

Anthem 70EP

Setup Guide(J)



WING SPAN:1500mm
LENGTH:1600mm
WING AREA:40dm²
EP-ENGINE:70Class
WEIGHT:2800-2900g
RC-SYSTEM:5ch-4S+ESC

Sales Agency:***HOBBYNET***

<http://www.hobbynet-jp.com>

Copyright (C) 2023 HOBBYNET. All Rights Reserved.

注意事項

正しく安全にお使いいただくために、ご利用の前には必ずこの説明書をよくお読みください

■この製品は上・中級者向けの電動機です。

■この製品は上・中級者向けのARF機ですが。完成までには多少の加工を必要とします。

■この製品は細心の注意を払って作成されていますが念の為に各部を確認し、必要に応じて加工・補強を施してください。

■この製品により生じた一切の損害はその責任を負いかねますので、あらかじめご了承の上、作成・飛行を行ってください。

作成時の注意事項

■フィルムを貼る時は、アイロンの温度は“低”で様子を見てから徐々に温度を上げるようにして下さい。

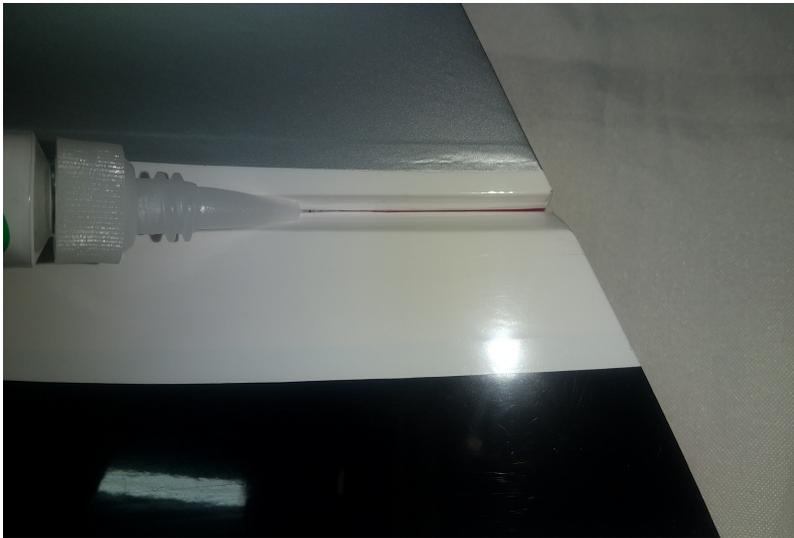
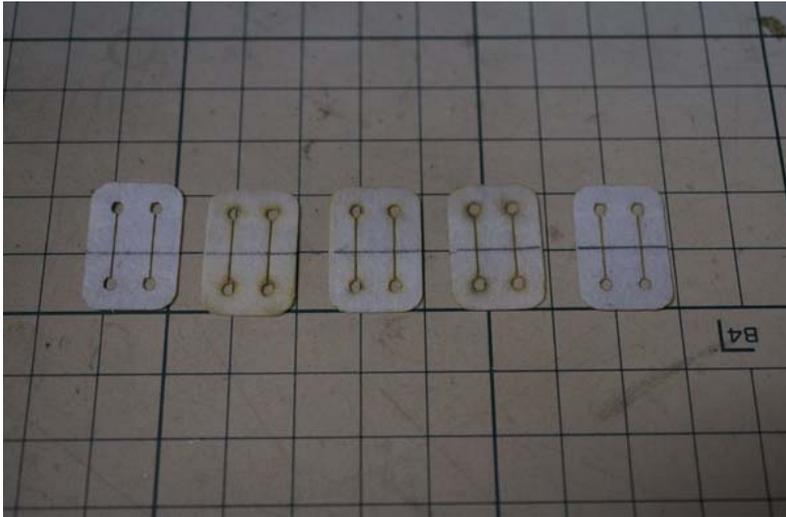
■各部の接着において使用する接着剤は基本的に瞬間接着剤を使用して下さい。但し、強化目的等でのエポキシ接着剤、及びそれ以外の接着剤の使用は作成者の責任で判断し使用して下さい。

■組み立て完了後、実際の飛行に対して十分な強度を有しているかを必ず確認して下さい。誤った組み立て、接着不良・強度不足は飛行中、空中分解の危険性があります。

■この製品に搭載されるラジオ無線装置、モーター、バッテリー、ESC等は各製品の取扱説明書を理解し正しい取り扱いをするようにして下さい。誤った取扱いは思わぬ事故をまねきます。

■機体の画像は試作機となっております。

■主翼の組立(1)



