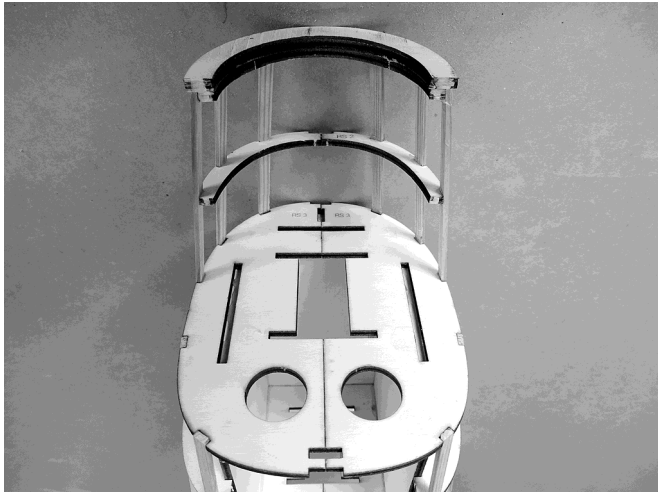


Bauanleitung Elektro-Antrieb PC-21 / 1,5m

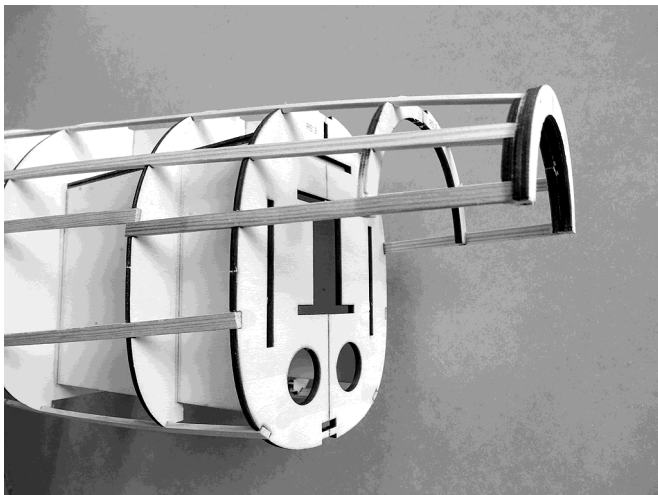
Es handelt sich dabei um das empfohlene Antriebsset aus dem Sortiment von aerobel



Ausgangslage:

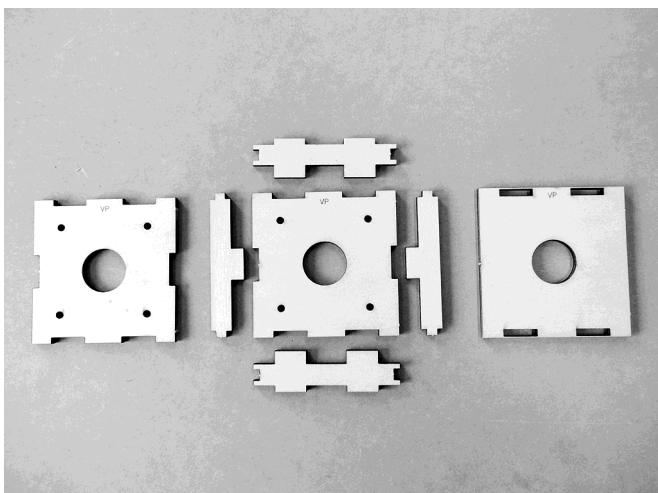
Rumpfvorderteil zwischen RS-0 bis RS-3

Ansicht von unten



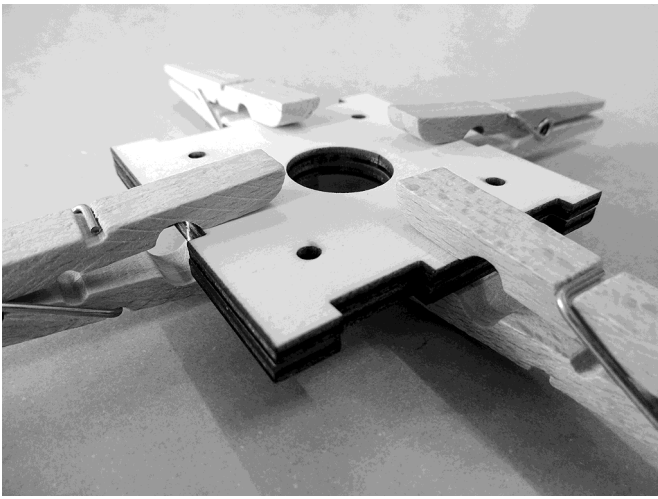
Rumpfvorderteil zwischen RS-0 bis RS-3

Ansicht von der Seite

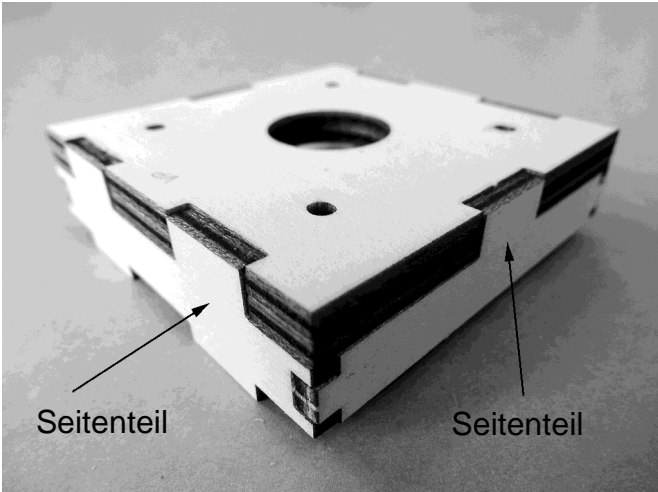


Einzelteile des Motorträgers

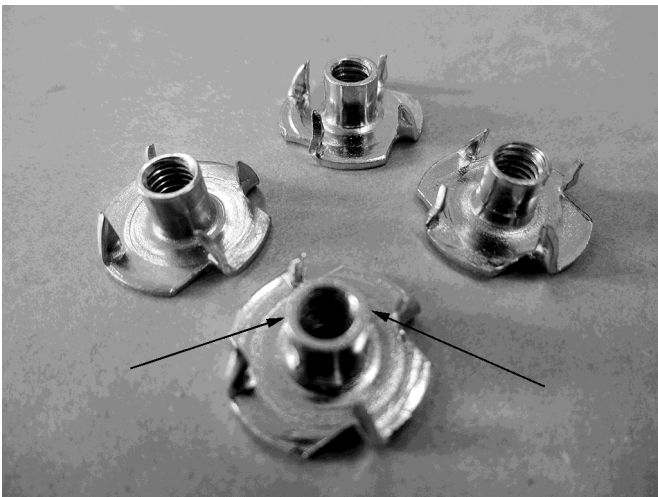
3mm Pappelsperholz



Die beiden Trägerplatten VP passend zusammenkleben.

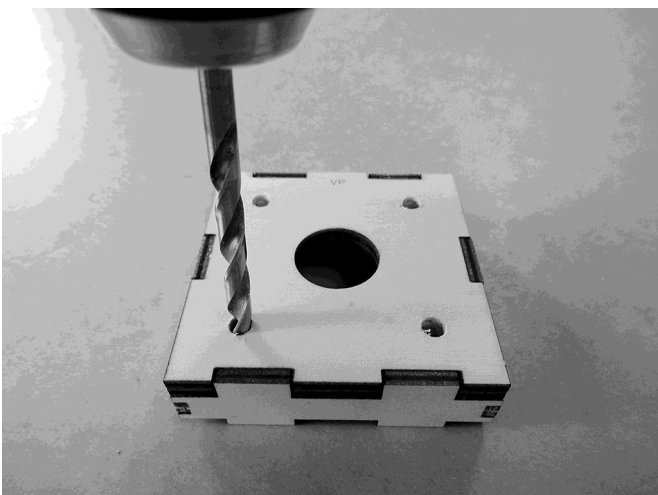


Die vier Seitenteile verkleben.

