Pos (F Mode)	Pos 1	Pos 2	Pos 3	Pos 4	Pos 5	
NORM	25	37	50	75	100	
STUNT	0	25	50	75	100	
HOLD	25	37	50	75	100	
D/R & Expo						
Canale	Sw Pos	D/R	Expo			
THRO	0	100	0			
	1	85	0			
AILE	0	100	0			
	1	85	0			
ELEV	0	100	0			
	1	85	0			
RUDD	0	100	0			
	1	85	0			
GYRO						
RATE	SW-F.MODE					
0	60%	NORM	0			
1	50%	STUNT	1			

## DX7s, DX8

SYSTEM SETUP	
Tipo di modello	HELI
Tipo di piatto	1 servo 90
F-Mode Setup	
Modalità di volo	F Mode
Hold	Hold
SW Select	
Trainer	Aux 2
F Mode	Gear
Gyro	INH
Mix	INH
Hold	INH
Knob	INH
Frame Rate	
	11ms
	DSMX

FUNCTION LIST											
Servo Setup						Timer					
Can.	Corsa	Reverse	Can.	Corsa	Reverse	Mode	Conteggio a scendere				
THR	100/100	Normal	GER	100/100	Normal	Time	4:00 Tone				
AIL	100/100	Normal	PIT	100/100	Normal	Start	Motore in avanti				
ELE	100/100	Normal	AX2	100/100	Normal	Over	25%				
RUD	100/100	Normal									
D/R & Expo				Throttle Curve							
Chan	Pos. Interr. (Ail D/R)	D/R	Expo	Pos. Interr. (F Mode)	Pt 1	Pt 2	Pt 3	Pt 4	Pt 5		
AILE	0	100/100	0	N	0	50	50	50	50		
	1	85/85	0	1	55	55	55	55	55		
	2	85/85	0	2	65	65	65	65	65		
ELEV	0	100/100	0								
	1	85/85	0								
	2	85/85	0								
RUDD	0	100/100	0								
	1	85/85	0								
	2	85/85	0								
Throttle Hold											
Motore						0%					

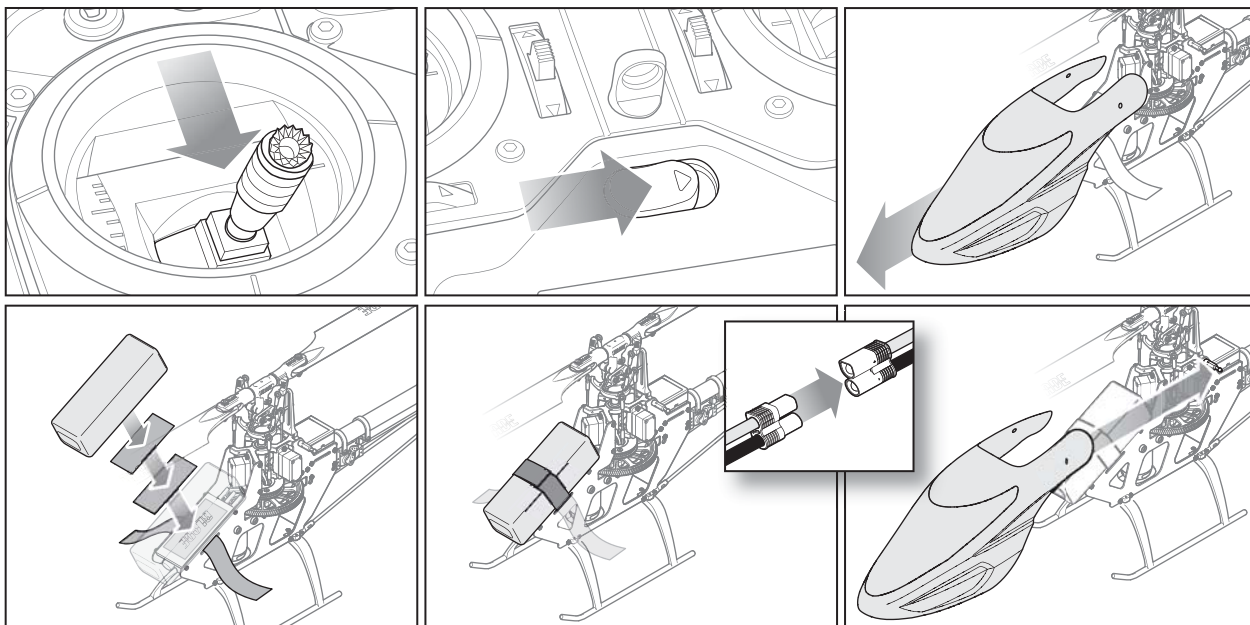
## DX6G2, DX6e, DX7G2, DX8G2, DX9, DX18, DX20

SYSTEM SETUP	
Tipo di modello	HELI
Tipo di piatto	Normal
F-Mode Setup	
Switch 1	Switch B
Switch 2	Inhibit
Hold Switch	Switch H
	0 1
Assegnazione Canale	
Input Canale	
1 Throttle	
2 Aileron	
3 Elevator	
4 Rudder	
5 Gear	Switch B
6 Collective	
7 AUX 2*	Switch I
Frame Rate	
	11ms*
	DSMX

FUNCTION LIST											
Servo Setup						Timer					
Can.	Corsa	Reverse	Can.	Corsa	Reverse	Mode	Count Down				
THR	100/100	Normal	PIT	100/100	Normal	Time	4:00				
AIL	100/100	Normal	AX2*	100/100	Normal	Start	Motore in avanti				
ELE	100/100	Normal	AX3*	100/100	Normal	Over	25%				
RUD	100/100	Normal	AX4*	100/100	Normal	One Time	Inibito				
GER	100/100	Normal									
D/R & Expo				Curva motore							
Chan	Sw (F) Pos	D/R	Expo	Sw (B) Pos	Pt 1	Pt 2	Pt 3	Pt 4	Pt 5		
AILE	0	100/100	0	N	0	50	50	50	50		
	1	85/85	0	1	55	55	55	55	55		
	2	85/85	0	2	65	65	65	65	65		
ELEV	0	100/100	0	Hold	0	0	0	0	0		
	1	85/85	0								
	2	85/85	0								
Rudd	0	100/100	0								
	1	85/85	0								
	2	85/85	0								
Curva passo											
				Sw (B) Pos	Pt 1	Pt 2	Pt 3	Pt 4	Pt 5		
				N	25	37	50	75	100		
				1	0	25	50	75	100		
				2	0	25	50	75	100		
				HOLD	25	37	50	75	100		
Gyro											
	Normal	85.0%									
	Stunt 1	80.0%									
	Stunt 2	75.0%									
	Hold	85.0%									
	Channel	Gear									
	Switch	Flight Mode									

\* La funzione non è disponibile in tutti i trasmettitori

## Installazione della batteria di volo



1. Abbassare il throttle.
2. Accendere il trasmettitore.
3. Centrare il trim del throttle.
4. Per consentire al regolatore di velocità (ESC) di armarsi e per evitare che i rotori inizino a ruotare all'avvio, attivare il Throttle Hold e la modalità di volo normale prima di collegare la batteria di volo. Fare riferimento al manuale del trasmettitore per ulteriori informazioni sulla programmazione del Throttle Hold e sulla modalità di volo normale.
5. Fissare nastro ad asola e uncino con il gancio al telaio dell'elicottero e il velcro con la bandella alla batteria.
6. Installare la batteria di volo sul telaio dell'elicottero. Fissare la batteria con un gancio e una bandella. Collegare il cavo della batteria all'ESC.
7. Non spostare l'elicottero fino all'inizializzazione del ricevitore AR636A. Il piatto ciclico si muove su e giù, indicando che l'unità è pronta. Quando il ricevitore AR636A è pronto, il LED di stato si accende con colore ORA fisso.
8. Il motore dell'elicottero emetterà 2 squilli, indicando che il regolatore di velocità (ESC) è armato.

**ATTENZIONE:** scollegare sempre la batteria Li-Po dal ricevitore del velivolo quando non vola per evitare di scaricare eccessivamente la batteria. Le batterie scaricate a una tensione inferiore a quella minima consentita possono danneggiarsi dando luogo a prestazioni inferiori ed esponendo a pericolo d'incendio quando vengono caricate.

## Binding del trasmettitore e del ricevitore

Il binding è il processo che consente di programmare il ricevitore per il riconoscimento del codice GUID (Globally Unique Identifier) di uno specifico trasmettitore.

Per un corretto funzionamento sarà necessario effettuare il binding del trasmettitore scelto dotato di tecnologia Spektrum DSM2/DSMX con il ricevitore.

