

Modell: Hott Badger (Graupner)



Pilot: Breiti

Spannweite:	1280 mm
Rumpflänge:	940 mm
Gewicht (flugfertig) ca.:	1200 g
Tragflächeninhalt:	28,0 dm ²
Gesamtflächeninhalt:	33,8 dm ²
Bauweise/ Material:	SOLIDPOR Hartschaum

RC-Funktionen:

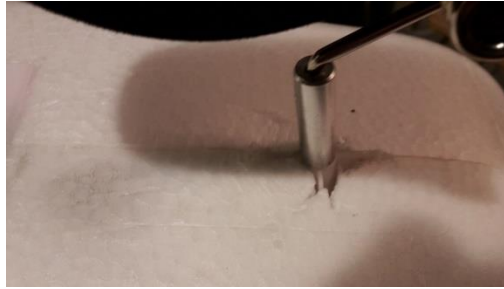
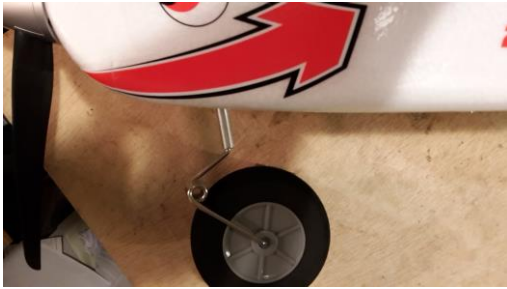
- Motordrossel
- Höhenruder (1x)
- Seitenruder (1x), mit Bugradanlenkung
- Querruder (2x)

Motor:	Graupner BL Outrunner 750 KV, 14 Pol
Luftschaube:	Zweiblatt 12/6
Regler:	Graupner +T 35 mit integriertem BEC
Antriebsakku:	LiPo Wellpower SE V2 2600 mAh 3S 30C LiPo Graupner 2500 mAh 3S 20C
Servos:	4x 12mm MG
Kreisel:	Graupner RX GR-12 +3xG mit integriertem Kreisel
Telemetrie/Sensor:	Graupner integriert
Sender:	MZ-24 (Pro-Update)

- Besonderheiten:
- große Räder für einfaches starten und landen
 - inklusive zweiter Satz Sport-Tragflächen
 - Höhen- und Seitenleitwerk gesteckt, für Transport abnehmbar
 - Modell RFH (Ready for Hott) mit allen erforderlichen Komponenten inkl. Graupner Antriebs-LiPo, Empfänger mit Kreisel und Regler mit voller Telemetrieunterstützung.

Verbesserungen:

Die Bugradführung im Rumpf ist bereits nach wenigen Landungen ausgeschlagen:



Die Demontage zeigte, daß die längeren Rippen in Längsachse verklebt wurden. Ein Einbau quer, also 90° gedreht, hätte eine deutliche Verbesserung des Widerstandsmomentes gebracht.



Ich habe mich dazu entschlossen, neue Achsaufnahmen zu konstruieren. Diese habe ich mit dem 3D-Drucker in PLA ausgedruckt:



Zur besseren Verklebung und Montage der Bauteile habe ich den Rumpf oben aufgetrennt, eine Motorhaube hergestellt, die mit Neodymmagneten und Blechschrauben fixiert wird.



Einbau der neuen Bugradführung (mit UHU Por verklebt):



Der Anlenkhebel ist werksseitig auf die Bugradachse lediglich auf einer geriffelten Abflachung gesteckt.

Hier habe ich durch anbringen einer Madenschraube den Anlenkhebel auf der Achse geklemmt:



Fertig:

