

Baubericht Mini Discus – Markus Missethon

Durch einen Kollegen kam ich auf die Idee, einen GRAUPNER Mini Discus (eigentlich ein Wurfgleiter) mit einer RC – Anlage auszustatten.

Kurze ein paar Daten zum Flieger:

- Spannweite: 650mm
- Gewicht: 85g (mit Integriertem Ausgleichsgewicht)
- Preis: 11€



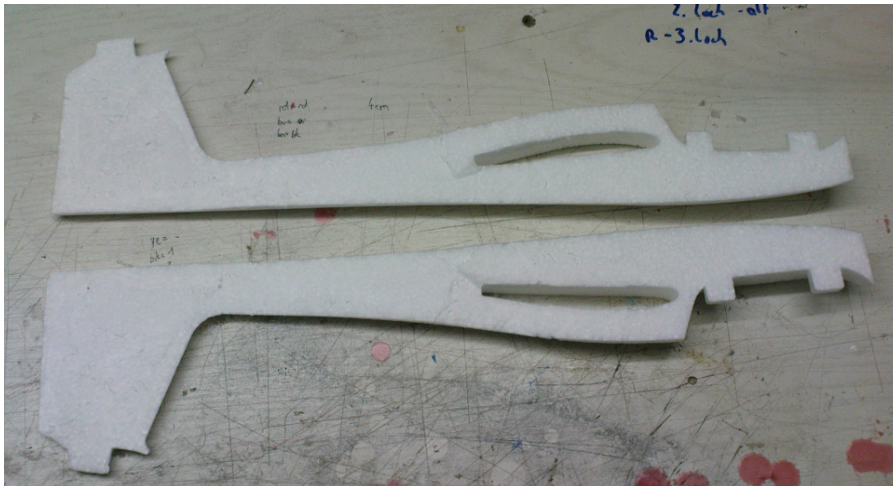
Zuerst habe ich die Tragfläche mit Querrudern bestückt (Tiefe 1,5cm)



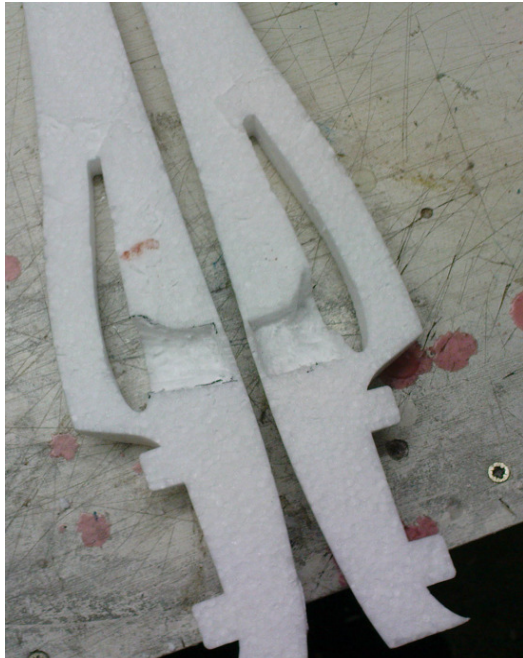
Danach habe ich noch ein Höhenruder herausgeschnitten (Tiefe ebenfalls 1,5cm)



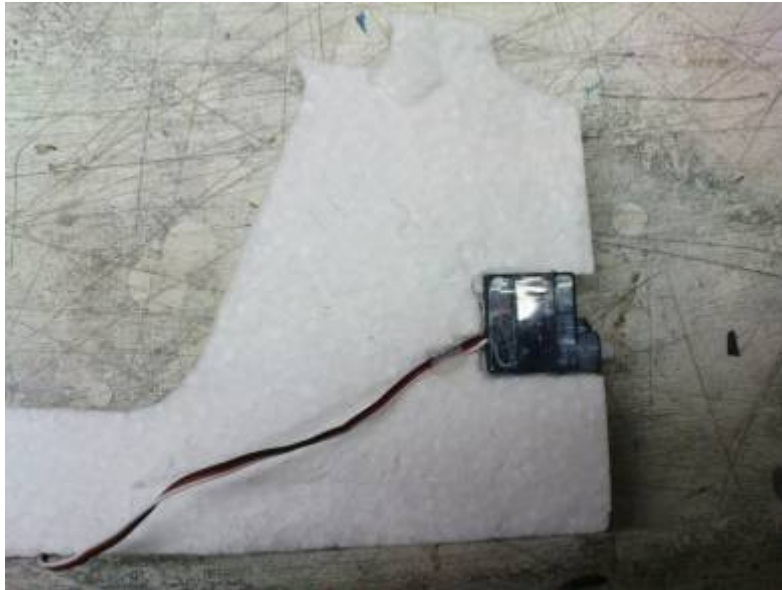
Um die RC Komponenten einbauen zu können, hab ich den Rumpf mit einer neuen Klinge in der Mitte durchgeschnitten. **Achtung** - auf die Finger aufpassen, damit nicht, wie auf den folgenden Bildern ersichtlich, der Rumpf mit Blut verschmiert wird ☹