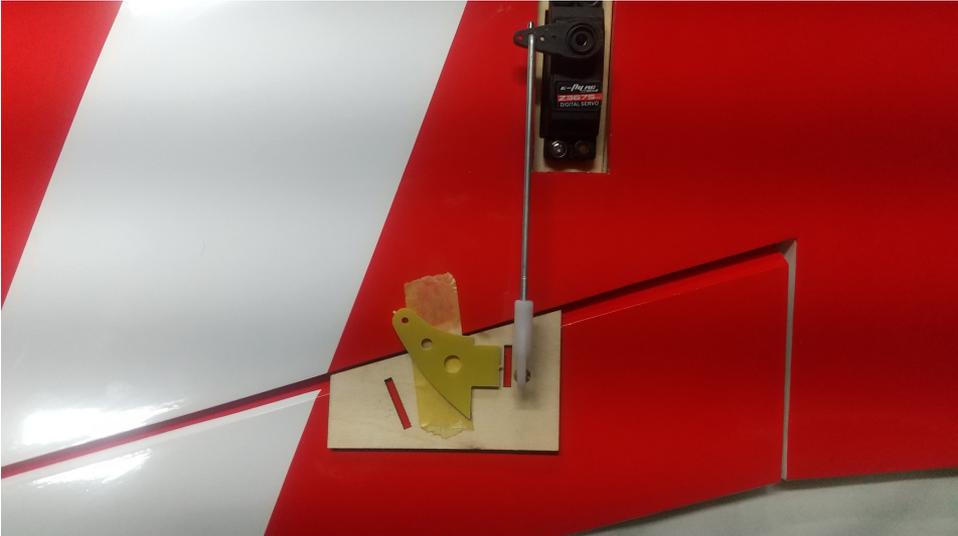
- シートヒンジのセンターにマーキングすると位置確認が出来て便利です。
- エルロンが反っていないか確認しながら直線になるようにヒンジを固定(片側5枚)します。
- シートヒンジに瞬間着剤(低粘度)を流し固定します。

■主翼の組立(2)



- サーボマウントをプレートからと外して下さい。
- フィルムを剥がします, マウントを接着して下さい。
- サーボマウントにエルロンサーボを固定します。
- サーボ延長ケーブル10cmをご利用下さい。(別売)
- エルロンホーンは左側の2枚を使用します。

■主翼の組立(3)



■ホーンプレートを利用してエルロンホーンの溝位置を決めます。

■カッターで溝を掘りサーボホーンと直角になるようエルロンホーンを背着固定(瞬間接着剤高粘度)します。

■付属のベルクロ製エルロンホーンにボールアジャスターを取り付けます。固定後はナット側に速乾の瞬間接着剤を塗り緩み止めを行ってください。

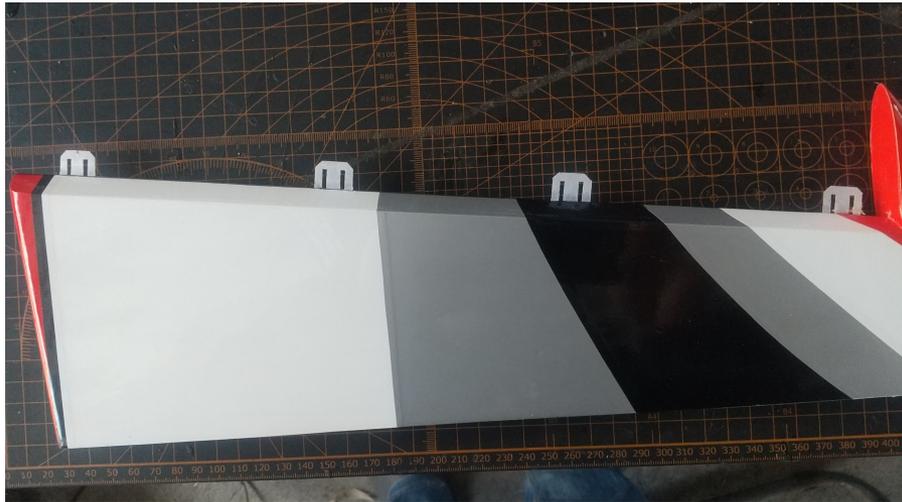
■左右の主翼を同じ方法で加工します。

■主翼の胴体への取り付けは、4mmボルトになっていますが、左下画像のようなナイロンボルトを加工して(カーボンロッド2mmを糸で縛り瞬間で固める)使用すると、特にこの機体は幅が狭いので、楽に取り付け(棒を摘んで回す)できます。

■主翼側に取り付ける4mm爪付きナットは穴を5, 5mmに広げて取り付け接着します。



■ 垂直尾翼・ラダーの組立(1)