### Procedura di connessione (binding)

1. Programmare la trasmittente usando le istruzioni riportate nel presente manuale.
2. Inserire il connettore bind nella presa BND/DAT sulla ricevente.
3. Collegare la batteria di volo all'ESC. Il LED arancione sulla ricevente AR636A inizia a lampeggiare rapidamente per indicare la modalità di connessione.
4. Spostare lo stick del gas in basso in modalità di volo normale.
5. Seguire le procedure specifiche della propria trasmittente per attivare la modalità Bind. Il sistema si collega in pochi secondi. Dopo la connessione il LED arancione si spegne e la ricevente AR636A avvia la procedura di inizializzazione.
6. Al termine della procedura di inizializzazione la luce del LED di stato diventa arancione fissa.
7. Scollegare la batteria di volo e rimuovere il connettore bind dalla ricevente AR636A. Conservare il connettore bind in un luogo facilmente accessibile.

**AVVERTENZA:** Posizionare lo stick del gas nella posizione SPENTO/OFF durante le operazioni di BINDING. Il non eseguire questa operazione potrebbe causare la rotazione delle pale con il conseguente tentativo dell'elicottero di alzarsi in volo, specialmente durante il processo di accensione della ricevente AR636A. Questo potrebbe portare al danneggiamento di cose e persone vicine all'elicottero.

**AVVISO:** Rimuovere lo spinotto di binding per evitare che il sistema si avvii nella modalità di binding la prossima volta che verrà riattivata l'alimentazione.

In caso di problemi, per trovare altre istruzioni seguire le istruzioni di binding e consultare la guida per la risoluzione di problemi del trasmettitore. Se è necessario, contattare il centro assistenza prodotti di Horizon.

## Throttle Hold

Il Throttle Hold (disinnescio dell'acceleratore) spegne solo il motore su un elicottero elettrico. Si mantiene il controllo del pitch e la direzione.

Le pale gireranno se il Throttle Hold è su OFF. Per motivi di sicurezza, girare il Throttle Hold su ON ogni volta che si ha bisogno di toccare l'elicottero o di controllare i comandi di direzione.

Inoltre la funzione Throttle Hold è utilizzata per spegnere il motore dell'elicottero se è fuori controllo, a rischio di schiantarsi o in entrambi i casi.

## Test di controllo

**ATTENZIONE:** è necessario eseguire i test del timone e del comando ciclico prima di effettuare il volo. La mancata esecuzione dei test per verificare che la direzione dei sensori non sia invertita può far schiantare l'elicottero provocando lesioni e danni materiali.

### Rotore di coda

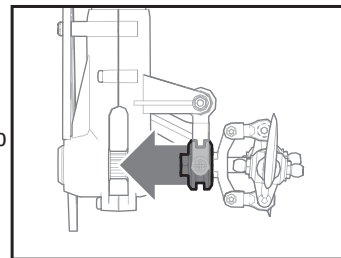
1. Accendere la trasmittente.
2. Posizionare l'interruttore TH HOLD su ON e impostare la trasmittente sulla modalità di volo normale.
3. Collegare la batteria di volo all'ESC.

**AVVISO:** non muovere l'elicottero fino a quando il LED di stato diventa arancione fisso. La ricevente AR636A non funziona correttamente se l'elicottero viene mosso prima che il LED di stato diventi arancione fisso.

4. Spostare lo stick del direzionale a destra. Il maniccotto scorrevole che comanda il passo del rotore di coda deve spostarsi verso la scocca della coda. Se il mani-

cotto scorrevole si muove nella direzione opposta, accertarsi che l'inversione del canale del direzionale sia impostata su normale.

5. Rilasciare il comando del direzionale. Ruotare manualmente il muso dell'elicottero verso sinistra. Il flight controller dovrebbe compensare spostando il maniccotto della coda verso la scocca della stessa.



### Comando ciclico

Utilizzando una testa del rotore senza flybar, si controllano le velocità di rotazione mentre il ricevente AR7200BX comanda i servo. Non si comandano i servo direttamente con il trasmettitore.

È normale che il piatto ciclico ritorni lentamente nella posizione originale dopo un comando con la leva e che i servo non si muovano alla stessa velocità delle leve di comando.

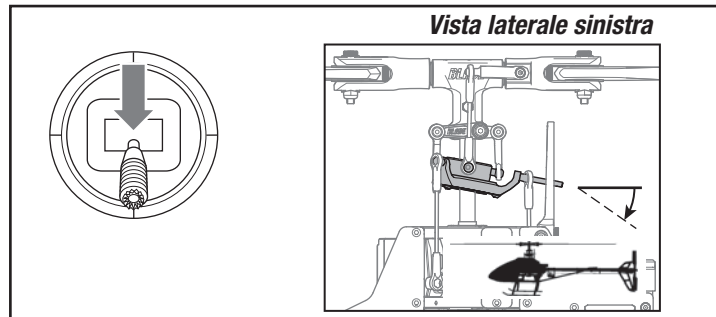
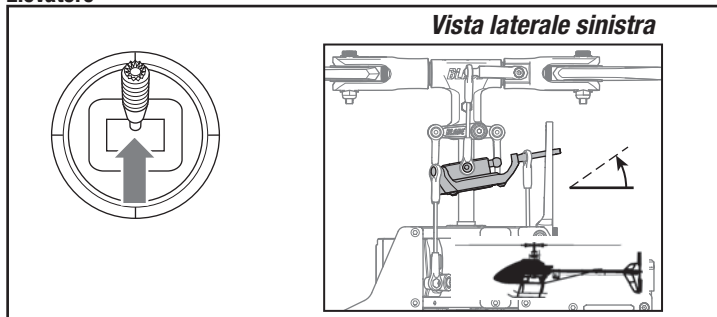
1. Inclinare l'elicottero in avanti. Il piatto ciclico dovrebbe inclinarsi indietro.
2. Inclinare l'elicottero indietro. Il piatto ciclico dovrebbe inclinarsi in avanti.
3. Far ruotare l'elicottero a sinistra. Il piatto ciclico deve ruotare a destra.
4. Far rollare l'elicottero a destra. Il piatto ciclico deve rollare a sinistra.

### Test dei comandi ciclici e collettivi

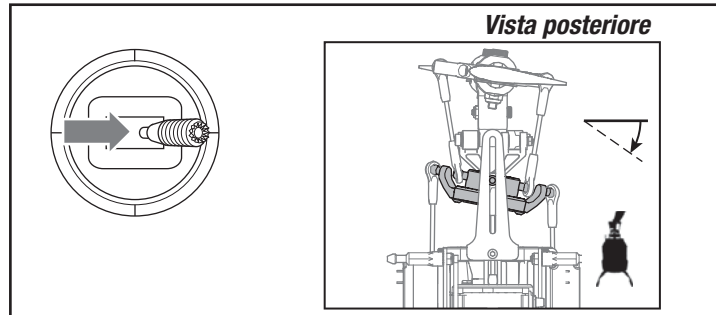
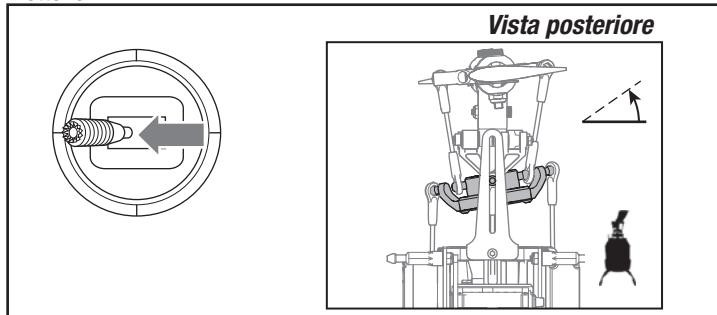
Accertarsi che l'interruttore Throttle Hold sia posizionato su ON quando si effettuano i test di controllo della direzione. Controllare i comandi prima di ogni volo per accertarsi che i servi, le aste di comando e le altre parti funzionino

correttamente. Se i comandi non reagiscono come indicato nelle figure qui sotto, verificare che la trasmittente sia programmata correttamente prima di passare ai test del motore.

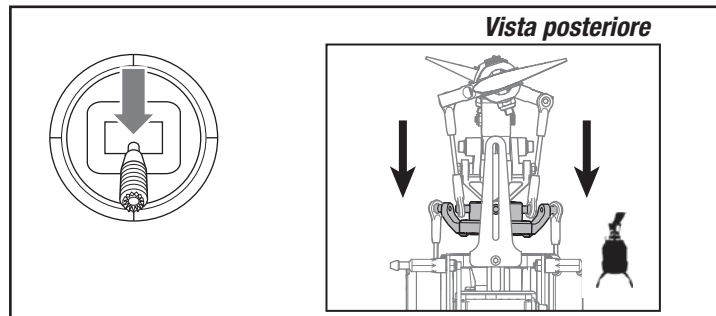
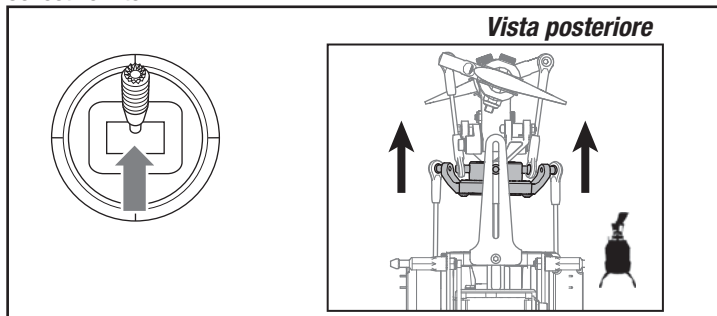
#### Elevatore



#### Alettone



#### Collective Pitch



### Test del motore

Posizionare l'elicottero all'aperto su una superficie pulita, piana (cemento o asfalto) e priva di ostacoli. Tenersi sempre a distanza dalle pale del rotore in movimento.