Das Servo fürs Querruder habe ich unter die Tragfläche gebaut – beim Ausschneiden nicht auf den Hebelweg vergessen. (verwendetes Servo: Standard 3,7g)



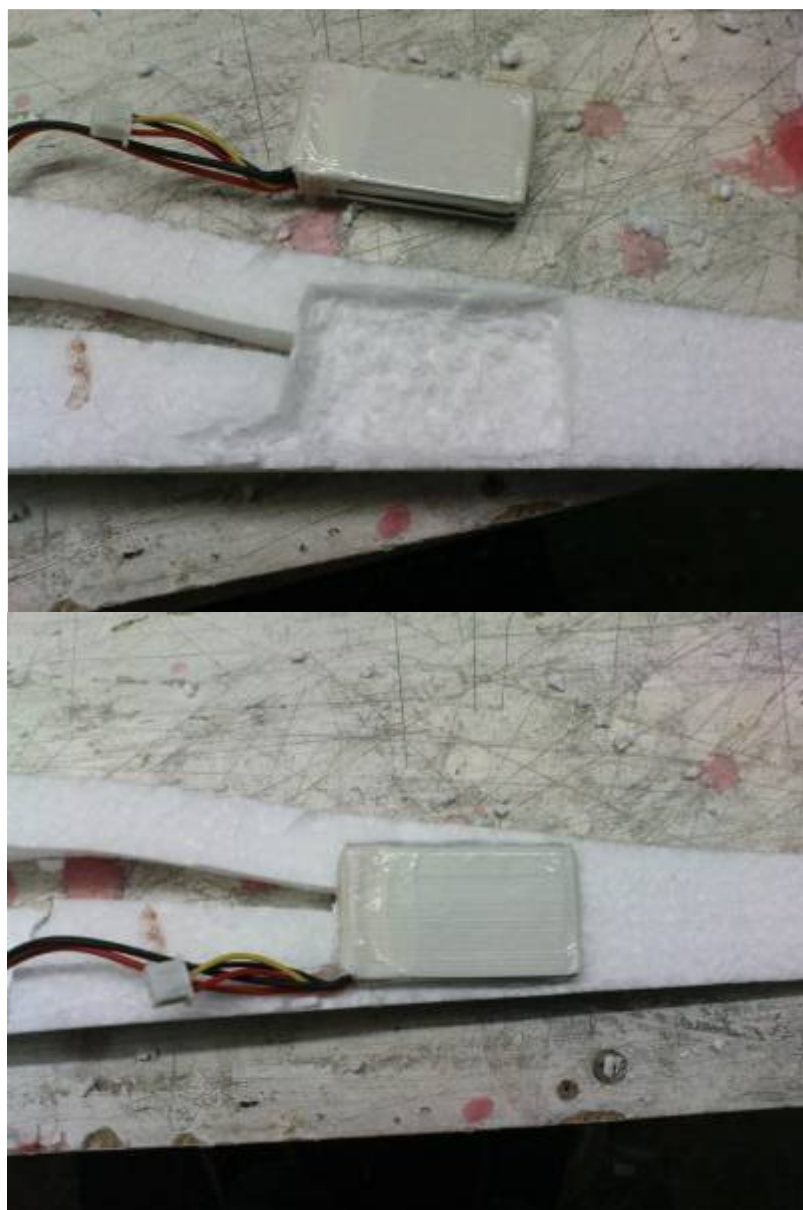
Das Höhenruder – Servo habe ich im T- Leitwerk verbaut (verwendetes Servo: Standard 3,7g)



