

Aufbaubeispiel MHZ Gecko

Für optimale Ergebnisse sollten immer scharfe und hochwertige Werkzeuge benutzt werden.

Für alle Verklebungen können 2-K-Epoxidkleber mit Härtedauern von 5-90 Minuten oder Polymerkleber verwendet werden.

Benötigte Werkzeuge und Werkstoffe:

- Inbus Schraubendreher
- Sechskantschlüssel
- 2-K-Epoxidkleber
- Bohrmaschine
- Bohrer 3mm & 5mm
- Feilen, Schleifmittel
- Messwerkzeuge

Assembly example MHZ Gecko

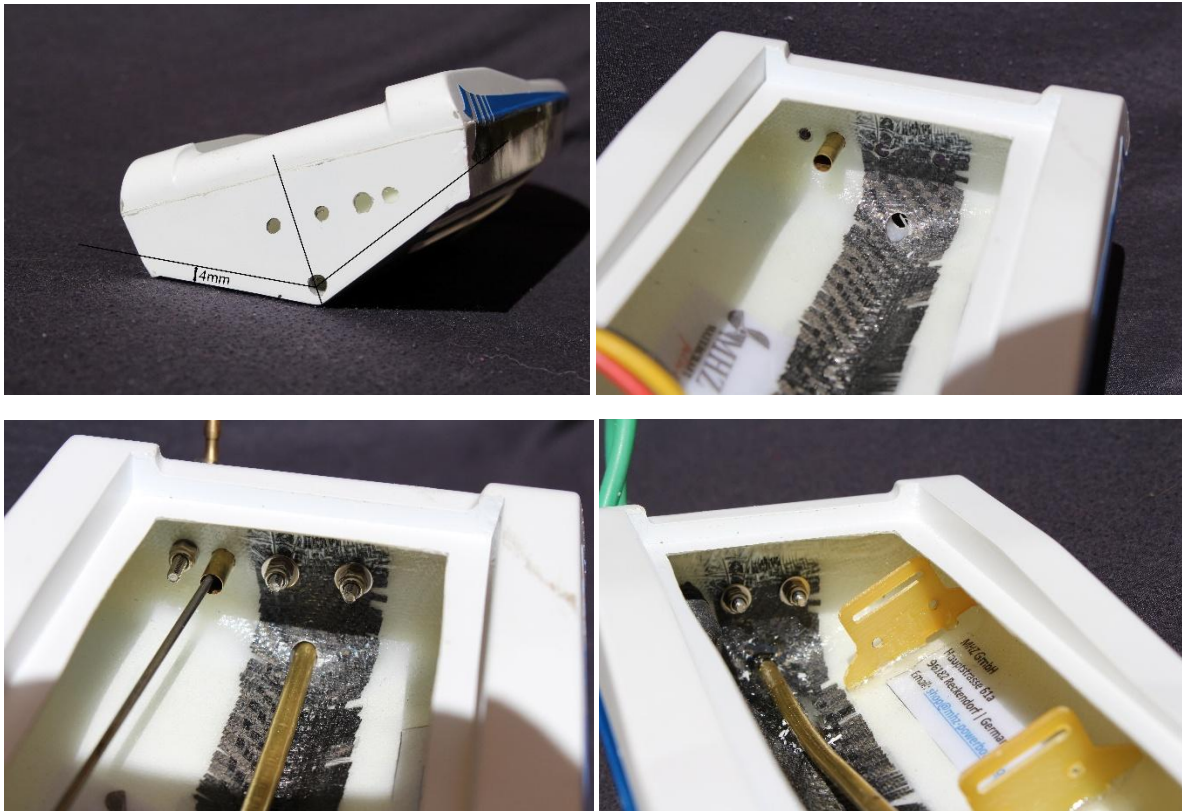
For optimal results, always use sharp, high-quality tools.

2-part epoxy adhesives with curing times of 5-90 minutes or polymer adhesives can be used for all bonding applications.