1. Prima di continuare, verificare che l'interruttore TH HOLD sia attivato. Il motore emette 5 suoni ascendenti dopoché l'ESC dell'elicottero si è armato correttamente.

**AVVERTENZA:** il motore gira quando si accelera e l'interruttore TH HOLD è disattivato.

**AVVERTENZA:** tenersi ad almeno 10 m di distanza dall'elicottero quando il motore è in funzione. Non tentare ancora di far volare l'elicottero.

2. Accertarsi che lo stick del gas sia completamente abbassato. Accertarsi che la trasmittente sia ancora impostata in modalità di volo normale. Posizionare l'interruttore Throttle Hold su OFF per attivare il comando del gas. Aumentare lentamente il gas finché le pale iniziano a girare. Le pale principali devono girare in senso orario guardando l'elicottero dall'alto. Le pale del rotore di coda devono girare in senso antiorario guardando l'elicottero dal lato destro.

## Elenco di controllo prima del volo

- Controllare tutte le viti e assicurarsi che siano strette
- Controllare la tensione della cinghia e assicurarsi che non siano troppo strette o troppo allentate
- Controllare le pale principali e di coda per assicurarsi che non siano danneggiate
- Controllare tutti i giunti e fare in modo che si muovano liberamente senza che svincolarsi facilmente
- Controllare che la batteria di volo e la batteria del trasmettitore siano completamente cariche
- Controllare tutti i cavi assicurandosi che non siano tagliati, stretti o schiacciati e che siano adeguatamente protetti
- Controllare che tutti i cavi siano collegati
- Controllare gli ingranaggi e assicurarsi che non manchino denti
- Eseguire un test completo dei comandi
- Controllare che i servo funzionino correttamente
- Verificare che la batteria di volo sia correttamente fissata
- Verificare che il ricevitore AR7200BX sia correttamente fissato

## Volare con il Blade 360 CFX 3S

### Consultare le leggi e le ordinanze locali prima di scegliere il luogo per far volare il velivolo.

Scegliere uno spazio grande e aperto, lontano da persone e cose. I primi voli dovrebbe essere all'aperto in condizioni di vento debole. Tenersi ad almeno 10 m dall'elicottero quando è in volo.

Il Blade 360 CFX 3S è progettato per volare all'esterno.

**ATTENZIONE:** Il Blade 360 CFX 3S è adatto a piloti con esperienza nel volo acrobatico con passo collettivo. Il Blade 360 CFX 3S è più reattivo degli altri elicotteri Blade. Se non si è esperti nel volo 3D o con passo collettivo, non tentare di far volare questo elicottero.

### Decollo

Lentamente aumentare i throttle e stabilire condizioni di volo librato ad almeno 24 pollici (0,6 m) di altezza, fuori dall'influenza del terreno.

**ATTENZIONE:** non inviare alcun comando ad alettone, elevatore o timone prima del decollo altrimenti l'elicottero potrebbe schiantarsi durante il decollo.

### Volo

L'elicottero si solleva da terra quando la testa del rotore raggiunge una velocità adeguata. Stabilire una condizione di volo librato a basso livello per verificare che l'elicottero funzioni correttamente. Non è necessario impostare alcun trim; la struttura senza flybar del Blade 360 CFX 3S rende il trim non necessario. Impostando il trim o sub-trim è possibile provocare una deriva o rotazione indesiderata dell'elicottero.

## Regolazione del guadagno del giroscopio

- Se la coda si agita o oscilla, abbassare il guadagno sul giroscopio.

*Nel menu del giroscopio del trasmettitore, ridurre i valori di guadagno del giroscopio un po' per volta fino a quando l'elicottero è stabile nell'ambito di una particolare modalità di volo.*

## Tensione della cinghia dell'elicottero a pale

Una eccessiva tensione della cinghia si traduce in perdita di potenza e provoca un'usura più rapida della cinghia. Una tensione troppo bassa può causare danni della cinghia e la perdita di controllo del rotore di coda in volo.

### Per verificare la corretta tensione della cinghia:

1. Esaminare la cinghia che aziona il rotore di coda attraverso l'apertura sul retro del telaio principale.
2. Utilizzare una chiave esagonale o un cacciavite standard per comprimere la cinghia attraverso l'apertura.
3. Applicare una leggera pressione sulla cinghia, comprimendo la cinghia verso il lato sinistro dell'asta di coda.
4. La tensione della cinghia è corretta se il lato compresso arriva dal lato opposto della cinghia circa nel punto di mezzo.
  - a. Se il lato compresso della cinghia va oltre il punto di mezzo dal lato opposto della cinghia, la tensione è troppo bassa.
  - b. Se il lato compresso della cinghia non va oltre il punto di mezzo dal lato opposto della cinghia, la tensione è troppo alta.

Effettuare i primi voli in modalità normale, con comando ciclico basso e con doppia velocità del timone fino a quando non si ha acquisito confidenza con il modo di volo del Blade 360 CFX 3S. Trovare le velocità che vanno bene per il proprio stile di volo.

**ATTENZIONE:** far volare l'elicottero tenendo sempre le spalle al sole e stando sotto vento per evitare di perdere il controllo del volo.

### Atterraggio

Stabilire una condizione di volo librato a basso livello. Lentamente abbassare il throttle fino a far atterrare l'elicottero. Non dare alcun comando ad alettoni, elevatore o timone quando l'elicottero sta atterrando.

### Quando l'elicottero è in modalità acrobatica:

- L'ESC Castle Creations Talon 35 viene fornito con la programmazione in modalità Governor. Per modificare le regolazioni bisogna usare il "Caste Link". Non bisogna regolare la curva del motore sul trasmettitore. La velocità della testa del rotore è costante.
- Il rotore principale aumenta il pitch negativo quando la leva di acceleratore/collettivo viene spostata dalla posizione centrale alla posizione in basso. Il pitch negativo permette all'elicottero di volare capovolto ed eseguire acrobazie.

Passare tra la modalità acrobatica e quella Idle Up in volo librato con la leva del throttle vicino alla posizione di volo librato.

L'elicottero può salire o scendere quando si passa da una modalità all'altra a causa della differenza nelle curve del throttle e del pitch.

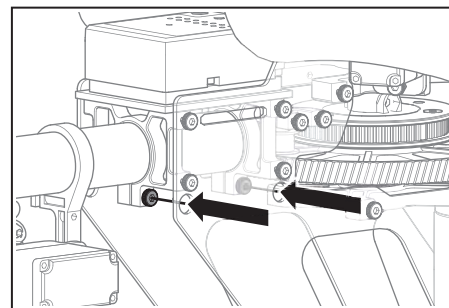
**AVVERTENZA:** Non usare pale principali di legno con il Blade 360 CFX 3S altrimenti potrebbero verificarsi lesioni e/o danni materiali. Per il Blade 360 CFX 3S utilizzare soltanto pale principali in fibra di carbonio omologate.

- Se la coda deriva mentre l'elicottero si libra, aumentare il guadagno del giroscopio.

*Sul trasmettitore, aumentare i valori di guadagno del giroscopio un po' per volta fino a quando la coda comincia ad agitarsi/oscillare. Dopo, ridurre il guadagno fino a quando la coda cessa di agitarsi/oscillare nell'ambito di una particolare modalità di volo.*

### Per regolare la tensione della cinghia:

1. Allentare le due viti dello stabilizzatore orizzontale.
2. Allentare le 2 viti sul retro del telaio principale.
3. Far scorrere l'asta in avanti o indietro per regolare la tensione della cinghia.
4. Quando la tensione della cinghia è regolata correttamente, serrare le 2 viti sul retro del telaio.
5. Serrare le viti dello stabilizzatore orizzontale.






## Ispezioni dopo il volo e manutenzione

<b>Attacchi a sfera</b>	Verificare che le sfere siano tenute saldamente, ma che non siano troppo strette. Se un attacco è troppo largo, potrebbe staccarsi in volo e causare un incidente. Sostituire gli attacchi usurati prima che cedano.
<b>Pulizia</b>	Accertarsi che la batteria non sia collegata prima di effettuare la pulizia. Rimuovere polvere e depositi con una spazzola morbida o un panno asciutto che non lascia residui.
<b>Cuscinetti</b>	Sostituire i cuscinetti se sono danneggiati.
<b>Cablaggio</b>	Accertarsi che i cavi non blocchino parti in movimento. Sostituire i cavi danneggiati e i connettori lenti.
<b>Elementi di fissaggio</b>	Accertarsi che non vi siano viti, elementi di fissaggio o connettori allentati. Non stringere eccessivamente le viti di metallo nei componenti di plastica. Serrare le viti in modo che le parti combacino perfettamente, quindi girare le viti solo 1/8 di giro in più.
<b>Rotori</b>	Accertarsi che le pale dei rotor e altre parti che girano velocemente non presentino danni quali incrinature, sbavature, scheggiature o graffi. Prima di volare, sostituire le parti danneggiate.
<b>Flight controller</b>	Accertarsi che la ricevente AR636A sia fissata saldamente al telaio. Sostituire il nastro biadesivo, se necessario. L'elicottero si schianta al suolo se la ricevente AR636A si stacca dal telaio dell'elicottero.

