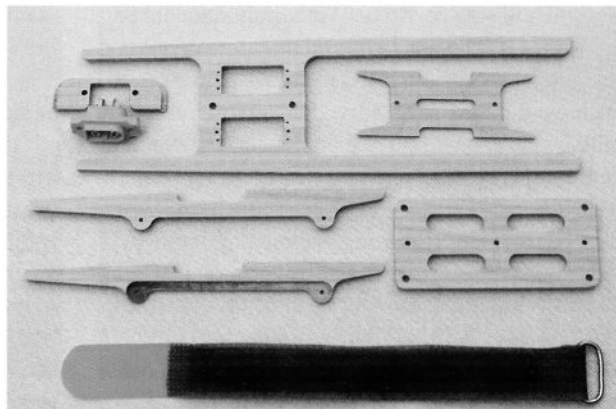




Die Kleinteile u. a mit den CFK-Rechteckverbindern, die Servoabdeckungen, der CFK-Rundholm für die Höhenruder und diverser Kleinteile.

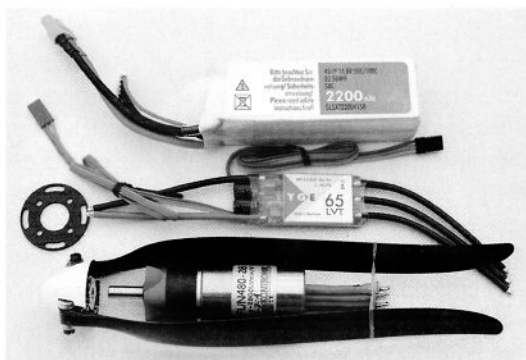


Die Einbauhilfen, von oben links nach rechts: Akkuanschluss XT60, Servohalter, Empfängerauflage, Akkuverstreben und ein Akkuklettband.



Das technische Equipment: Empfänger, MVario2, Antennendurchführungen, die Servorahmen und die Servos.

denen FUN480/28 (vergleichbar mit dem KI-RA480) den ich kurzerhand mit dem KONTRONIK KPG-6,7: 1-Getriebe ausstattete. Berechnungen ergaben, dass er die anvisierte »Race Power« beim Steigflug von mindesten 15 m/s liefern sollte. Als Prop sollte ein effizienter GM (Georgi Mirov) GfK-Prop (möglichst in weiß) in der Größe 16x10 oder 16x13 werkeln. Der Motor wird von einem YGE65LVT angesteuert, gerade wegen der vollen Telemetriefähigkeiten und des wirklich stabilen BEC (selbst ausgetestet). Ich vertraue der YGE-BEC und verwende keinen BEC-Stützakku. Als Antriebsakku stellte ich mir je nach Schwerpunktvorgabe entweder einen SLS-XTRON 50C LiPo in der Größe 4s/1.800 mAh oder 4s | 2.200 mAh vor. Da ich ausschließlich mit 7,8 V BEC-Spannung arbeite, kamen nur HV-Servos in Betracht. Meine Auswahl fiel auf vier KST-X10 Mini-Flächenservos und zwei KST-315MG als Leitwerksservos (war auch die Empfehlung von Stefan Eder). Der Empfänger ist ein REX10 von Jeti. Da ein MVARIO-2EX von Jeti noch vorhanden war, wurde das kurzerhand für die Variofunktion genommen.



Die Antriebskombination. Später wurde wegen des optimalen Schwerpunktes der XTRON 4s/2.200 mAh gegen einen baugleichen 4s/1.800 mAh-Akku ausgetauscht.

DIE TRAGFLÄCHEN

Jeder hat vermutlich seine Vorlieben beim Bau eines neuen Modells. Meine sind immer, mit den Flächen anzufangen und am Schluss erst den Rumpf. Das hat den großen Vorteil, noch auf eventuelle Schwerpunktprobleme reagieren zu können. Dieses mal war ich beim Einbau der Servos mit IDS Anlenkung entspannter. Meine Erfahrungen mit dem *Delphin 3.9* waren jetzt von Vorteil. Ich habe mich darauf konzentriert, den Servorahmen so zu positionieren, dass das Servo ohne Tricks in den Rahmen passt und das der Umlenkhebel mit dem IDS-Anlenkhebel fluchtet. Zuvor wurden sämtliche Klebeflächen angeraut und anschließend gesäubert. Verklebt wurden die mit 10 Minuten-Epoxy mit ein wenig eingerührten Baumwollflocken. Als alles ausgetrocknet war, wurden die Kabelbäume eingeführt und großzügig abgelängt.

Bei den IDS-Anlenkungen liegen unterschiedlich lange Gestänge und unterschiedlich lange Servohebel bei. Um die richtige Länge des Gestänges zu erhalten, reicht ein Hilfswerkzeug. Den 1 mm dicken und ca. 160 mm langen Stahldraht winkle ich ca. 5 mm an einem Ende ab. Nun lege ich das Servo mit dem Servohebel in den Servorahmen ein. Stecke das lange Ende in den Schacht und fädle das abgewinkelte Ende in den IDS-Anlenkhebel. Nun bringe ich das Ruder mechanisch und das Servo elektrisch auf

TECHNISCHE DATEN

Spannweite
3.600 mm

Länge
1.710 mm

Streckung
18,9

Flächenbelastung
33 g / dm²

Leitwerksfläche
8,9 dm²

Fluggewicht
ab 2.400 g

Profil
M 2681 Straak

Empfänger
Jeti REX 10 und
MVARIO2

Servos
4 x X10mini
2 x DS316MG; IDS-An-
lenkungen, Servorah-
men mit Stützlager

Motor
FUN480/28-6.7

Regler
YGE65LVT

Akku
SLS-Xtron 4s / 1.800
mAh, 50C

Propeller
GM16 x 10

Spinner
Aer-O-Tec-36 mm

Zubehör
genähte Schutztasche
von PP-RC