Il y a quelques années, des américains organisèrent pour les Science Olympiades des jeunes, un concours de planeurs indoor lancés à partir d'un ballon gonflé à l'hélium (ballon de guidage de F1D). Au début les planeurs étaient seulement posés sur les ballons, ensuite des montages un peu plus sophistiqués furent utilisés, afin de permettre un départ sous bon angle et à l'écart de la perturbation aérodynamique qui se produit lorsque le ballon est tiré brusquement vers le bas pour le lancer. L'initiative eut un certain succès, mais même aux USA ou les sites de grande hauteur sont nombreux, les ballons à hélium ne sont pas utilisés par tout le monde, d'où l'idée de lancer les planeurs par « treuillage ».

Mais si le réglage d'un planeur lancé par ballon se résume au réglage du plané, certes pédagogique, mais assez facile à optimiser, il est vite apparu que faire monter et larguer « à la ficelle » posait beaucoup plus de problèmes. Le processus est beaucoup plus dynamique, et les modélistes se sont vite retrouvés devant des problèmes