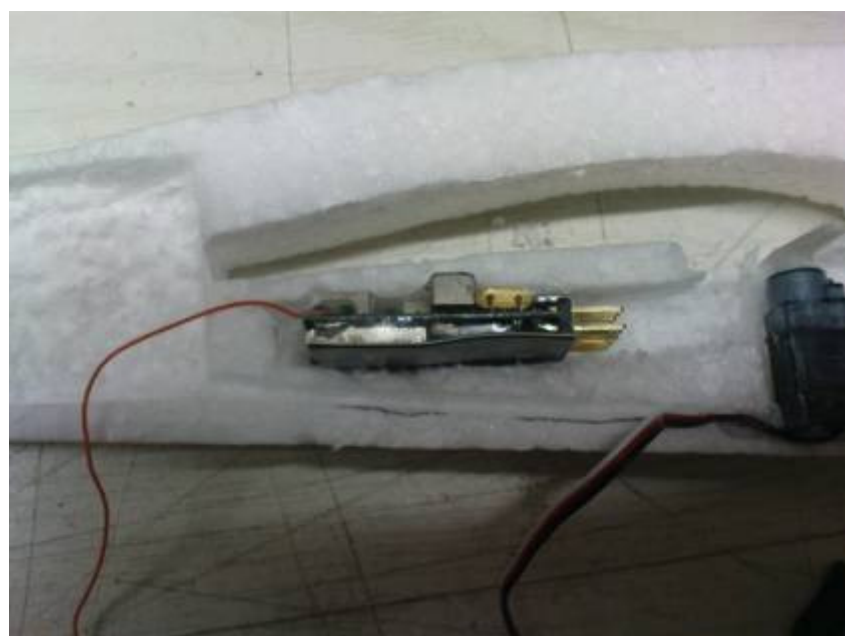
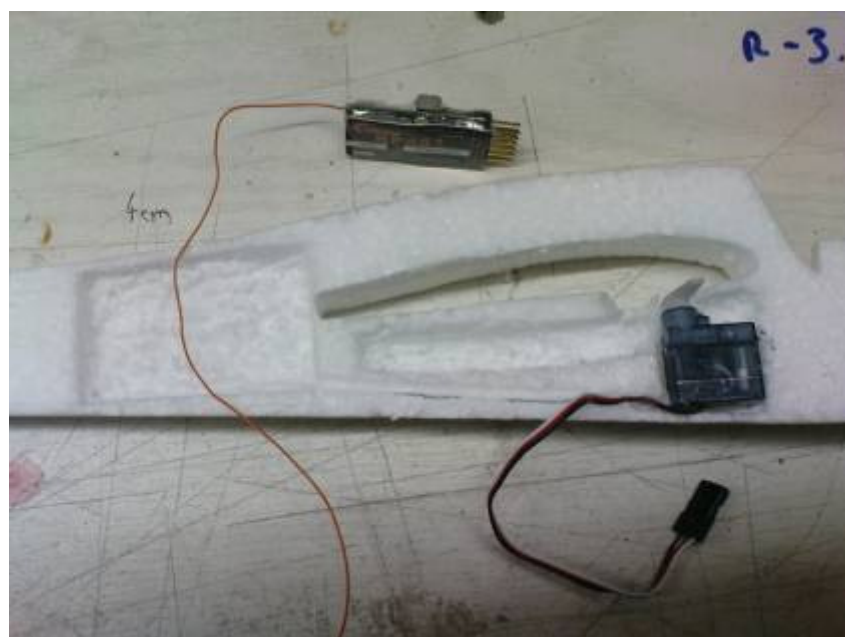
Als Motor habe ich einen E- MAX 30g Motor verwendet. Hier habe ich mir den Platz und das Gewicht der Motorhalterung gespart und den Motor direkt mit Sekundenkleber eingeklebt.
Vorsicht: Darauf achten, dass die Motorwelle nicht mit verklebt wird!



Danach habe ich den Akku verbaut (2S, 500mA, 20C). Dieser passt ohne Schrumpfschlauchhülle genau hinter die Tragfläche.



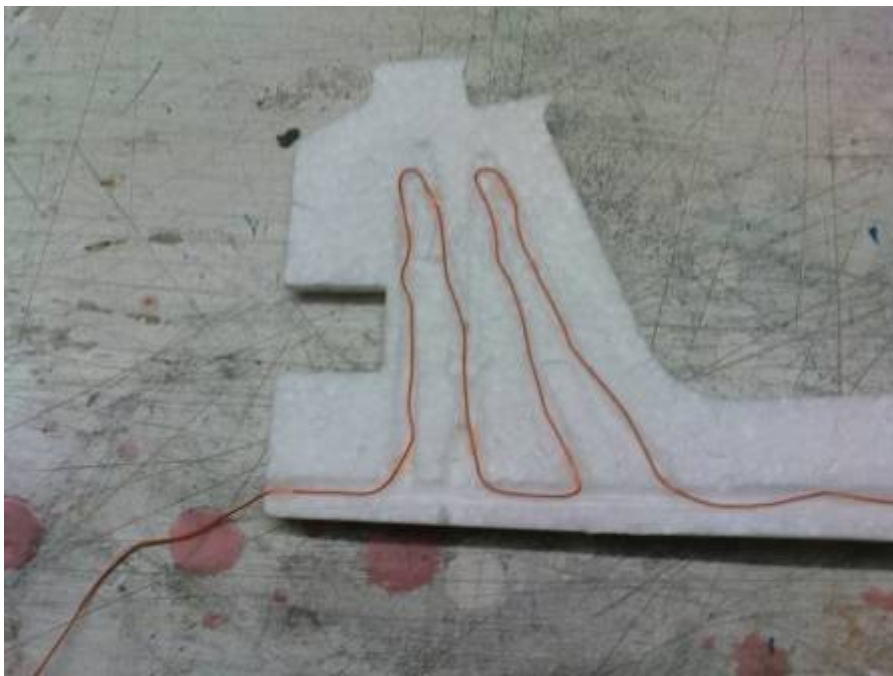
Als Empfänger verwende ich einen 4CH – Synthesizer Receiver. Dieser findet unter der Tragfläche Platz.



Natürlich wurde auch die Antenne im Rumpf verlegt



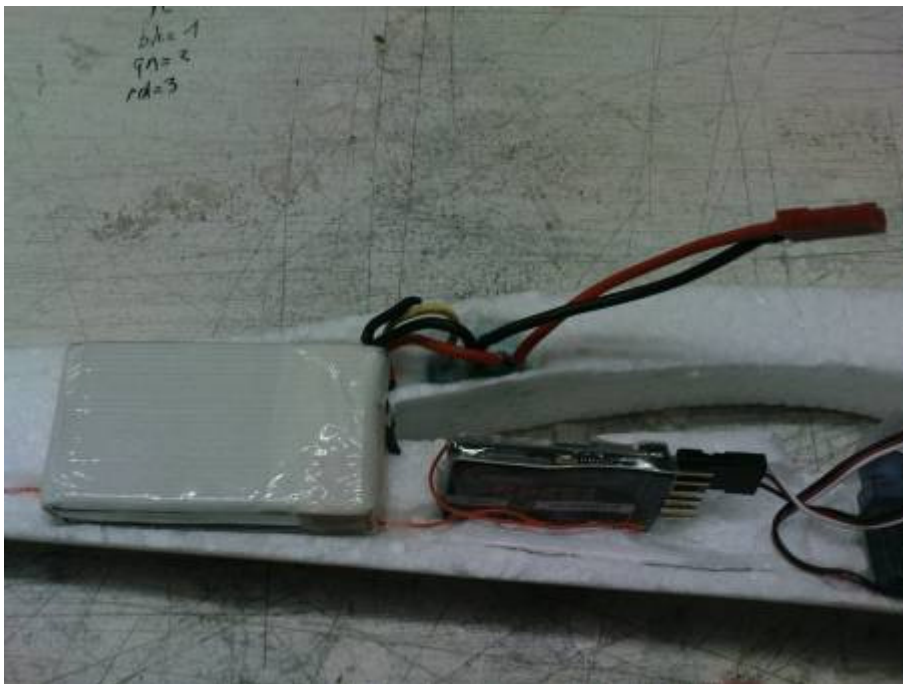
Damit das Antennenkabel nicht so lang aus dem Flieger ragt, habe ich hier eine „Sonderlösung“ gefunden.