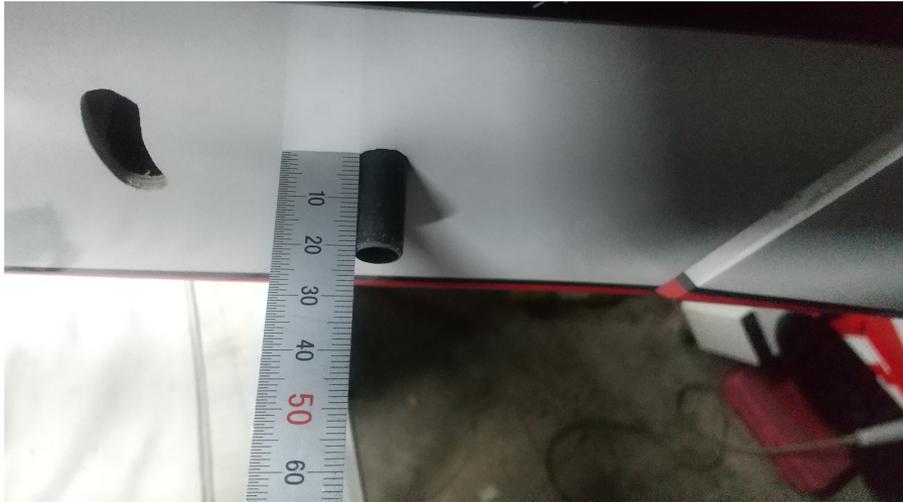
- 4枚のシートヒンジを瞬間接着剤(低粘度)でラダーに固定します。
- ヒンジガイドを利用して垂直尾翼のセンター位置にヒンジラインを切り込みます。
- 瞬間接着剤(低粘度)で垂直尾翼に固定します。

■ 垂直尾翼の組立(2)



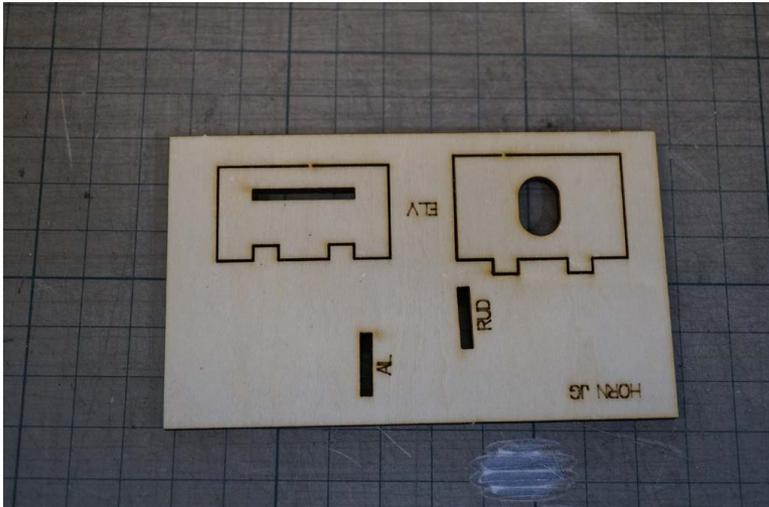
- 付属のテール尾輪パーツを確認します。
- ナイロン製六角ボルトの頭を切り落として固定します、動きが渋い時は当たり面を確認して下さい。
- 別売でホビーネット製の尾輪セットもありますので、これを取り付けるのも良いでしょう。

■ 水平尾翼の組立(1)



- 水平尾翼のアウトターパイプを左右同じ長さにして低粘度瞬間接着剤で固定します。
- パイプがスムーズに可動する様に穴に合わせて少し削ります。
- 水平尾翼の中央パイプを差し込み、動きがスムーズで無い時には、妥協なく何度もトライして、とにかく軽く動くように加工して下さい。

■ 水平尾翼の組立(2)



- 水平尾翼用ホーンプレートを利用して溝穴を開けホーンを瞬間接着剤で取り付けます。
- 付属のベルクロ製エレベーターホーンにボールアジャスターを固定ビスで取り付けます。ナットの緩み止めに瞬間接着剤(低粘度)を塗っておきます。
- 水平尾翼片翼によく見ると丸棒に穴あけセンター位置が見えますので、ドリルでパイプに穴を開けビスで固定します。余りきつすぎるとネジを締め切ることがありますので、慎重に。パイプの反対側は水平尾翼に接着固定します。

■ 水平尾翼の組立(3)

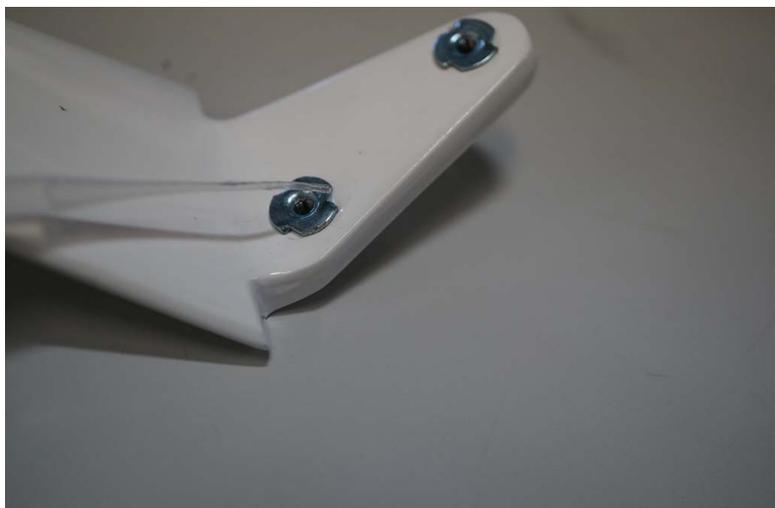


■ 水平尾翼のセンターパイプ(外パイプ)の入り口をリューターにて広げ、水平尾翼がスムーズに動く程度にほんの少しだけ広げます。

■ 水平尾翼のセンターパイプ(内パイプ)を差し込んでガタが無いことを確認します。

■ 水平尾翼の前縁パイプは、水平尾翼の自重で下がる程度に軽く動く事を確認して下さい。

■ 固定脚の取り付け(1)