## Impostazioni avanzate

Le impostazioni di fabbrica del Blade 360 CFX 3S sono adatte alla maggior parte degli utenti. Si consiglia di volare con i parametri di fabbrica prima di apportare eventuali correzioni.

 **AVVERTENZA:** per motivi di sicurezza, scollegare sempre i fili del motore dall'ESC prima di passare ai passi successivi. Dopo aver completato le regolazioni, ricollegare i fili del motore all'ESC prima di far volare il modello.

### Parametri della sensibilità

#### 1. Regolazione sensibilità del ciclico (predefinita 100%)

**Una sensibilità** elevata aumenta la stabilità. Una sensibilità troppo elevata, tuttavia, può provocare scuotimenti casuali, qualora il modello abbia un livello di vibrazioni eccessivo, e oscillazioni ad alta frequenza.

**Una sensibilità** bassa riduce la stabilità. Un valore troppo basso può rendere il modello meno stabile, specialmente all'aperto nel vento. Valori di sensibilità elevati possono risultare opportuni ad alta quota o in un clima caldo. A bassa quota o in un clima freddo vale il contrario.

#### 2. Regolazione sensibilità del ciclico I (predefinita 100%)

**Una sensibilità** elevata rende il modello stabile, ma può causare oscillazioni a bassa frequenza se il valore è troppo alto.

**Una sensibilità** bassa causa una lenta deriva del modello. Valori di sensibilità elevati possono risultare opportuni ad alta quota o in un clima caldo. A bassa quota o in un clima freddo vale il contrario.

#### 3. Regolazione sensibilità del ciclico D (predefinita 100%)

**Una sensibilità** elevata aumenta il rateo di risposta ai comandi. Se la sensibilità è troppo elevata, possono verificarsi oscillazioni ad alta frequenza.

**Una sensibilità** bassa rallenta la risposta ai comandi.

#### 4. Risposta del ciclico (predefinita 100%)

**Aumentando la reazione** del ciclico si ottiene una risposta ai comandi più aggressiva.

**Riducendo la reazione** del ciclico si ottiene una risposta ai comandi meno aggressiva.

#### 5. Regolazione sensibilità del rotore di coda P (predefinita 100%)

**Una sensibilità** elevata aumenta la stabilità. Una sensibilità troppo elevata, tuttavia, può provocare scuotimenti casuali, qualora il modello abbia un livello di vibrazioni eccessivo, e oscillazioni ad alta frequenza.

**Una sensibilità** bassa riduce la stabilità. Un valore troppo basso può rendere il modello meno stabile, specialmente all'aperto nel vento. Valori di sensibilità elevati possono risultare opportuni ad alta quota o in un clima caldo. A bassa quota o in un clima freddo vale il contrario.

#### 6. Regolazione sensibilità del rotore di coda I (predefinita 100%)

**Una sensibilità** elevata rende la coda stabile. Se la sensibilità è troppo elevata, possono verificarsi oscillazioni a bassa velocità.

**Una sensibilità** bassa causa la deriva occasionale della coda durante il volo. Valori di sensibilità elevati possono risultare opportuni ad alta quota o in un clima caldo. A bassa quota o in un clima freddo vale il contrario.

#### 7. Regolazione sensibilità del rotore di coda D (predefinita 100%)

**Una sensibilità** elevata aumenta la risposta ai comandi. Se la sensibilità è troppo elevata, possono verificarsi oscillazioni ad alta frequenza.

**Una sensibilità** bassa rallenta la risposta ai comandi, ma non incide sulla stabilità.

#### 8. Filtraggio adattativo del rotore di coda

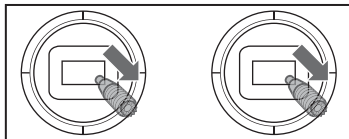
**Una sensibilità** elevata riduce le oscillazioni durante il volo ad alta velocità e quando si usa molto passo collettivo.

**Una sensibilità** bassa migliora il comportamento della coda, ma può causare oscillazioni della stessa.

## Impostazione della modalità di regolazione della sensibilità

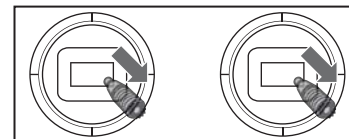
Utenti DX6, DX6e e DX6i:

1. Abbassare completamente lo stick del gas.
2. Accendere la trasmittente.
3. Installare la batteria di volo nel telaio dell'elicottero, fissandola con la fascetta a strappo.
4. Collegare il connettore della batteria all'ESC.
5. Prima che l'inizializzazione sia terminata, spostare entrambi gli stick della trasmittente nell'angolo in basso a destra, come illustrato nella figura.
6. Quando i servocomandi si muovono, il velivolo è entrato nella modalità di regolazione della sensibilità.
7. Rilasciare gli stick e proseguire con la regolazione dei valori di sensibilità per apportare le modifiche desiderate.



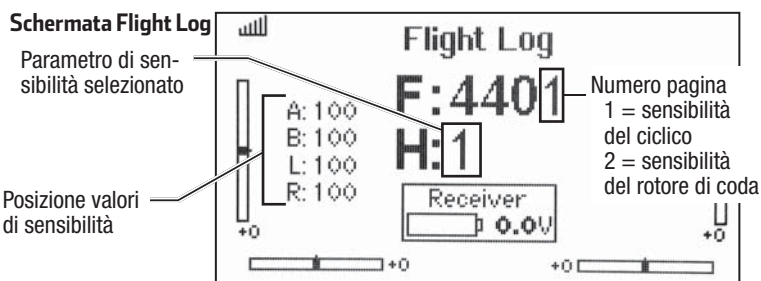
Utenti DX7s, DX7 (G2), DX8, DX8 (G2), DX9, DX18 e DX20:

1. Abbassare completamente lo stick del gas.
2. Accendere la trasmittente.
3. Installare la batteria di volo nel telaio dell'elicottero, fissandola con la fascetta a strappo.
4. Collegare il connettore della batteria all'ESC.
5. Posizionare l'elicottero su una superficie piana e lasciarlo fermo, finché il LED arancio sulla ricevente diventa fisso, indicando che l'inizializzazione è terminata.
6. Spostare entrambi gli stick della trasmittente nell'angolo in basso a destra, come illustrato nella figura.
7. Tenere premuto l'interruttore Bind/Panic, finché i servi del piatto oscillante si muovono.
8. Rilasciare gli stick e l'interruttore Bind/Panic. Il modello si trova ora nella modalità di regolazione della sensibilità.
9. Proseguire con la regolazione dei valori di sensibilità per apportare le modifiche desiderate.



## Regolazione dei valori di sensibilità

Se si usa una trasmittente Spektrum con telemetria, le regolazioni della sensibilità possono essere visualizzate nella schermata Flight Log. Per individuare questa schermata, consultare il manuale di istruzioni della trasmittente. I parametri di sensibilità attualmente selezionati lampeggiano sullo schermo della trasmittente. Se non si usa una trasmittente Spektrum con telemetria, i parametri e i valori di sensibilità vengono indicati dalla posizione del piatto oscillante dell'elicottero.



Il valore di sensibilità corrente del parametro selezionato viene indicato nella schermata Flight Log e dall'inclinazione del piatto oscillante (avanti o indietro), come indicato nella tabella sottostante.

Posizione piatto oscillante	Valore sensibilità
Completamente indietro	0%
50% indietro	50%
Livellato avanti e indietro	100%
50% avanti	150%
Completamente avanti	200%

Muovere lo stick del ciclico avanti o indietro per regolare il valore di sensibilità. Spostando lo stick avanti il valore di sensibilità aumenta, spostandolo indietro il valore si riduce.

È sempre meglio regolare un valore alla volta. Effettuare regolazioni di piccola entità (5% o meno) e provare il modello in volo per valutare le regolazioni effettuate.

Se si desidera ripristinare il valore predefinito del 100%, tenere lo stick del direzionale completamente a destra per 1 secondo. Il piatto oscillante si livella sull'asse di beccheggio, indicando l'impostazione della sensibilità al 100%.