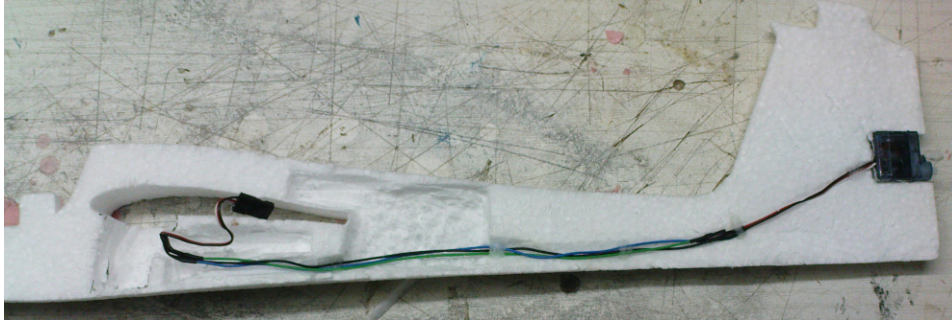
Als Ladeschnittstelle habe ich einen MULTIPLEX – Stecker eingebaut



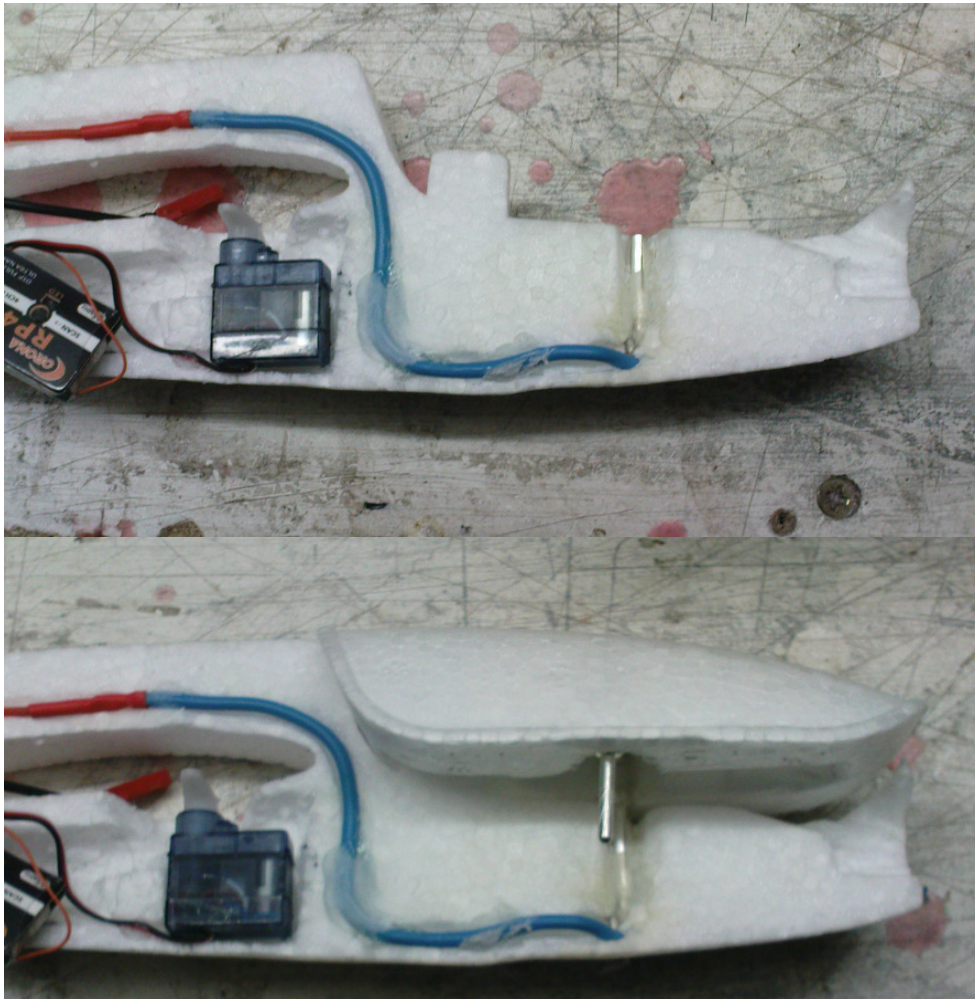
Beim Akku habe ich das Balancer- Kabel eingespart, und 0V, Zelle1 und Zelle2 direkt auf den Stecker verbunden. (Schaltbild siehe weiter unten)