■ 付属の全ネジを利用して、爪付きナットを脚部分に2カ所しっかり固定して下さい。爪付きナットの差込部は、外径4mmありますので先に拡めて取付けて下さい。

■ 爪付きナットが回らないように瞬間接着剤で固定します。

■ 固定脚の取り付け(2)



■スパッツの組立を行います, 付属の3mm穴が開いた丸板を1つ用意します。

■タイヤを通して, ナット次に板ワッシャの順番で組立
て行きます。

■ 固定脚の取り付け(3)

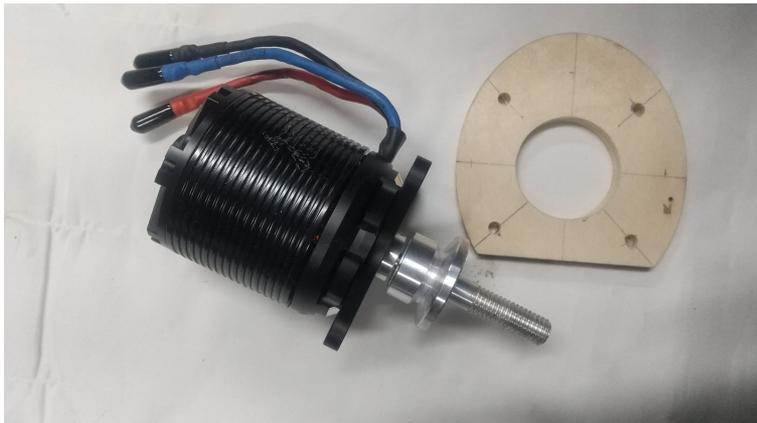
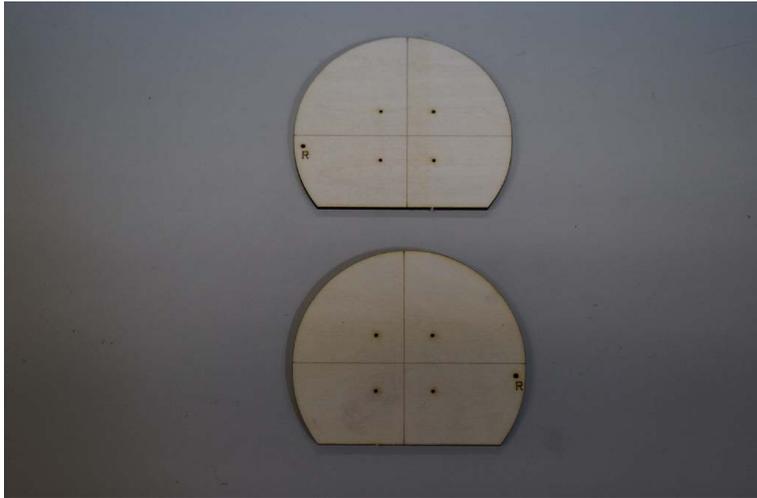


■ 脚固定は上面から付属の2本のボルトで固定します。取り付け前に取付穴の周辺を、瞬間接着剤(低粘度)を染み込ませ固めておきます。稀に穴に接着剤がはみ出していることがありますので、丸ヤスリ等で削り合わせて、取付けて下さい。

■ スパッツは取付けたあとに脚とスパッツの接触部を瞬間接着剤(高粘度)で接着して下さい。

■ 左右の脚を固定して完了です。

■モーター周りの組立(1)