## Salvataggio delle regolazioni della sensibilità

Utenti DX6, DX6e e DX6i:

1. Abbassare completamente lo stick del gas e rilasciare gli stick.
2. Spostare lo stick del rotore di coda a sinistra e lasciarlo in questa posizione finché i servocomandi si muovono.
3. Rilasciare lo stick del rotore di coda per salvare le regolazioni della sensibilità.
4. Ricollegare il motore principale all'ESC. Ora il modello è pronto a volare.

Utenti DX7s, DX7 (G2), DX8, DX8 (G2), DX9, DX18 e DX20:

1. Abbassare completamente lo stick del gas e rilasciare gli stick.
2. Tenere premuto l'interruttore I, finché i servi del piatto oscillante si muovono.
3. Rilasciare l'interruttore I per salvare le regolazioni della sensibilità.
4. Ricollegare il motore principale all'ESC. Ora il modello è pronto a volare.

Dopo essere entrati nella modalità di regolazione della sensibilità (Gain Adjustment Mode), spostare lo stick del ciclico a destra e a sinistra per selezionare il parametro di sensibilità da regolare. Muovendo lo stick a destra si seleziona il parametro successivo. Muovendo lo stick a sinistra si seleziona il parametro precedente.

Il parametro di sensibilità selezionato viene indicato nella schermata Flight Log e dall'inclinazione del piatto oscillante sull'asse di rollio.

Parametro #	Posizione display	Posizione piatto oscillante	Pagina #
1	A	100% a sinistra	1
2	B	50% a sinistra	1
3	L	25% a sinistra	1
4	R	Livello piatto oscillante	1
5	A	25% a destra	2
6	B	50% a destra	2
7	L	100% a destra	2

## Regolazione servocomandi Blade 360 CFX 3S

Il Blade 360 CFX 3S è stato configurato in fabbrica e testato in volo. La regolazione dei servi è necessaria solo in circostanze particolari, ad esempio dopo un impatto o in caso di sostituzione di un servo o di un rinvio.

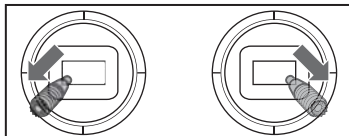
**AVVERTENZA:** per ragioni di sicurezza scollegare sempre i fili del motore dall'ESC prima di procedere come segue. Dopo aver completato le regolazioni, ricollegare i fili del motore all'ESC prima di far volare il modello.

### Impostazione modalità di regolazione servi

*Utenti DX6, DX6e e DX6i:*

1. Abbassare completamente lo stick del gas.
2. Accendere la trasmittente.
3. Installare la batteria di volo nel telaio dell'elicottero, fissandola con una fascetta a strappo.
4. Collegare il connettore della batteria all'ESC.

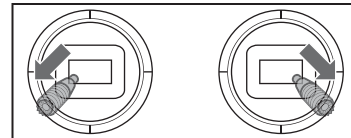
5. Prima che l'inizializzazione sia terminata, posizionare lo stick sinistro nell'angolo in basso a sinistra e lo stick destro nell'angolo in basso a destra, come illustrato nella figura.



6. Quando i servocomandi del piatto oscillante si muovono, il velivolo è entrato nella modalità di regolazione dei servi.
7. Rilasciare gli stick e passare alla regolazione della posizione neutra dei servi per apportare le modifiche desiderate.

*Utenti DX7s, DX7 (G2), DX8, DX8 (G2), DX9, DX18 e DX20:*

1. Abbassare completamente lo stick del gas.
2. Accendere la trasmittente.
3. Installare la batteria di volo nel telaio dell'elicottero, fissandola con una fascetta a strappo.
4. Collegare il connettore della batteria all'ESC.
5. Posizionare l'elicottero su una superficie piana e lasciarlo fermo, finché il LED arancio sulla ricevente diventa fisso, indicando che l'inizializzazione è terminata.
6. Posizionare lo stick sinistro nell'angolo in basso a sinistra e lo stick destro nell'angolo in basso a destra, come illustrato nella figura.



7. Tenere premuto l'interruttore Bind/Panic, finché i servi del piatto oscillante si muovono.
8. Rilasciare gli stick e l'interruttore Bind/Panic. Ora il modello si trova nella modalità di regolazione dei servi.
9. Passare alla regolazione della posizione neutra dei servi per apportare le modifiche desiderate.

### Regolazione della posizione neutra dei servi

Quando il modello si trova nella modalità di regolazione dei servi, i comandi degli stick e del giroscopio sono disabilitati e i servi sono fissi in posizione neutra. Verificare che le squadrette dei servi siano perpendicolari ai servi.

- Se le squadrette sono perpendicolari ai servi, non è necessaria alcuna regolazione. Uscire dalla modalità di regolazione dei servi.
- Se una o più squadrette non sono perpendicolari ai servi, proseguire con la procedura di regolazione dei servi.

Guardando i servi del piatto oscillante, inserire il comando del ciclico a destra e rilasciare. Uno dei servi avrà un sussulto, indicando quello selezionato. Premere il ciclico a destra e rilasciare, finché il servo che deve essere regolato viene selezionato.

Dopo aver selezionato il servo da regolare, spostare lo stick del ciclico avanti o indietro per regolare la posizione neutra del servo nella direzione desiderata.

Se si desidera riportare il servo attuale nella posizione neutra predefinita, tenere lo stick del direzionale completamente a destra per 1 secondo.

L'intervallo di regolazione è limitato. Se non è possibile portare la squadretta in posizione perpendicolare al servo, è necessario riportare il servo nella posizione neutra predefinita, rimuovere la squadretta e rimetterla nella posizione il più possibile perpendicolare al servo. Ora è possibile regolare la posizione neutra del servo spostando avanti/indietro lo stick del ciclico.

### Livellamento piatto oscillante

Prima di salvare le regolazioni effettuate e uscire dalla modalità di regolazione dei servi, verificare che il piatto oscillante sia livellato e che entrambe le pale del rotore principale siano a 0 gradi.

In caso contrario, se necessario, regolare i rinvii.

### Salvataggio delle regolazioni dei servi

*Utenti DX6, DX6e e DX6i:*

1. Abbassare completamente lo stick del gas e rilasciare gli stick.
2. Spostare lo stick del rotore di coda a sinistra e lasciarlo in questa posizione finché i servocomandi si muovono.
3. Rilasciare lo stick del rotore di coda per salvare le regolazioni dei servi.
4. Ricollegare il motore principale all'ESC. Ora il modello è pronto a volare.

*Utenti DX7s, DX7 (G2), DX8, DX8 (G2), DX9, DX18 e DX20:*

1. Abbassare completamente lo stick del gas e rilasciare gli stick.
2. Tenere premuto l'interruttore I, finché i servi del piatto oscillante si muovono.
3. Rilasciare l'interruttore I per salvare le regolazioni dei servi.
4. Ricollegare il motore principale all'ESC. Ora il modello è pronto a volare.

Tutte le impostazioni vengono salvate internamente, in modo che le regolazioni effettuate vengano richiamate ad ogni inizializzazione del modello.

## Guida alla risoluzione dei problemi

Problema	Possibile causa	Soluzione
L'elicottero non riesce a stabilire il binding con il trasmettitore (durante la procedura di binding)	Tensione bassa della batteria di volo o della batteria del trasmettitore	Ricaricare completamente o sostituire la batteria di volo e/o le batterie del trasmettitore
	Il ricevitore AR7200BX non è in modalità di binding	Accertarsi che lo spinotto di binding sia collegato alla porta BND/DAT dell'AR7200BX
	Il trasmettitore non è in modalità di binding	Fare riferimento al manuale di istruzioni del trasmettitore per le istruzioni di binding
L'elicottero non riesce a stabilire il collegamento con il trasmettitore (durante la procedura di binding)	Trasmettitore troppo vicino l'elicottero durante il processo di binding	Spegnere il trasmettitore. Spostare il trasmettitore a una maggiore distanza dall'elicottero. Scollegare e ricollegare la batteria di volo all'elicottero e seguire le istruzioni di binding
	Elicottero è associato a un diverso modello in memoria (solo per radio di tipo ModelMatch)	Scollegare la batteria di volo. Selezionare in memoria il corretto modello di trasmettitore. Ricollegare la batteria di volo
Il ricevitore AR7200BX non si inizializza	La carica della batteria di volo o del trasmettitore è troppo bassa	Sostituire o ricaricare le batterie
	L'elicottero è stato spostato durante l'inizializzazione	Appoggiare l'elicottero su un lato durante l'inizializzazione se c'è vento
	Il trasmettitore è spento	Accendere il trasmettitore
L'elicottero non risponde al throttle, ma risponde ad altri comandi	I comandi non sono centrati	Centrare i comandi di elevatore, alettone e timone. Assicurarsi che il throttle sia al minimo
	Il throttle non è al minimo e/o il trim del throttle è troppo alto	Abbassare la leva e il trim del throttle
	Il trasmettitore non è in modalità normale o la funzione Throttle Hold è attiva	Assicurarsi che il trasmettitore sia in modalità normale e che la funzione Throttle Hold sia spenta
	Il motore non è collegato al regolatore di velocità (ESC) o i cavi del motore sono danneggiati	Collegare i cavi del motore al regolatore di velocità (ESC) e controllare che non siano danneggiati
	La carica della batteria di volo è troppo bassa	Sostituire o ricaricare la batteria di volo
La potenza dell'elicottero è scarsa	Il canale del throttle è invertito	Invertire il canale del throttle sul trasmettitore
	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	Il circuito di eliminazione della batteria (BEC) sta assorbendo troppa corrente	Controllare che tutti i servo e il motore dell'elicottero non siano danneggiati
	La tensione della cinghia di trasmissione di coda non è corretta	Vedere "Controllo della tensione della cinghia di trasmissione della coda" in questo manuale
	La testa del rotore principale non gira nella direzione corretta	Assicurarsi che la testa del rotore principale giri in senso orario. Fare riferimento al test dei comandi del motore
	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 coda dell'elicottero gira fuori controllo	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
	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
L'elicottero oscilla in volo	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
	Il guadagno ciclico è troppo alto	Abbassare l'impostazione della manopola 1 sul ricevitore AR7200BX
	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 preveniranno incidenti, lesioni o danni.

