

Groovy E von Pichler

Groovy E von Pichler

Der Groovy E von Pichler Modellbau ... Baubericht von Frank-Christian Henning



Baubericht Groovy E von Pichler Die Groovy 3D EP von Pichler ist ein Parkflyer in klassischer Rippen/Spanten/Steg-Bauweise, bereits mit Bügelfolie bespannt, die ein wunderschönes Dekor aufweist. Die Spannweite beträgt 1000mm, in der Anleitung angegebenes Gewicht 720g. Gesteuert wird über 4 Servos und Motor. Ein Brushlessmotor liegt dem ARF-Baukasten bereits bei. Der Antrieb ist auf 3 Lipozellen ausgelegt.



Ä Der Baukasten ist absolut komplett und sauber verpackt. Alle Teile sind einzeln verpackt und die Kleinteile sind gruppenweise inÄ Plastikhüllen eingeschweißt. Die Qualität der Bauteile ist wirklich gut und sauber. Ä Es ist keine einzige Bügelfalte zu finden. Alle Teile setzen sich wie ein 3D Puzzle zusammen und es baut sich wie von selbst. Lediglich die Anleitung ist auf englisch, dafür ist jeder Schritt bebildert und daher auch ohne vorherige Bauerfahrung zu schaffen.

Die Konstruktion des Modells ist sehr gut durchdachtÄ und es wurde besonders Wert auf ein geringes Gewicht bei ausreichender Stabilität gelegt. Die Ruder und Leitwerke sind in Stegbauweise undÄ sehr verwindungssteif.



Hier im Bild ein Ausschnitt einer Tragflächenhälfte. Das Design und das optische Erscheinungsbild des GroovyÄ kann sich sehen lassen. Der Groovy wird zum Hingucker.

Die Flächen sind in einer klassischen Rippenbauweise hergestellt und werden durch ein Alu-Steckungsrohr mit Holzkern in einem GFK-Führungsrohr miteinander verbunden.

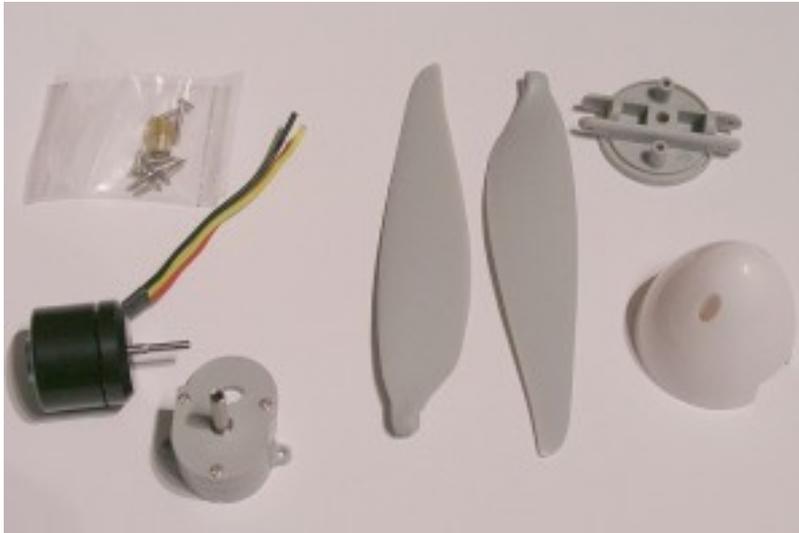
Als Sicherung der Flächenhälften dienen 2 Haken, die durch Gummi-Ringe im Rumpf miteinander verbunden werden. Das Verdrehen der Flächen wird durch 2 Holzdübel im hinteren Teil der Flächenhälften ausgeschlossen.

Der Rumpf ist an den wichtigen Stellen massiv und an den restlichen Stellen durch Erleichterungsbohrungen versehen. Der Rumpfrücken ist in Stegbauweise erstellt.



Alle RC-Komponenten im Rumpf sind durch eine Klappe am Rumpfboden bequem zu erreichen und der Akku kann durch eine Klappe im vorderen Bereich des Rumpfrückens leicht und schnell gewechselt werden. Diese Klappe ist durch einen Schnellverschluss leicht zu öffnen und der Akku kann dadurch ohne Herumdrehen des Modells gewechselt werden.