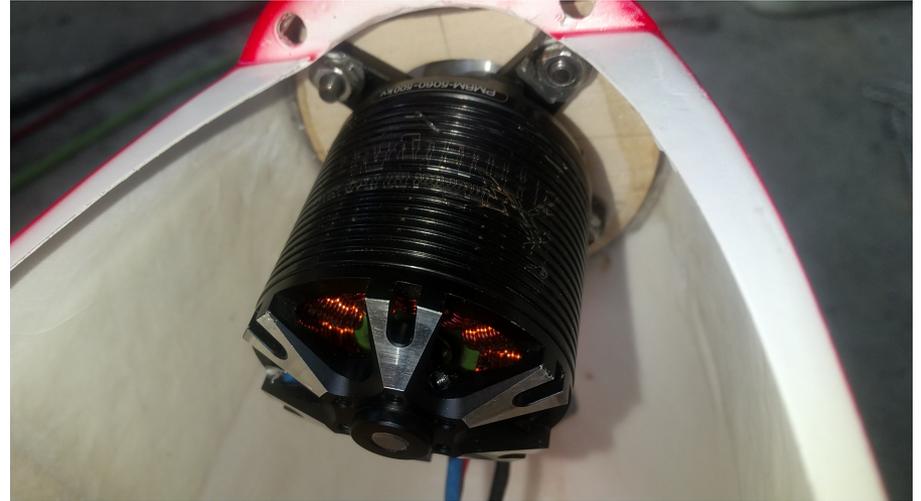


■コレットアダプターを利用してモーターをマウントに固定する場合は、左上の2枚のパーツを利用します。

■2枚のパーツを重ね合わせしっかり接着します。センター中心はモータープロペラアダプターの為の穴をホールソー等を利用して開けて下さい。

■テンプレートの目印を頼りにビスが入る穴を開け、モーター穴に合ったボルト4本(別売)で表からしっかり固定して下さい。アダプターに干渉しない様に皿ビスの頭が平らになるようにプレート側を加工します。

■モーター周りの組立(2)

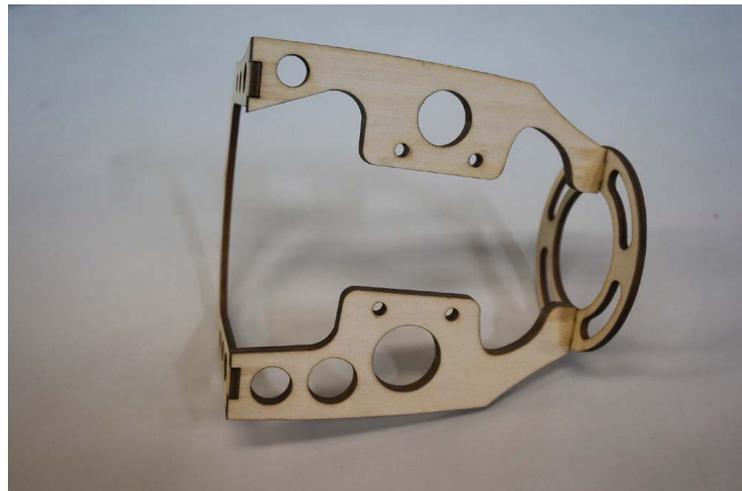


■70mmのスピナー(別売)のバックプレートとの隙間・前後左右の間隔を計りながらプレートの固定位置を決めます。

■コレット用プレートとスピナーバックプレートまでのオフセットは20mmが基準です。コレットアダプターによってプレートを小さく削る必要が発生します。

■胴枠の取付位置をマーキングし、接着剤(エポキシ系)にて固定します。

■モーター周りの組立(3)