### Domande, assistenza e riparazioni

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

### Manutenzione e riparazione

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

### Garanzia e riparazione

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

### 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 Sales: Horizon Hobby GmbH	service@horizonhobby.de +49 (0) 4121 2655 100	Hanskampring 9 D 22885 Barsbüttel, Germany

## Informazioni sulla conformità per l'Unione Europea

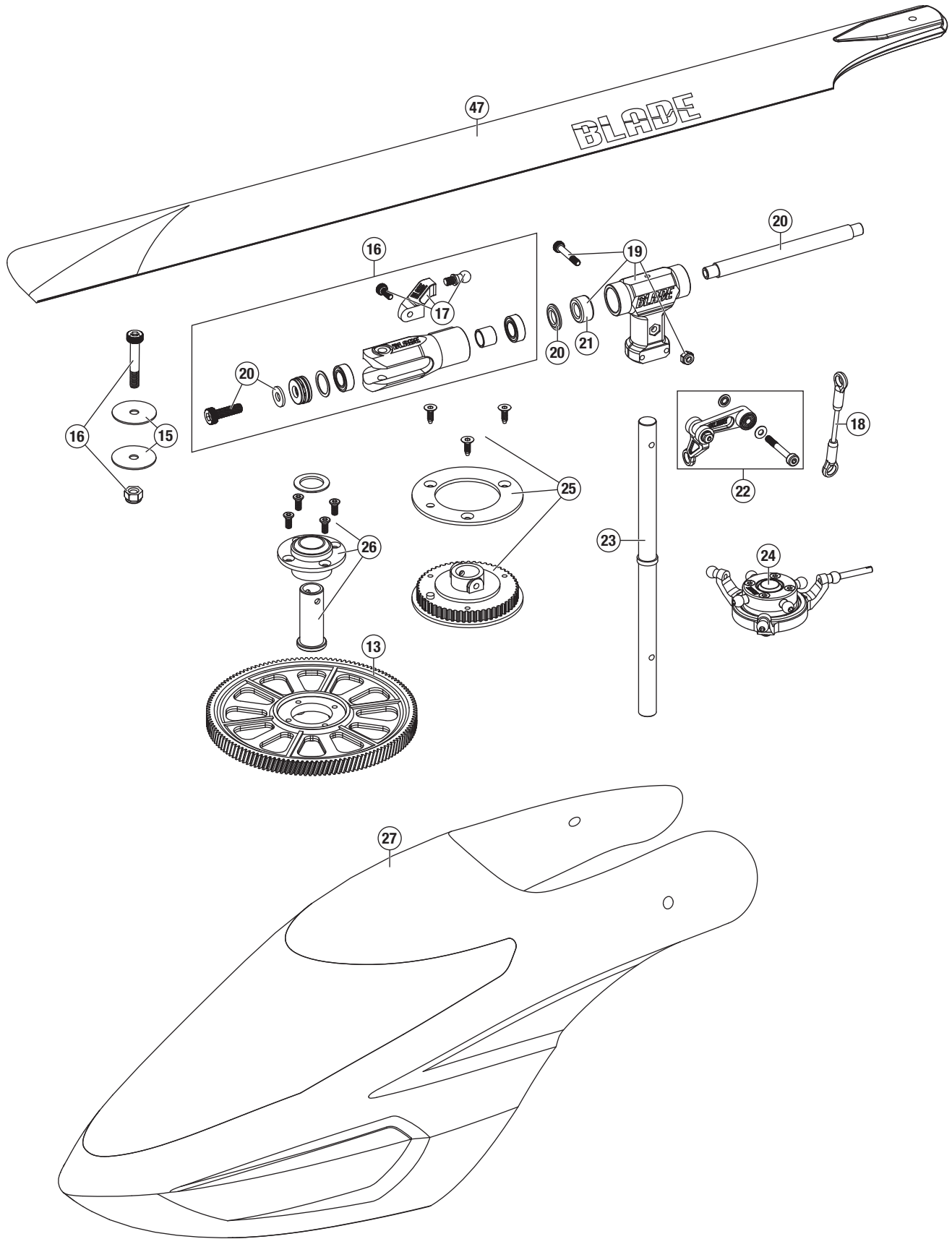
### Dichiarazione di Conformità EU:

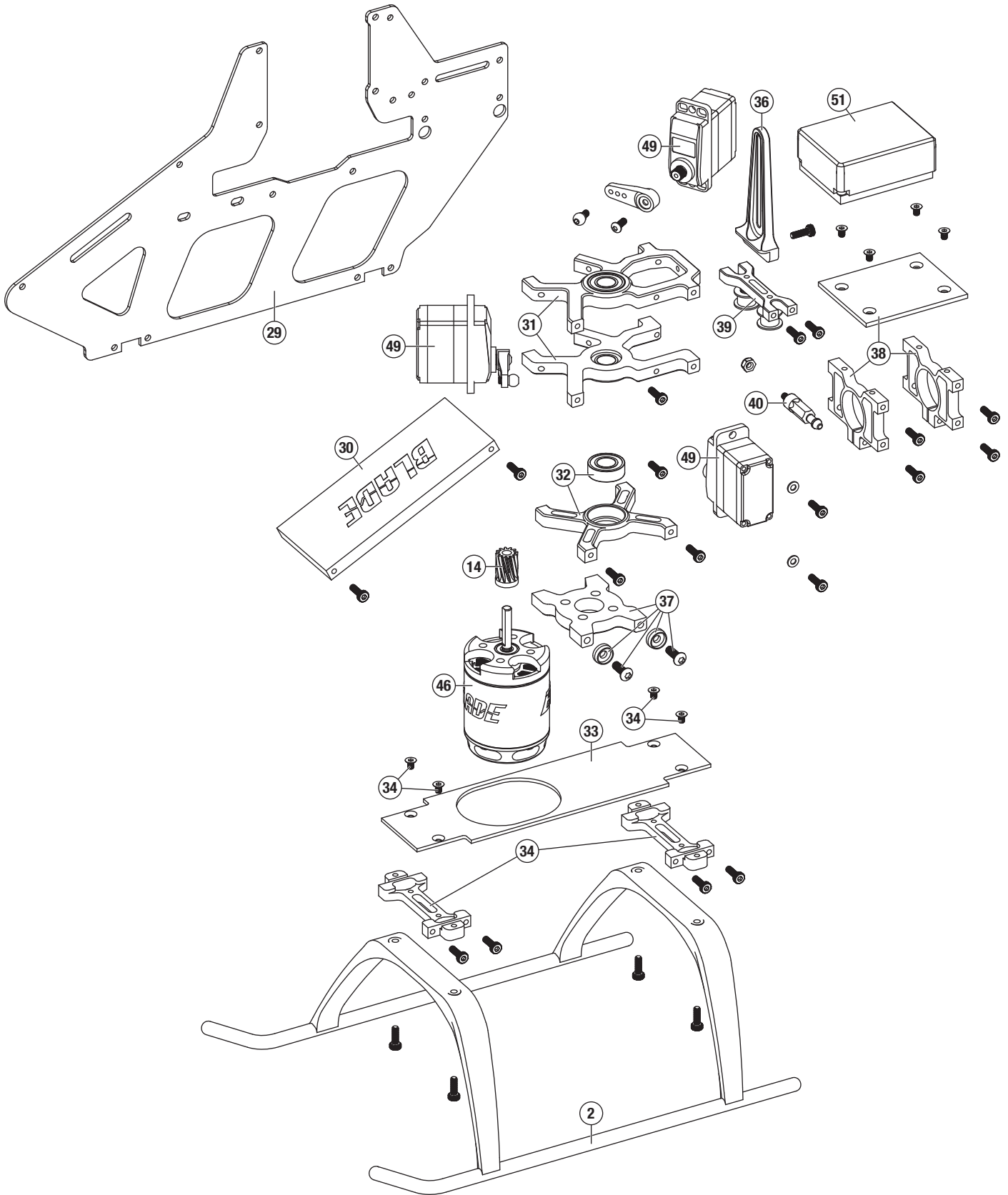
Horizon Hobby, LLC con la presente dichiara che il prodotto è conforme ai requisiti essenziali e ad altre disposizioni rilevanti delle direttive RED e EMC. Una copia della dichiarazione di conformità per l'Unione Europea è disponibile a: <http://www.horizonhobby.com/content/support-render-compliance>.