Der beiliegende Antrieb besteht aus einem Außenläufer mit Getriebe und Klappluftschaube und dazugehörigem Spinner.



Motor- und Kabinenhaube bestehen aus Tiefziehteilen, die ohne jegliches Nacharbeiten passen.

Das Fahrwerk besteht aus Stahldraht, der ausreichend dimensioniert ist, so dass es federn kann, aber sich im normalen Betrieb nicht verbiegen kann.

Bau:

Zum Bau gibt es nicht sehr viel zu sagen. Ich bin nach der Anleitung vorgegangen und habe mit dem Einkleben der Querruderscharniere begonnen. Als Scharniere werden Vließschaniere verwendet. An jedem Querruder befinden sich 4 Stück und diese haben bereits Hilfsschnüre mittig eingefädelt, die das Arbeiten erleichtern. Die Scharniere werden mit Sekundenkleber eingeklebt. Dabei sollte man vorher kontrollieren, ob alles auf Anhieb passt. Hilfreich ist es die Schlitze in Fläche und Ruder vorher mit einem Skalpell etwas auszuweiten, damit der Sekundenkleber beim Zusammenfügen nicht vorzeitig aushärtet und die Scharniere „Stecken bleiben“. Im nächsten Bauabschnitt werden nun die Ruderhörner und die Servos eingebaut. Alle Bohrungen für die Ruderhörner sind angedeutet und werden durchgebohrt. Danach werden die beiliegenden Ruderhörner aufgeschraubt. Anlenkungsstangen aus Stahldraht und dazugehörige Kunststoff-Gabelköpfe mit einer Metallachse verbinden das Servo mit dem Ruderhorn. Als Sicherung der Gabelköpfe liegen Silikonschlauch-Stücke bei. Für die Servokabel sind bereits Hilfsschnüre in die Fläche eingezogen, die nerviges Einfädeln vermeiden.

Als nächster Schritt wird der gleiche Arbeitsschritt für das Höhen- und Seitenruder durchgeführt. Dazu wird das Seitenruder aufgesteckt, eingeklebt sowie das Höhenleitwerk. Diesen Schritt empfinde ich als verfrüht, da man so keine Möglichkeit hat die Leitwerke parallel zu der Fläche auszurichten. Das geht etwas unklar aus der Anleitung hervor. Also habe ich diesen Schritt ausgelassen und zuerst die Fläche montiert. Dabei gibt es nicht viel zu tun, da man nur die 2 Arretierungshaken in die Flächenhälften eindrehen muss und an den Öffnungen

im Rumpf die Bügelfolie entfernt. Bei der Montage der Fläche ist mir ein Herstellungsfehler aufgefallen. Eine Tragflächenhälfte ist 3mm länger als die andere Hälfte. Die Querruder sind jedoch gleichlang. Das führt dazu, dass der Abstand zwischen Rumpfwand und Querruder ungleichmäßig ist, was aber nur bei genauem Hinsehen auffällt.

Danach kann das Seiten und Höhenleitwerk montiert werden. Hierfür habe ich Holzleim benutzt, um genügend Zeit für Korrekturen zu haben. Die Folie ist an den Klebestellen schon entfernt und die Leitwerke passen hervorragend in den Rumpf.

Danach wird das Fahrwerk mit 3 Kunststoffflaschen am Rumpfboden befestigt, sowie die Räder mit Stellringen am Fahrwerksdraht befestigt.

Das Fahrwerk ist durchdacht konstruiert und lenkt auftretende horizontale Kräfte zum Rumpfboden weiter.

Der Motor:

Der Aussenläufer wird an das kugelgelagerte Getriebe geschraubt und das Metallritzel auf die Motorwelle geschraubt. Zum Einstellen des Zahnflankenspieles liegt ein Papierstreifen bei. Die Antriebseinheit wird auf den Motorträger geschraubt und die Haube montiert.



Der Spinner hat einen integrierten Blatthalter und ein Stahlstift dient als Mitnehmer für die Getriebewelle. Die Dimensionierung der Luftschraube und des Spinners passen optisch sehr schön zum Gesamtbild des Modells. Die Kabinenhaube wird nun aufgeschraubt. Interessant finde ich den Luftauslass an der Kabinenhaube, der die durch die Motorhaube einströmende Luft austreten lässt. Die Luft strömt an Motor, Akku und Regler vorbei. Wie gesagt, alles ist gut durchdacht.



