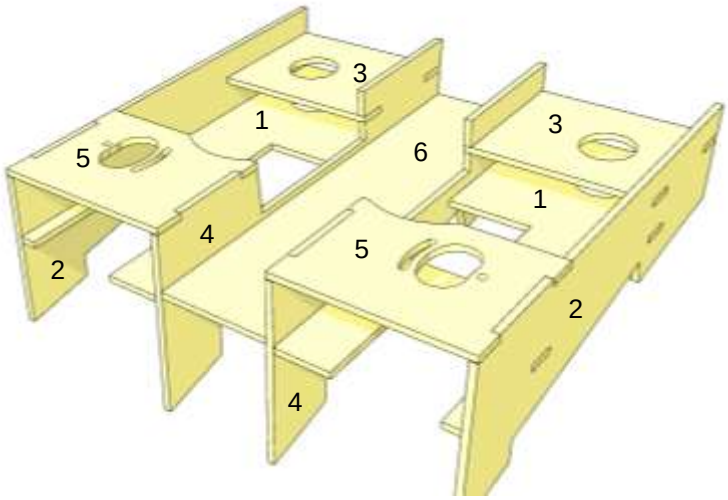
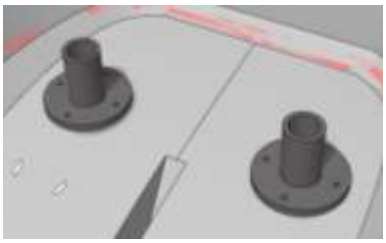
Einbauanleitung Einbaurahmen für 70mm Schottel mit Riemenantrieb
Best. Nr. 4.9072

Teile 1 und 3 haben einen doppelten Ring mit den verschiedenen Durchmessern der Schottelschafte.
Wählen Sie den entsprechenden Durchmesser und entfernen den Ring oder verkleben Sie den Schnitt des Ringes.
Stecken Sie die beiden Schottelträger (Teile 1-5) zusammen und verkleben sie.
Bohren Sie die Löcher entsprechend Ihrem Ruderpropeller 1-2mm größer in den Rumpf.
Die Ruderpropellerflansche von innen in den Rumpf stecken.
Den Flansch am Rohr des Ruderpropellers kann je nach Rumpfschräge nachgearbeitet werden.
Die Schotteleinbaurahmen von oben aufstecken. Die Aufstandsflächen der Teile 2 und 4 können entsprechend der Rumpfform nachgearbeitet werden.
Den Schotteleinbaurahmen noch nicht verkleben.
Die Platte 6 auf Breite schneiden und auf die inneren Zapfen auflegen. Sie dient zum Ausrichten der Antriebe. Die Platte 6 noch nicht verkleben.



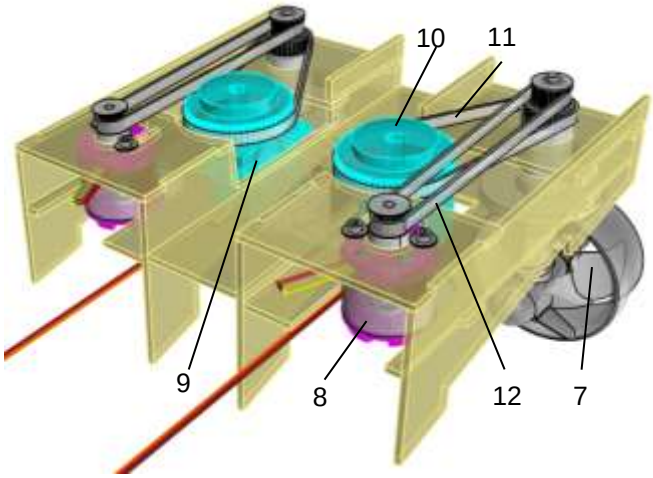
Die Schottel ausrichten und von oben mit Epoxy oder Sekundenkleber in den Rumpf einheften.

Den Schotteleinbaurahmen aufstecken und mit Klammern, Klebestreifen etc. bis zum Aushärten der Schottelflansche fixieren, nicht verkleben.



Den Rumpf umdrehen und die Schottel von unten wasserdicht mit dem Rumpf verkleben.

Den Einbaurahmen entnehmen und die Schottelflansche von oben verkleben.
Nach dem Aushärten der Rohre die Schottelträger mit dem Rumpf verkleben.
Für die Drehbewegung mit Vorwärts-Rückwärtsregler benötigen Sie ein 180° Servo und eine Übersetzung von mind. 2:1.
Sollten Sie die 360° Steuerung der HoTT Anlagen verwenden, können Sie auch den unten aufgeführten Standardservo einbauen.
Das große Riemenrad auf dem Servo darf max. 60 Zähne haben. Das große Riemenrad wird auf den Servohebel geschraubt.
Wir empfehlen als max. Propellerdrehzahl ca. 1500U/min. Dementsprechend wählen Sie Ihren Motor und die Untersetzung.
Das Abstandsbrett 6 auf die Zapfen der Teile 4 kleben.
Dieses kann als Auflage für die Regler dienen.



Bei 180° Servos auf die Pulsweite (pulse width) achten. Sie muss bei 1000-2000µs liegen.
500-2500µs ist für Roboteranwendungen und kann von Fernsteuer-Sendern nicht verwendet werden.

1 Servoauflage	7 Schottel 70BM-Z	Best.Nr. 4.9070
2 Halter außen	8 Motor (bei 12V) 300-400KV	Best.Nr. 4.353535
3 oberer Halter	9 Standard 4.4834, oder 180° Servo	Best.Nr. 4.4834
4 Halter innen	10 Servozahnscheibe 60Z	Best.Nr. 4.RT25606
5 Motorhalter	11 Zahnriemen Servo 265Z	Best.Nr. 4.ZT256265
6 Verbinder	12 Zahnriemen Motor 285Z	Best.Nr. 4.ZT256245

Bauer-Modelle, Alleenstraße 31, 73240 Wendlingen, Germany
www.bauer-modelle.com, info@bauer-modelle.de
04.2017
technische Änderungen vorbehalten