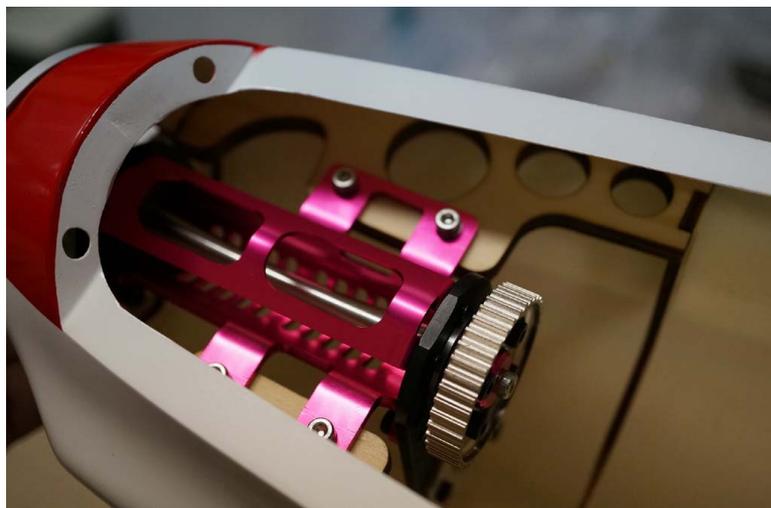


■シングルリダクションユニットを利用してモーターをマウントに固定する場合は、左上の専用マウントパーツ(別売)を利用します。

■2枚のパーツを重ね合わせしっかり接着します。各パーツをくみ上げて下さい。

■付属の爪付きナットが回らないように瞬間接着剤で固定します。

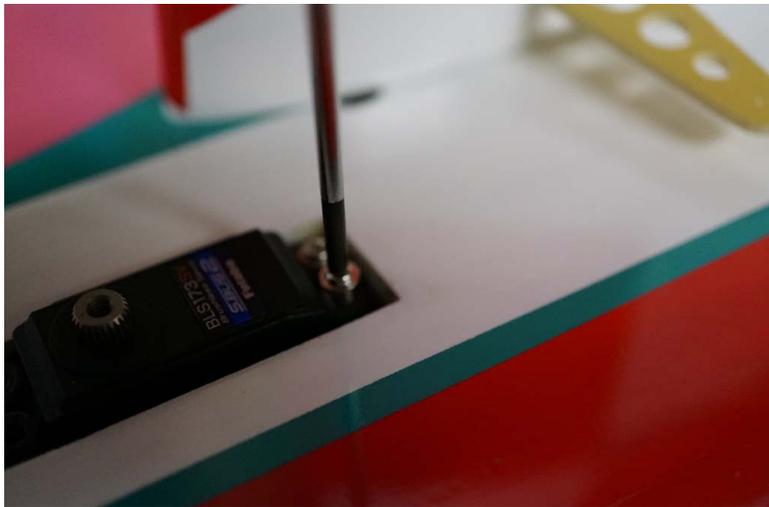
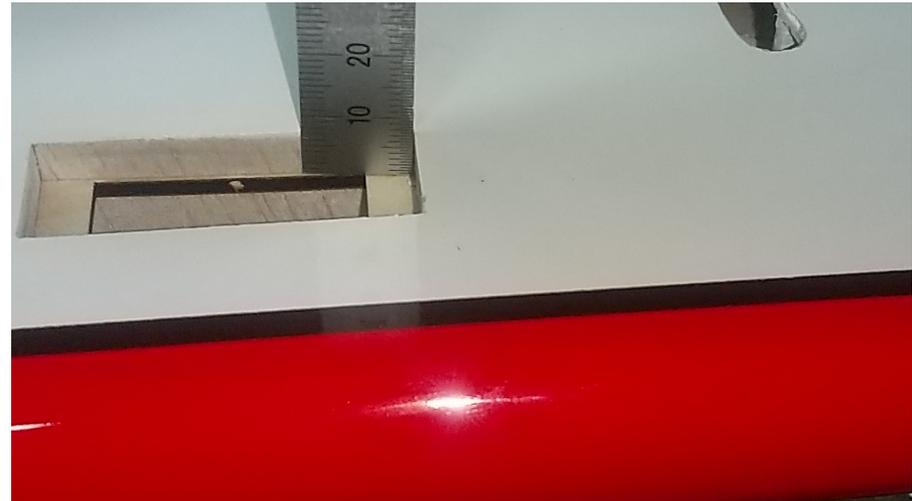
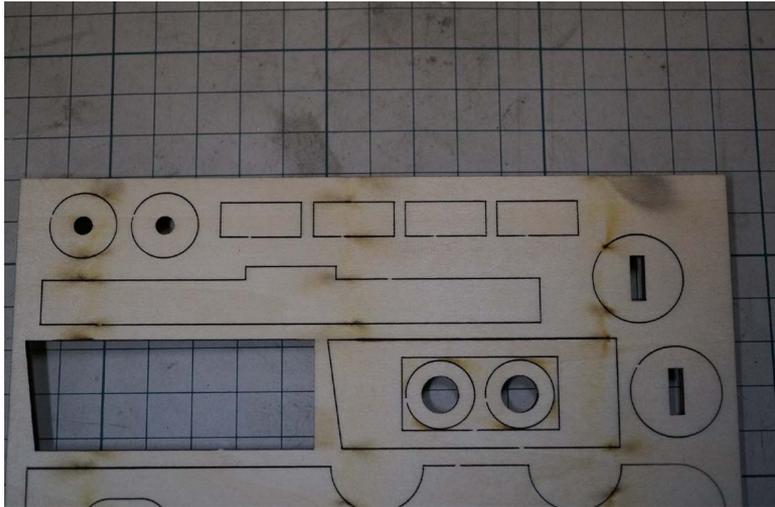
■モーター周りの組立(4)



■70mmのスピナー(別売)のバックプレートとの隙間・前後左右の間隔を計りながらフロントプレートを斜めに少し削り固定位置を決めます。

■接着剤(エポキシ系)にてしっかり固定します。

■エレベーターリンクージ(1)

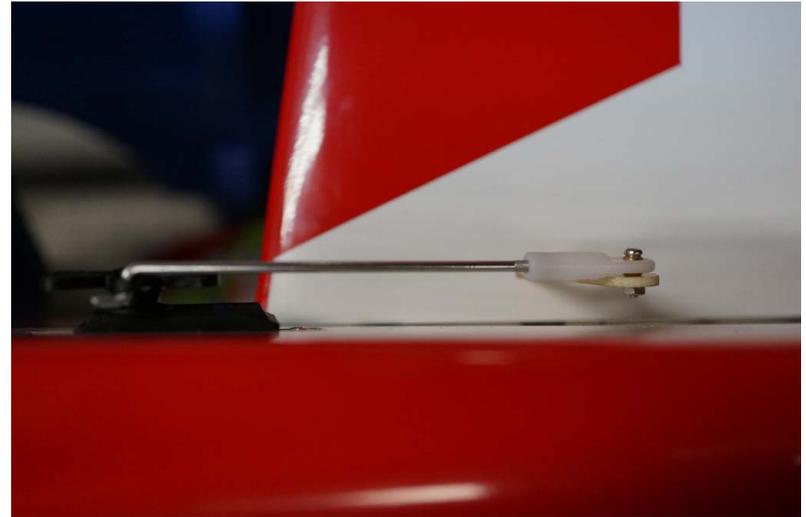


■エレベーターサーボ用プレートを用意します。

■エレベーターサーボ用プレートを8-10mm深さにしっかり固定します。サーボ延長ケーブル80cmで延長します。(別途購入)