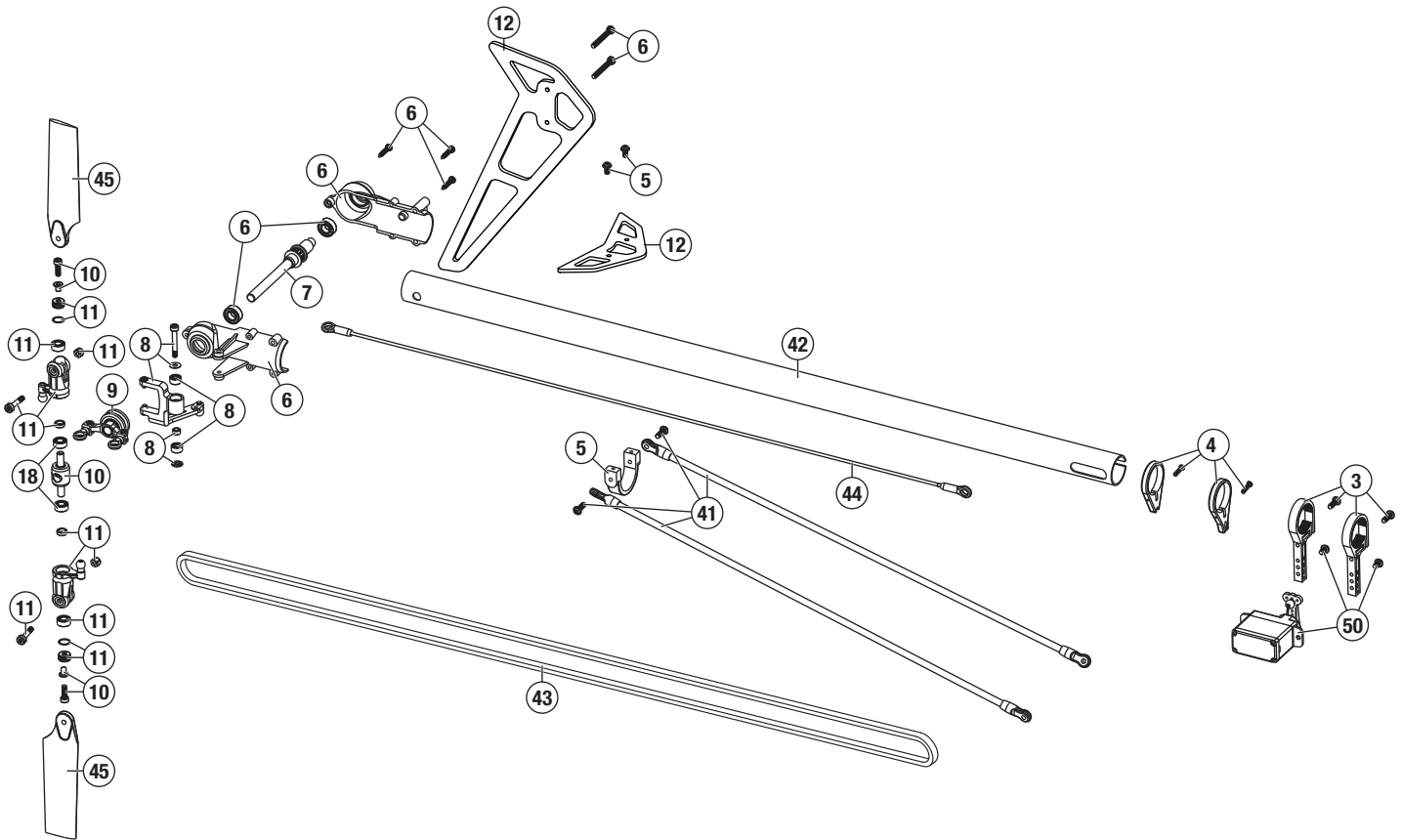
### Istruzioni del RAEE per lo smaltimento da parte di utenti dell'Unione Europea



Questo prodotto non deve essere smaltito assieme ai rifiuti domestici. Al contrario, l'utente è responsabile dello smaltimento di tali rifiuti che devono essere portati in un centro di raccolta designato per il riciclaggio di rifiuti elettrici e apparecchiature elettroniche. La raccolta differenziata e il riciclaggio di tali rifiuti provenienti da apparecchiature nel momento dello smaltimento aiuteranno a preservare le risorse naturali e garantiranno un riciclaggio adatto a proteggere il benessere dell'uomo e dell'ambiente. Per maggiori informazioni sui centri di raccolta, contattare il proprio ufficio locale, il servizio di smaltimento rifiuti o il negozio presso il quale è stato acquistato il prodotto.







## Parts List / Ersatzteile / Pièces de Rechange / Pezzi di Ricambio

#	Part #	English	Deutsch	Français	Italiano
1	BLH1636	Control/Linkage Ball, Short (10): 360 CFX	Blade Kugelköpfe kurz (10): 360 CFX	Tringleries courtes/rotules (10) : 360 CFX	Sfere per i rinvi, corte (10): 360 CFX
2	BLH1645	Landing Gear Set: 360 CFX	Blade Landegestell: 360CFX	Train d'atterrissage: 360 CFX	Set carrello di atterraggio: 360 CFX
3	BLH1657	Tail Servo Boom Mount (2): 360 CFX	Blade Heckrohr (2): 360CFX	Support de servo d'anticouple: 360 CFX	Supporto servo per tubo coda (2): 360 CFX
4	BLH1660	Tail Pushrod Support/Guide Set: 360 CFX	Blade Halter Heckrotoranlenkstange: 360CFX	Guide de tringlerie d'anticouple	Set supporto/guida per comando coda: 360 CFX
5	BLH1662A	Aluminum Horizontal Stab Fin Mount: 360 CFX	Blade Aluminium Leitwerksbefestigung/ Heckfinne: 360 CFX	Support de stabilisateur en aluminium: 360 CFX	Supporto in alluminio per piano di coda orizzontale: 360 CFX
6	BLH1663	Tail Case Set: 360 CFX	Blade Heckrotor Gehäuse: 360 CFX	Boîtier d'anticouple: 360 CFX	Set scatola coda: 360 CFX
7	BLH1665	Tail Rotor Shaft and Drive Pulley (2): 360 CFX	Blade Heckrotorschaft (2): 360 CFX	Axe d'anticouple: 360 CFX	Albero rotore di coda con puleggia (2): 360 CFX
8	BLH1667	Tail Rotor Pitch Lever Set: 360 CFX	Blade Heckrotor Anlenkungset: 360 CFX	Levier d'anticouple: 360 CFX	Set leva passo per rotore di coda: 360 CFX
9	BLH1668	Tail Rotor Pitch Control Slider Set: 360 CFX	Heckrotorschiebehülse Set : 360 CFX	Coulisseau d'anticouple: 360 CFX	Set cursore controllo passo rotore di coda: 360 CFX
10	BLH1669	Tail Rotor Hub Set: 360 CFX	Heckrotor Zentralstück Set : 360 CFX	Moyeu d'anticouple: 360 CFX	Set mozzo rotore di coda: 360 CFX
11	BLH1670	Tail Rotor Blade Grip/Holder Set: 360 CFX	Blatthalter Heckrotor: 360 CFX	Pieds de pales d'anticouple: 360 CFX	Set portapala rotore di coda: 360 CFX
12	BLH5049	Green Carbon Fiber Fins: 360 CFX	Carbon Leitwerk / Heckfinne : 360 CFX	Dérive et stabilisateur en carbone: 360 CFX	Set piani di coda, fibra di carbonio: 360 CFX
13	BLH1901	Helical Main Gear: 360 CFX	Hauptzahnrad schrägverz.: 360 CFX	Couronne principales hélicoïdale: 360 CFX	Ingranaggio principale elicoidale: 360 CFX
14	BLH1902	Helical Pinion, 10T: 360 CFX	Ritzel 10 Z schrägverz.: 360 CFX	Pignon 10T hélicoïdal	Pignone elicoidale, 10T: 360 CFX
15	BLH4304	Main Blade Shims (4): 360 CFX	Unterlegscheiben Rotorblatthalter (4): 360 CFX	Rondelles de pales principales (4): 360 CFX	Spessori per pala principale (4): 360 CFX
16	BLH4701	Fbl Main Rotor Grip Set: 360 CFX	Rotorblatthalterset: 360 CFX	Pieds de pales principales FBL: 360 CFX	Set portapala Fbl rotore principale: 360 CFX
17	BLH4702	Fbl Main Grip Arms: 360 CFX	Rotorblatthalter: 360 CFX	Leviers de pieds de pales principales: 360 CFX	Bracci portapala principale Fbl: 360 CFX
18	BLH4703	Fbl Linkage Set: 360 CFX	Flybarlessanlenkungen: 360 CFX	Tringleries FBL: 360 CFX	Set rinvi Fbl: 360 CFX