Motor- und Kabinenhaube sind mit je 4 Schrauben befestigt. Die Löcher dafür sind bereits in den tiefgezogenen Hauben vorgebohrt. Am Rumpf sind die Bereiche, in die die Schrauben kommen aufgedoppelt und somit ausreichend für die Schrauben verstärkt. Viel Liebe zum Detail.

Zum Ende steht nun der Anlenkungs- und Servoeinbau im Rumpf an. Dafür sind bereits Röhrchen für die Schubstangen der Leitwerke im Rumpf eingeklebt. Das Höhenruder wird über 2 Schubstangen angelenkt. Dies ermöglicht eine verwindungsfreie Anlenkung und ein individuelles Einstellen des Höhenruders. Ein Verbindungselement der 2 Gestänge liegt dem Baukasten bei. Das Seitenleitwerk ist durch eine Schubstange angelenkt, was in dieser Größenordnung vollkommen ausreichend ist. Gewichtsfanatiker können hier aber auch eine Seilanlenkung für das Seitenruder, sowie Kohlestangen für das Höhenruder verwenden.

Das Abfluggewicht liegt mit 750g nur 30g über der Herstellerangabe.



Groovy E

Pichler www.pichler-modellbau.de

ARF Fertigmodell in Holzbauweise

119,- EUR

Spannweite: 1040 mm **Länge über alles:** 760 mm **Fluggewicht:** ca. 750 g **RC-Funktionen:** Seite, Höhe, Quer, Motordrossel **Motor:** Brushless BL2826

Mit dem Groovy EP von Pichler erhält man ein Modell, das in wenigen Arbeitsstunden flugbereit ist und sich durch seine sehr gute Verarbeitung und einer Top-Optik auszeichnet. Ein echter Hingucker ...

Servos: 4x S1713

Akku: Lemon RC 2250 11,1V

Empfänger: ACT Micro6 Digital **Regler:** Pulsar XC-25

Sender: Graupner MX-12

Pro: Umfangreiches Zubehör liegt bei. Sehr gute Passgenauigkeit aller Teile, ohne jede Nacharbeiten. Sehr gute Verarbeitung!

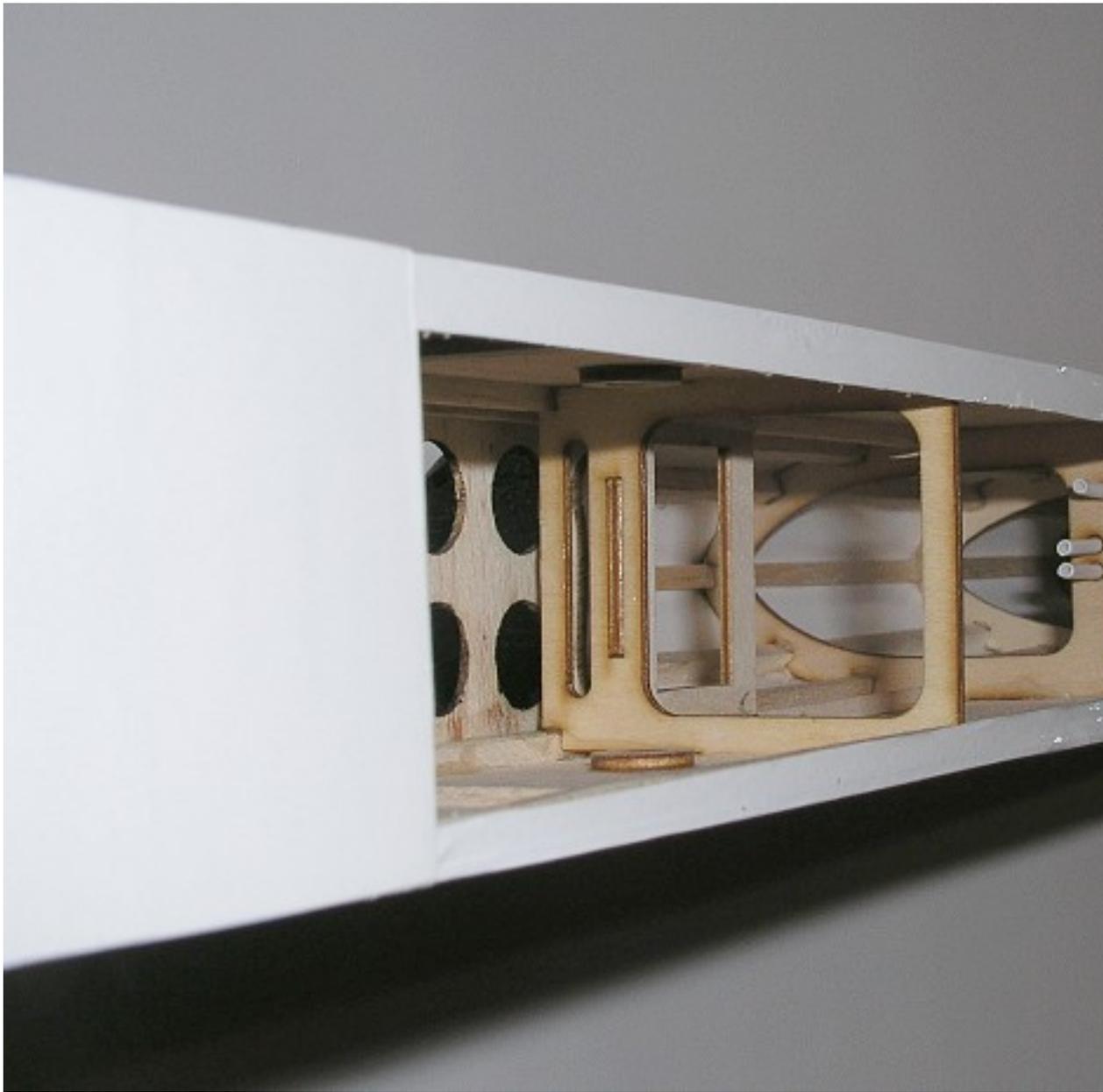
Contra: englische Anleitung; minimaler Unterschied bei den Tragflächenmaßen.

Gesamteindruck: gut

Videobeitrag für diesen Baubericht nicht vorhanden

Bild-Impressionen:



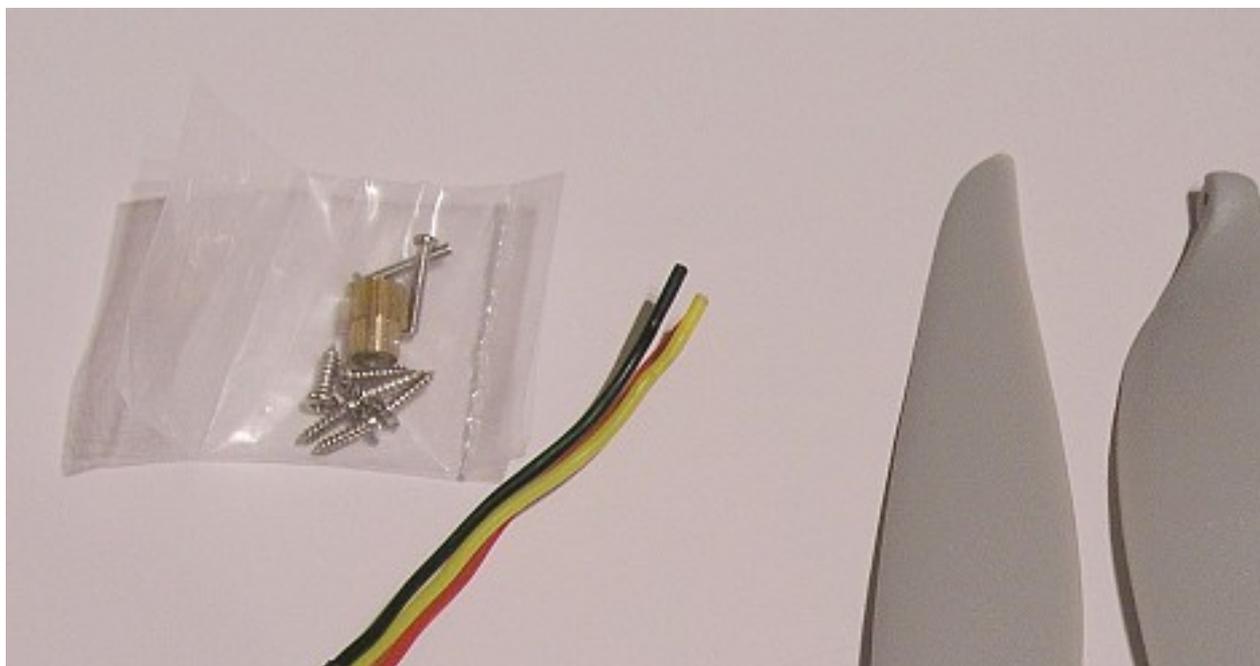


Â Â

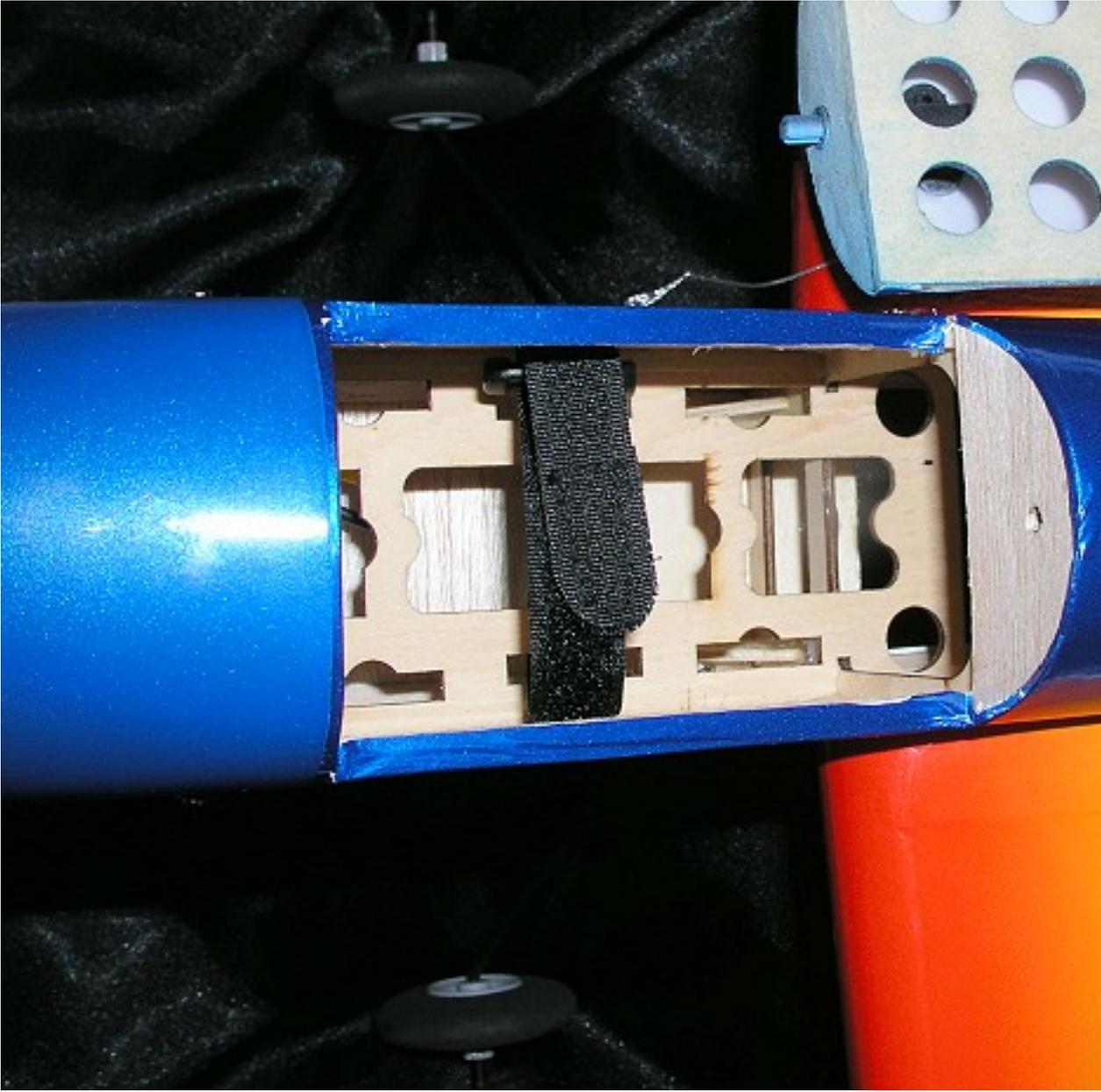




Â

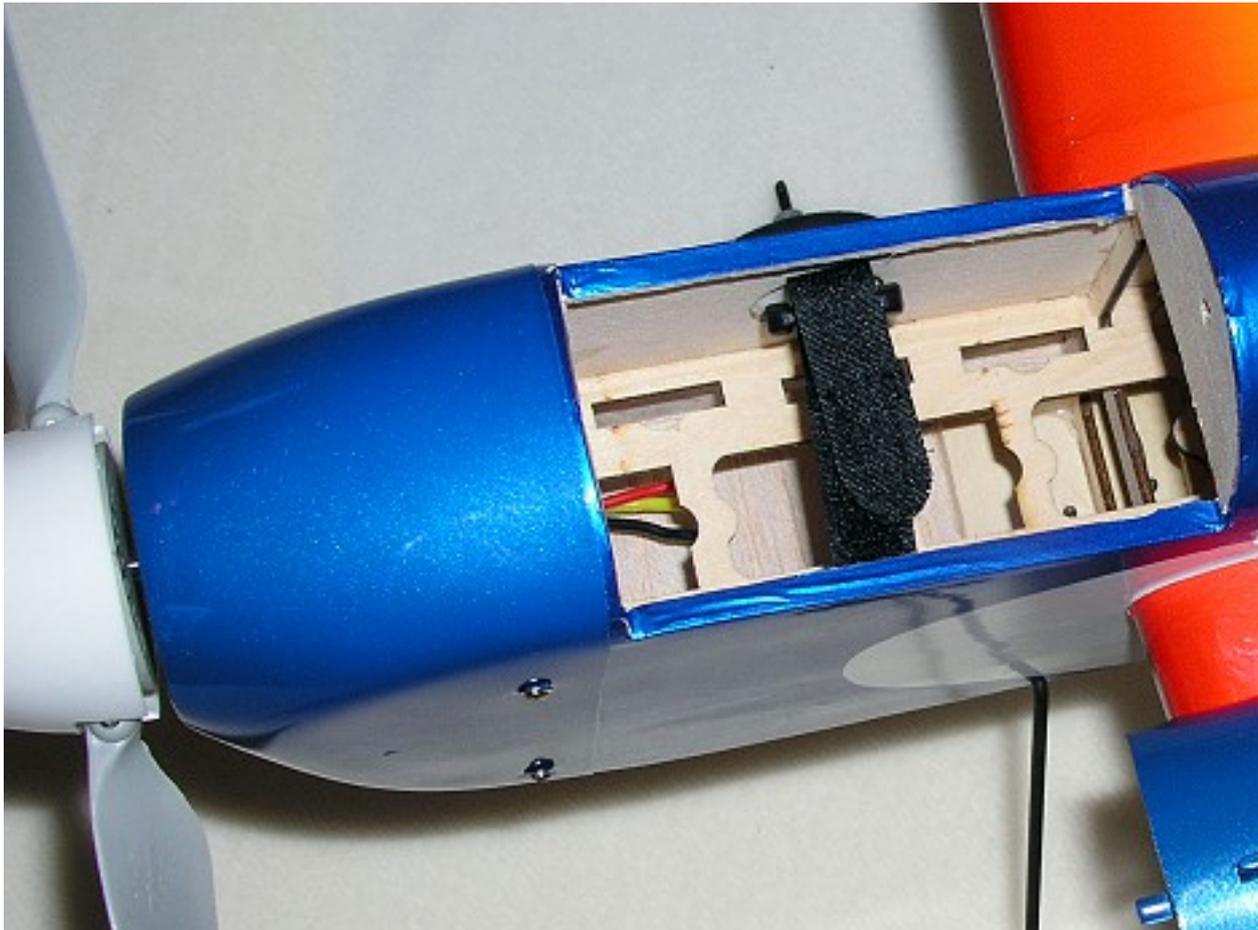