■エレベーターサーボを固定します。

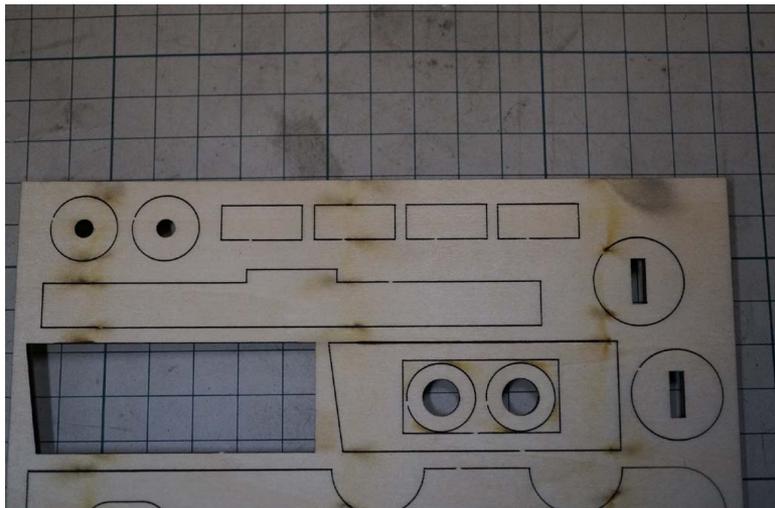
■エレベーターリンクージ(2)



■ホーンにボールアジャスターを取り付けます。固定後はナット側に速乾の瞬間接着剤(低粘度)を塗り緩み止めを行ってください。

■エレベーターロッドを取り付け、ボールアジャスター固定ます。

■ラダーリンクージ



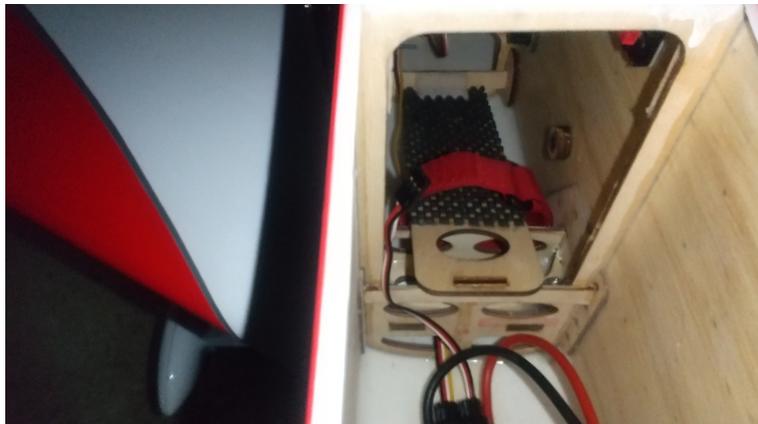
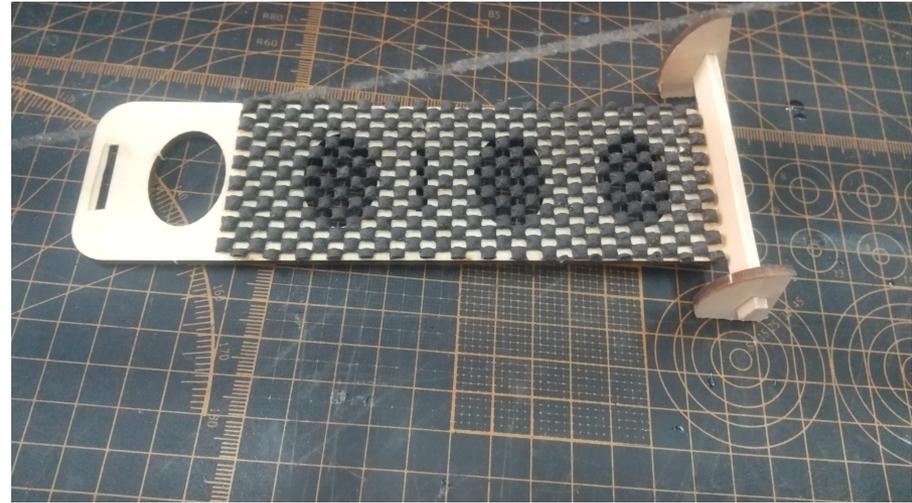
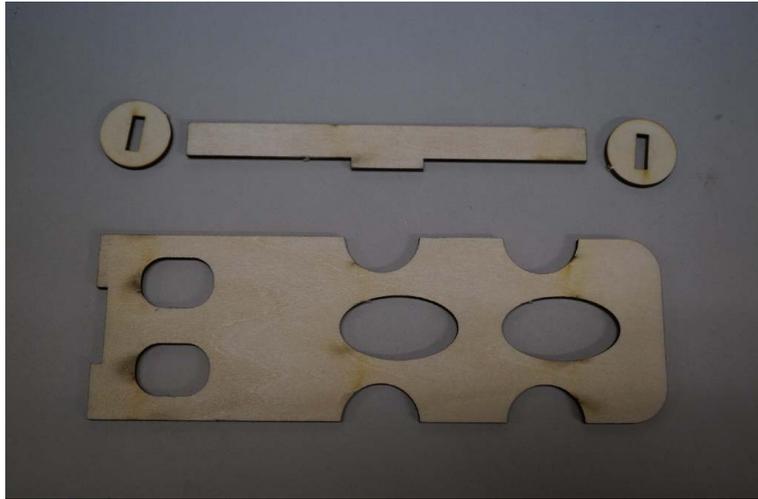
■ラダーサーボ用プレートを用意します。