Das Kabel für das Höhenruderservo musste verlängert werden.



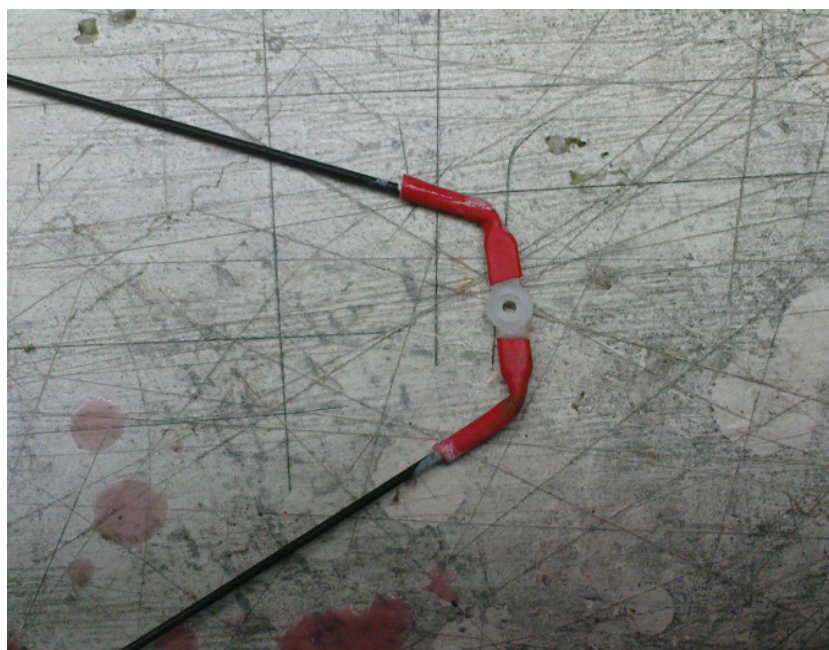
Damit das Modell mittels Kabinenhaube ein- und ausgeschaltet werden kann, wird mit der Kabinenhaube die (+) – Versorgung hergestellt. Die (-) – Versorgung wird direkt auf den Empfänger verbunden.



Hier wurde noch der Regler eingebaut (12A – Dauerstrom). Anschließend habe ich den Rumpf mit Sekundenkleber wieder zusammengeklebt.



So sieht die Querruderanlenkung aus



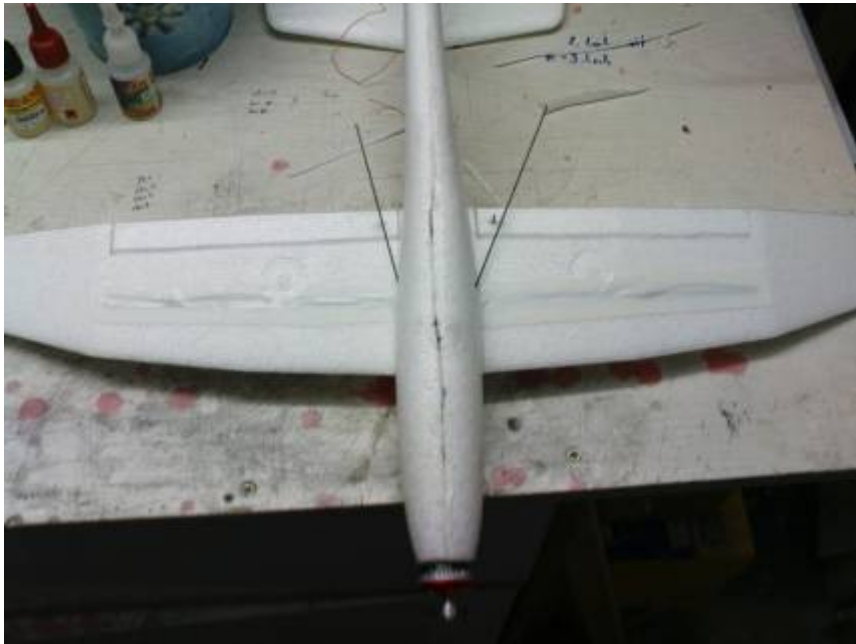
Die Heckrudderanlage wurde, so wie die des Querruders, mit einer CFG- Stange 1mm realisiert. Ruderhorn und Stange wurden mit Schrumpfschlauch verbunden.