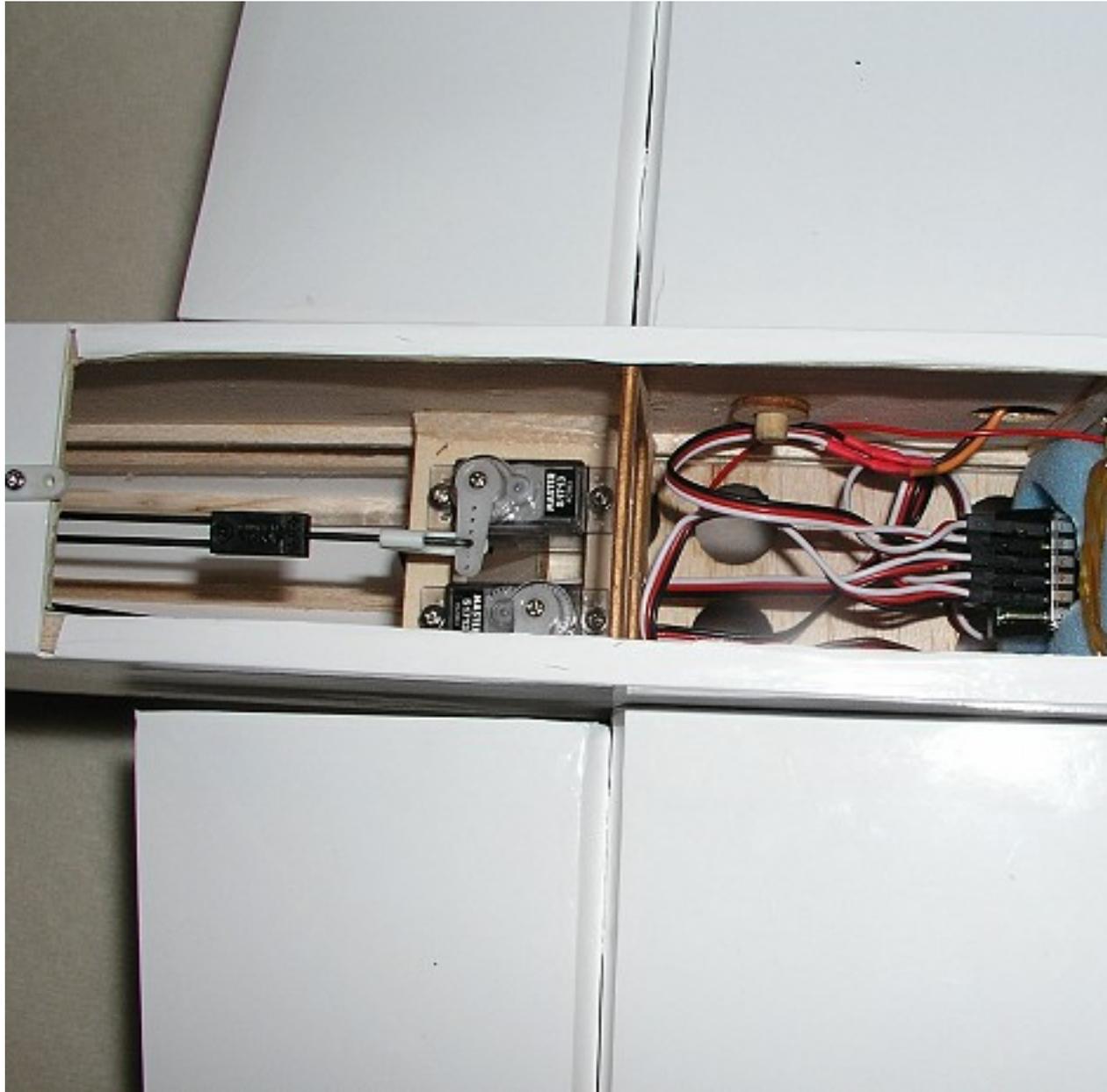
À







Von Pichler empfehlende Komponenten ...



Alle Bilder unterliegen dem Urheberrecht -Â © CopyrightÂ Frank-Christian HenningÂ 2007 Â AlleÂ GrafikenÂ unterliegen dem Urheberrecht -Â © CopyrightÂ Walter NeysesÂ 2007

(c) by 'RC Line Redaktion'
URL : <http://www.rcline.de>