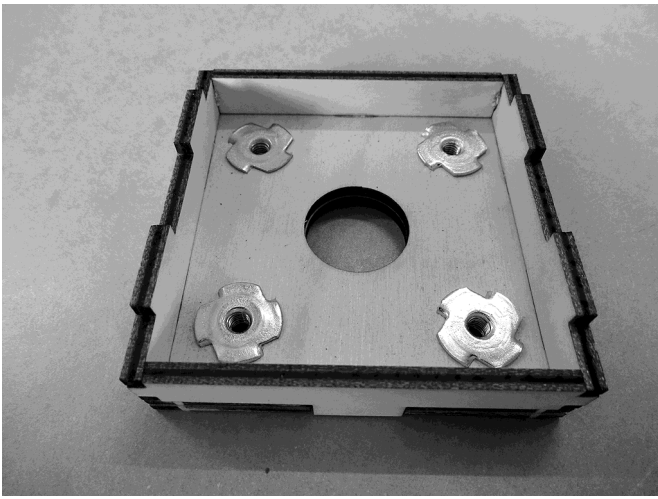


Einschlagmuttern M4

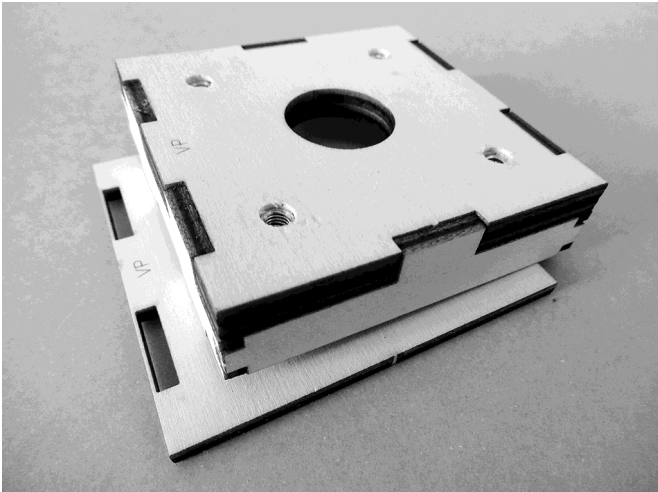
Schaft-Durchmesser ermitteln.



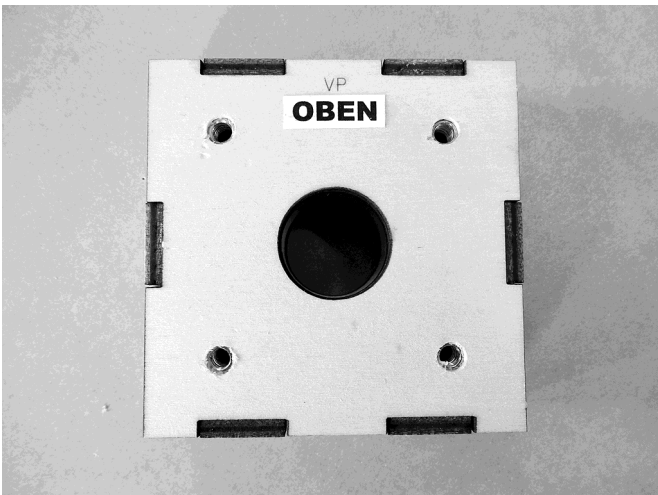
Die vier kleinen Löcher auf Schaftdurchmesser aufbohren.



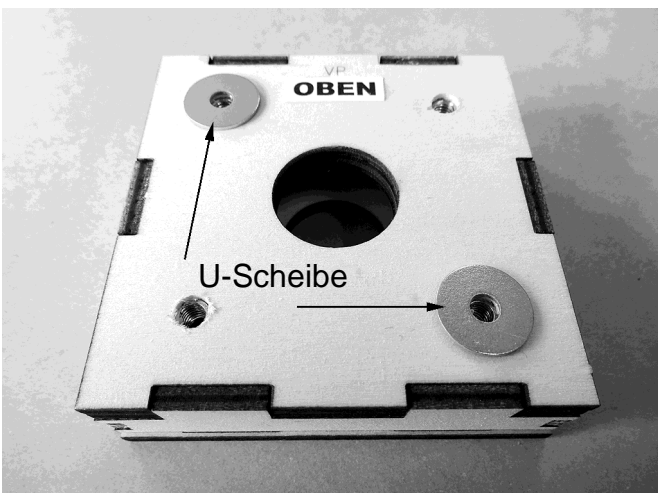
Einschlagmuttern auf der Rückseite einpressen und verkleben. Darauf achten, dass das Gewinde nicht mit Kleber vollgeschmiert wird.



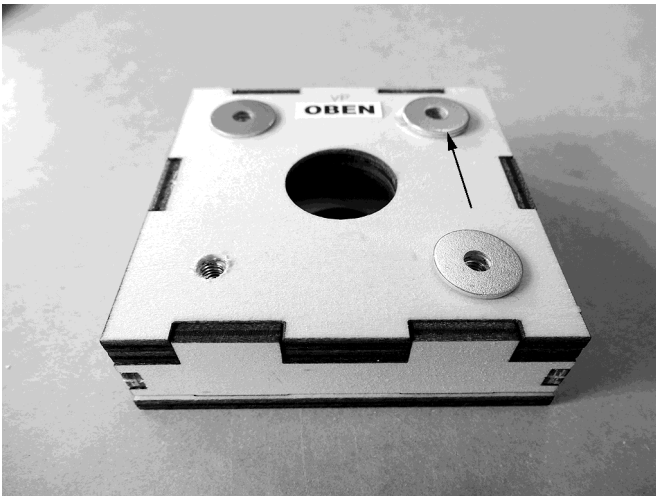
Rückseitige Trägerplatte einkleben.



Motorträger mit **OBEN** bezeichnen.

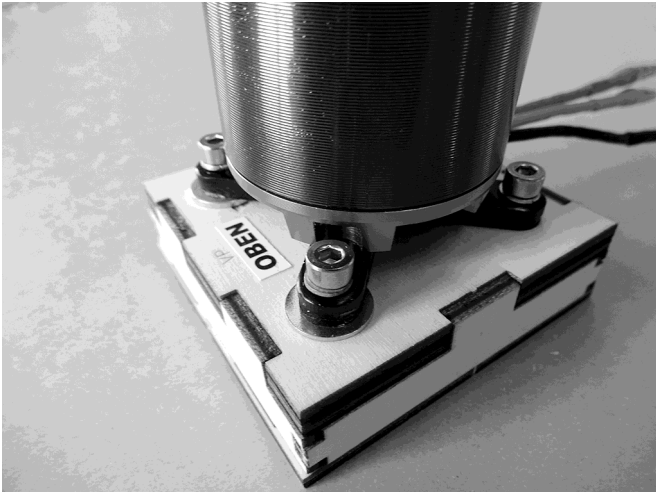


Je eine Unterlagscheibe **Links Oben** und **Rechts Unten** mit Sekundenkleber auf dem Motorträger platzieren.



Zwei Unterlagscheiben aufeinander kleben und **Rechts Oben** platzieren

Diese Unterlagscheiben ergeben den Seitenzug und den Sturz des Motors.



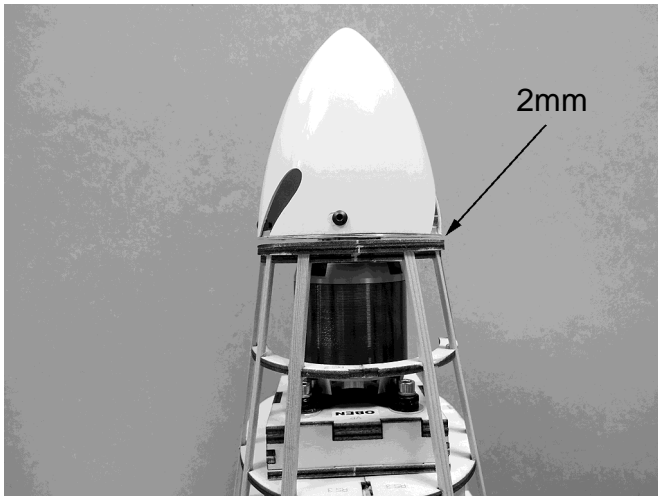
Montage des Motors auf dem Träger



Die Spinnerplatte provisorisch auf den Motor montieren.

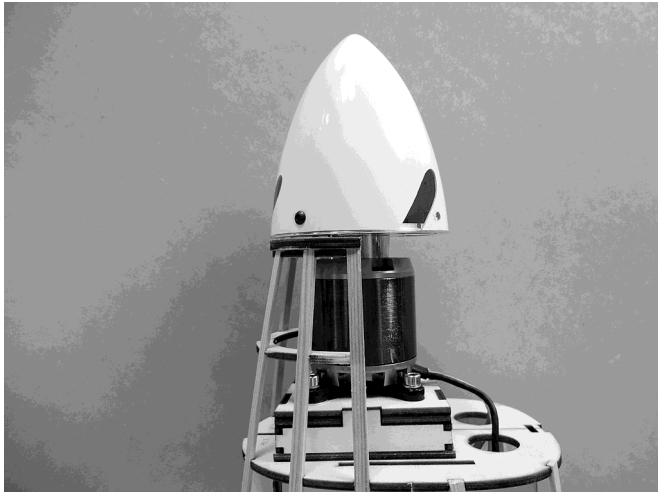


GFK Spinnerkappe montieren.



Motor mitsamt dem Träger ins Rumpfvorderteil einsetzen und darauf achten, dass die Bezeichnung Oben auch wirklich oben liegt.

Nun mit den Teilen RS-0 die Höhe so einstellen, dass zwischen Spinnerplatte und Rumpf etwa 2mm Freiraum bestehen bleibt. Allenfalls das vorderste Teil RS-0 so abschleifen, dass rundum derselbe Luftspalt bleibt. Die ganze Motoreinheit sauber zentrieren und ausrichten.



Seitenansicht

Sind Motor und Spinner perfekt ausgerichtet, kann der Motorträger fest auf Spant RS-3 aufgeklebt werden.

Nun kann der Motor anschliessend wieder ausgebaut werden. er wird später beim Einsetzen stets die korrekte Position einnehmen.