Die Tragflächen wurden oben und unten mit einer 1er GFK- Stange verstärkt und mit Sekundenkleber im Rumpf fixiert.



Danach habe ich die Verstrebung noch mit Gewebepband überdeckt.



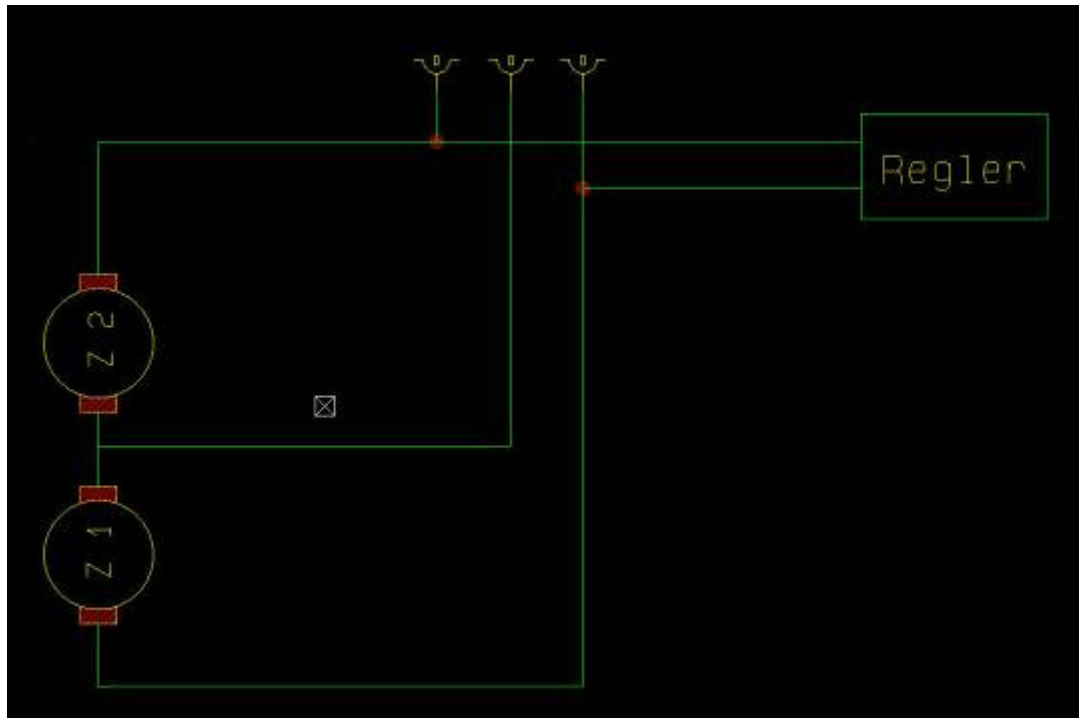
Für die Querruder habe ich dieselbe Anlenktechnik wie fürs Höhenruder verwendet.



Zum Schluss noch eine Lackierung und das Ding schaut schon ganz gut aus.



Hier noch das Schaltbild der Akku – Stecker Verdrahtung



Zum Schluss noch ein paar Daten:

- Gewicht: ~140g
- Verwendete Luftschraube: 6x5 Klappschraube
- Bauzeit: ~15h

Bei Fragen einfach melden (markus_missethon@tele2.at)

oder auf mfi.jimdo.com



euer Max