#	Part #	English	Deutsch	Français	Italiano
19	BLH4704	Fbl Aluminum Head Block: 360 CFX	Rotorkopfblock Alu: 360 CFX	Moyeu de tête en aluminium: 360 CFX	Blocco testa Fbl in alluminio: 360 CFX
20	BLH4705	Spindle Set (2): 360 CFX	Spindelset (2): 360 CFX	Axe de pieds de pales: 360 CFX	Set alberino (2): 360 CFX
21	BLH4706	Dampers (4): 360 CFX	Dämpfer (4): 360 CFX	Amortisseurs (4): 360 CFX	Smorzatori (4): 360 CFX
22	BLH4707	Fbl Follower Arms: 360 CFX	Taumelscheibenmitnehmer: 360 CFX	Bras FBL: 360 CFX	Fbl Squadretta rinvio: 360 CFX
23	BLH4708	Main Shaft (2): 360 CFX	Hauptrotorwelle (2): 360 CFX	Axe principal: 360 CFX	Albero principale (2): 360 CFX
24	BLH4709	Aluminum Swashplate: 360 CFX	Taumelscheibe Aluminum: 360 CFX	Plateau cyclique en aluminium: 360 CFX	Piatto oscillante in alluminio: 360 CFX
25	BLH4710	Belt Drive Pulley: 360 CFX	Zahnriemenspannrad : 360 CFX	Poulie de transmission d'anticouple: 360 CFX	Puleggia per cinghia: 360 CFX
26	BLH4711	One-Way Bearing Hub w/One way bearing: 360 CFX	Freilauf: 360 CFX	Roue libre avec moyeu: 360 CFX	Mozzo con cuscinetto a ruota libera: 360 CFX
27	BLH5053	Fiberglass Canopy 3s: 360 CFX	Kabinenhaube: 360 CFX	Bulle d'origine en fibre: 360 CFX	Capottina FG di serie: 360 CFX
29	BLH4714	CF Main Frame Set: 360 CFX	Hauptrahmen: 360 CFX	Flancs de châssis en carbone: 360 CFX	Set telaio principale CF: 360 CFX
30	BLH4715	Battery Tray: 360 CFX	Akkualter: 360 CFX	Support de batterie: 360 CFX	Supporto batteria: 360 CFX
31	BLH4716	Servo Mounting Blocks: 360 CFX	Servohalter: 360 CFX	Paliers de fixation de servos: 360 CFX	Blocchi supporto servi: 360 CFX
32	BLH4717	Lower Bearing Block: 360 CFX	Lagerblock unten: 360 CFX	Palier inférieur: 360 CFX	Blocco cuscinetto inferiore: 360 CFX
33	BLH4718	Bottom Plate: 360 CFX	Bodenplatte: 360 CFX	Platine inférieure: 360 CFX	Piastra inferiore: 360 CFX
34	BLH4719	Landing Gear Mounts: 360 CFX	Halter Kufengestell: 360 CFX	Supports de train d'atterrissage	Supporti carrello: 360 CFX
35	BLH4720	Linkage Set: 360 CFX	Anlenkungsset: 360 CFX	Tringleries: 360 CFX	Set rinvii di collegamento: 360 CFX
36	BLH4721	Anti-Rotation Bracket: 360 CFX	Taumelscheibenführung: 360 CFX	Guide de plateau cyclique: 360 CFX	Staffa antirotazione: 360 CFX
37	BLH4722	Motor Mount: 360 CFX	Motorhalter: 360 CFX	Support moteur: 360 CFX	Supporto motore: 360 CFX
38	BLH4723	Tail Boom Clamp: 360 CFX	Heckauslegerklampe: 360 CFX	Fixation de poutre de queue: 360 CFX	Supporto tubo coda: 360 CFX
39	BLH4724	Belt Tensioner: 360 CFX	Riemenspanner: 360 CFX	Tendeur de courroie: 360 CFX	Tenditore cinghia: 360 CFX
40	BLH4725	Canopy Posts: 360 CFX	Blade 360 CFX: Kabinenhaubehalter	Supports de bulle: 360 CFX	Appoggi capottina: 360 CFX
41	BLH4726	Boom Support Set: 360 CFX	Blade 360 CFX: Heckauslegerhalter Set	Renforts de poutre: 360 CFX	Set supporto tubo: 360 CFX
42	BLH4727	Boom (2): 360 CFX	Heckrohr: 360 CFX	Poutre (2): 360 CFX	Tubo coda (2): 360 CFX
43	BLH4728	Tail Drive Belt: 360 CFX	Heckrotorriemen: 360 CFX	Courroie d'anticouple	Cinghia trasmissione coda: 360 CFX
44	BLH4729	Tail Pushrod Set (2): 360 CFX	Heckrotorgestänge: 360 CFX	Commande d'anticouple (2) : 360 CFX	Set asta comando coda (2): 360 CFX
45	BLH4730	Tail Rotor Blade Set: 360 CFX	Heckrotorblätter: 360 CFX	Paire de pales d'anticouple	Set pale rotore coda: 360 CFX
46	BLH5051	Brushless Out-Runner Motor, 3400Kv: 360 CFX	Brushless Aussenläufer: 360 CFX	Moteur brushless 1800Kv: 360 CFX	Motore brushless a cassa rotante, 1800Kv: 360 CFX
47	BLH4732	360mm Carbon Fiber Main Rotor Blades	360mm Carbon Hauptrotorblätter: 360 CFX	Pales principales en carbone 360mm: 360 CFX	Pale rotore principale in carbonio da 360mm
49	SPMSH3050	H3050 Sub-Micro Digital Heli Cyclic MG Servo	Spektrum Taumelscheibenservo dig. 9g MG	H3050 Sub-micro-servo digital, pignons métal pour anticouple.	H3050 Servo digitale sub-micro MG per ciclico
50	SPMSH3060	H3060 Sub-Micro Digital Heli Tail MG Servo	Spektrum Heckrotorservo dig. 9g MG	H3060 Sub-micro-servo digital, pignons métal pour cyclique.	H3060 Servo digitale sub-micro MG per coda
51	BLH5054	Spektrum AR636A Replacement receiver: 360 CFX	Spektrum AR636A Austauschempfänger: 360 CFX	Spektrum AR636A Récepteur de recharge : 360 CFX	Spektrum AR636A Ricevente sostitutiva: 360 CFX
52	BLH5052	Brushless ESC 45A	Bürstenloser Geschwindigkeitsregler 45 A	Variateur ESC sans balais 45 A	ESC brushless 45 A

### Optional Parts / Optionale Bauteile / Pièces optionnelles / Pezzi opzionali

Part #	English	Deutsch	Français	Italiano
EFLB30003S30	3000 mAh 3S 11.1V 30C LiPo	3000 mAh 3S 11,1 V 30C LiPo	3000 mAh 3S 11.1V 30C LiPo	3000 mAh 3S 11.1V 30C LiPo
BLH5048	Carbon Fiber Fins	Kohlefaser-Leitwerke	Dérive et stabilisateur en fibre de carbone	Pinne in fibra di carbonio
BLH1903	Helical Pinion 11t	Schrägverzahntes Ritzel 11 t	Pignon hélicoïdal 11 t	Pignone elica 11 denti
BLH1645B	Landing Gear Set Black	Fahrwerksatz, schwarz	Ensemble de train d'atterrissage noir	Set carrello d'atterraggio nero
BLH4712	Optional Blade 360 CFX Canopy	Optionale Rotorblattabdeckung 360 CFX	Verrière optionnelle pour Blade 360 CFX	Capottina opzionale Blade 360 CFX
BLH4713	Optional Blade 360 CFX Canopy	Optionale Rotorblattabdeckung 360 CFX	Verrière optionnelle pour Blade 360 CFX	Capottina opzionale Blade 360 CFX
BLH4752	3-Blade Conversion Set	Umbausatz mit 3 Rotorblättern	Ensemble de conversion tripale	Set conversione tripala
EFLH1000	Micro/Mini Heli Pitch Gauge	Mikro/Mini-Anzeige für Fluglagenwinkel des Hubschraubers	Incidencemètre pour mini/micro hélicoptère	Misuratore di passo elicottero micro/mini

©2017 Horizon Hobby, LLC.

Blade, DSM, DSM2, DSMX, AS3X, ModelMatch, Spektrum AirWare, EC3, BNF, and the BNF logo are trademarks or registered trademarks of Horizon Hobby, LLC.

The Spektrum trademark is used with permission of Bachmann Industries, Inc. Futaba is a registered trademark of Futaba Denshi Kogyo Kabushiki Kaisha Corporation of Japan. All other trademarks, service marks and logos are property of their respective owners.

Patents pending.

Created 03/17

55137

BLH5050