Required tools and materials:

- Allen screwdriver
 - Hex wrench
 - 2-part epoxy adhesive
 - Drill
 - 3mm & 5mm drill bits
 - Files, abrasives
 - Measuring tools
-
- Der Heckspiegel sollte zu Anfang Plan geschliffen werden.
 - Wir haben den Heckspiegel mit der vertikalen Mittellinie und einem „V“ mit 4mm Abstand der Unterkante für alle weiteren Arbeiten markiert.
 - Auf dem entstandenen Kreuz der „V“ Markierung sitzt der Wellenaustritt.
 - Diese Position des Struts gewährleistet maximale Einstellbarkeit des Antriebs.

- The transom should be sanded flat at the beginning.
- We marked the transom with the vertical centerline and a "V" 4mm from the bottom edge for all further work.
- The shaft exit is located on the resulting cross of the "V" mark.
- This position of the strut ensures maximum adjustability of the drive.



Die Bohrungen der Ruderanlage (3mm & 5mm) befinden sich auf der horizontalen Ebene des Struts.

- Aufgrund der begrenzten Platzverhältnisse auf dem Heckspiegel haben wir ein Befestigungsloch der Ruderanlage aufgebohrt (5mm). Darin haben wir einen Abschnitt (ca. 12mm lang) des Stevenrohrs verklebt, um eine passgenaue Verdreh Sicherung und zusätzliche Durchführung der Ruderanlenkung zu erreichen. Im inneren des Rumpfs kann somit auch der mitgelieferte Faltenbalg, als Abdichtung, angebracht werden.
- Die Bohrungen für die Wasserkühlung sind optional und können beliebig positioniert werden
- Den Überstand des Stevenrohrs, außerhalb vom Rumpf, haben wir kleiner gewählt als nötig. Heißt: Das Strut kann nicht komplett auf das überstehende Stevenrohr aufgeschoben werden. Somit erzielen wir durch die kürzere Führung etwas mehr Spiel, welches es ermöglicht, das Strut ausreichend im Winkel einzustellen
- Das Stevenrohr wurde von uns mit einer dünnen Schicht Glasfaser und Harz, mittig im Rumpf verklebt. Die mitgelieferten Akkuhalter wurden aufgrund enger Platzverhältnisse in der Höhe gekürzt und in unserem Fall in der linken Rumpfhälfte verklebt. Der Abstand dafür ergibt sich durch den gewünschten Akku.

The holes for the rudder system (3mm & 5mm) are located on the horizontal plane of the strut.

- Due to the limited space on the transom, we drilled out a 5mm mounting hole for the rudder system. We glued a section (approx. 12mm long) of the stern tube into this hole to ensure a precise anti-twist fit and to provide additional access for the rudder linkage. This allows the included bellows to be installed inside the hull as a seal.

- The holes for the water cooling system are optional and can be positioned as desired.

- We made the stern tube overhang outside the hull smaller than necessary. This means that the strut cannot be pushed completely onto the protruding stern tube. Thus, the shorter guide allows for a little more play, which allows for sufficient angle adjustment of the strut.

- We glued the stern tube to the center of the hull with a thin layer of fiberglass and resin. The included battery holders were shortened in height due to limited space and, in our case, glued to the left half of the fuselage. The distance for this depends on the desired battery.



Elektronikkomponenten und Schwerpunkt:

- Der Motor sollte auf der Mittellinie im Rumpf sitzen

- Den Motor haben wir recht weit nach vorne gesetzt, um den bestmöglichen Schwerpunkt mit allen Komponenten einzustellen. Die Position sollte so gewählt werden, dass der Motor im Schadensfall ausgetauscht werden kann

- Schwerpunkt beachten - dieser sollte bei ca. 26-30% vom Heck aus gesehen liegen. Passend sind z.B: 28mm Außenläufer mit 3200KV, dazu einen 40A Fahrtenregler, einen Metallgetriebe Micro Servo und einen Akku mit drei Zellen und 1500mah Kapazität.

Electronic components and center of gravity:

- The motor should be positioned on the centerline of the fuselage.
- We placed the motor quite far forward to achieve the best possible center of gravity with all components. The position should be chosen so that the motor can be replaced in the event of a failure.
- Pay attention to the center of gravity – this should be approximately 26-30% from the tail. Suitable options include a 28mm outrunner motor with 3200KV, a 40A speed control, a metal gear micro servo, and a three-cell, 1500mAh battery.