■ラダーサーボ用プレートを8-10mm深さにしっかり固定します。サーボ延長ケーブル80cmで延長します。(別途購入)

■ラダーサーボを固定します。



■ バッテリーマウントの設置



■ 付属のバッテリーホルダーパーツを準備します。

■ 前側は固定脚の台座の枠に乗るように設置します
後ろ側は付属のベニア枠を利用し、胴体側板と接着して下さい。

■ 重心位置の関係上、脚マウントより後方にセットすると(モーター・アンプ等の種類による)、デッドウエイトを積まずに重心位置を調整できます。

■ 固定脚の台座の上に滑り止めラバー(別売)を貼ると良いでしょう。

■カナライザーの取付

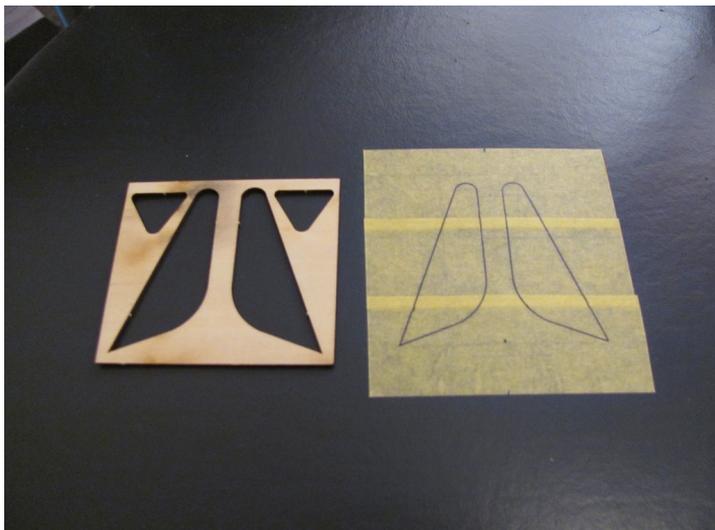


■カナライザーが稀に反っている場合がありますので、その場合はアイロン等で修正してください。

■カナライザーの取付は、3本のビスで取り付けます。反対側に爪付きナットを取り付け(下穴は4mmで開け直す)、締め付けて下さい。一番奥のナットは、20cm位の棒の先に両面テープ等でナットを仮に付け作業すると、楽に済みます。

■水平尾翼と対比して平行に成るよう、正確に取り付けてください。

■フロントカウル・胴体熱気抜き穴空け加工関係



■付属のテンプレートを利用して、胴体とフロントのエアインテークをマーキングし、穴を開けて下さい。

■備考

重心位置は前縁より**260mm**になるように最終的にバッテリー等を移動して合わせる。但し、実際に飛行させてみて総合的に判断するのが望ましい

モーター:70クラス PMBM-5060(500kv)(推奨)

ペラサイズ:17x10-12 18x8-10

バッテリー: 5セル、4500mAh以上

サイドスラスト: 1°

(舵角・エクスポ量の基本的な値)

エルロン:通常 左右12mm スナッフ時 左右 18mm スピン時 左右 9mm

エレベーター: 通常 上下12mm スナッフ時 7.5mm スピン時 15mm

ラダー: 通常 左右28mm スナッフ時 13mm スピン時16mm

エクスポ量: エルロン:35% エレベーター:22% ラダー :ポイントexp

シングルリダクションギアー比:2.1:1

全備重量 2800-2900g(Li-Po・モーター等により変わります)

予告なくこのマニュアルの追加情報(補足説明)をWebで公開する場合がありますので、次のURLにアクセスの上ご確認下さい。

<http://www.hobbynet-jp.com/>