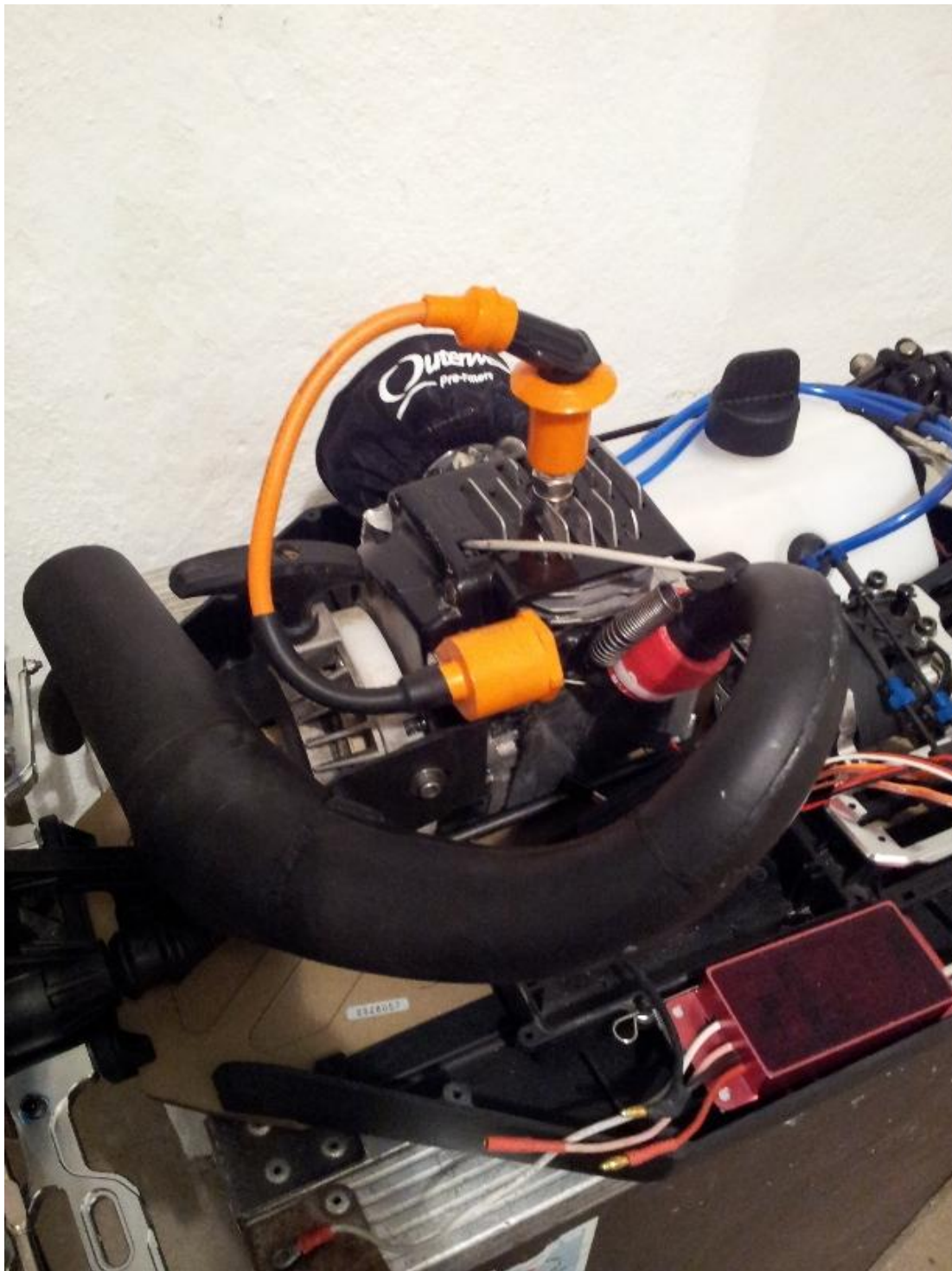


Weiter geht es mit Teil 2. Nach kleinen Widrigkeiten bei der Erstinbetriebnahme, läuft nun alles einwandfrei.

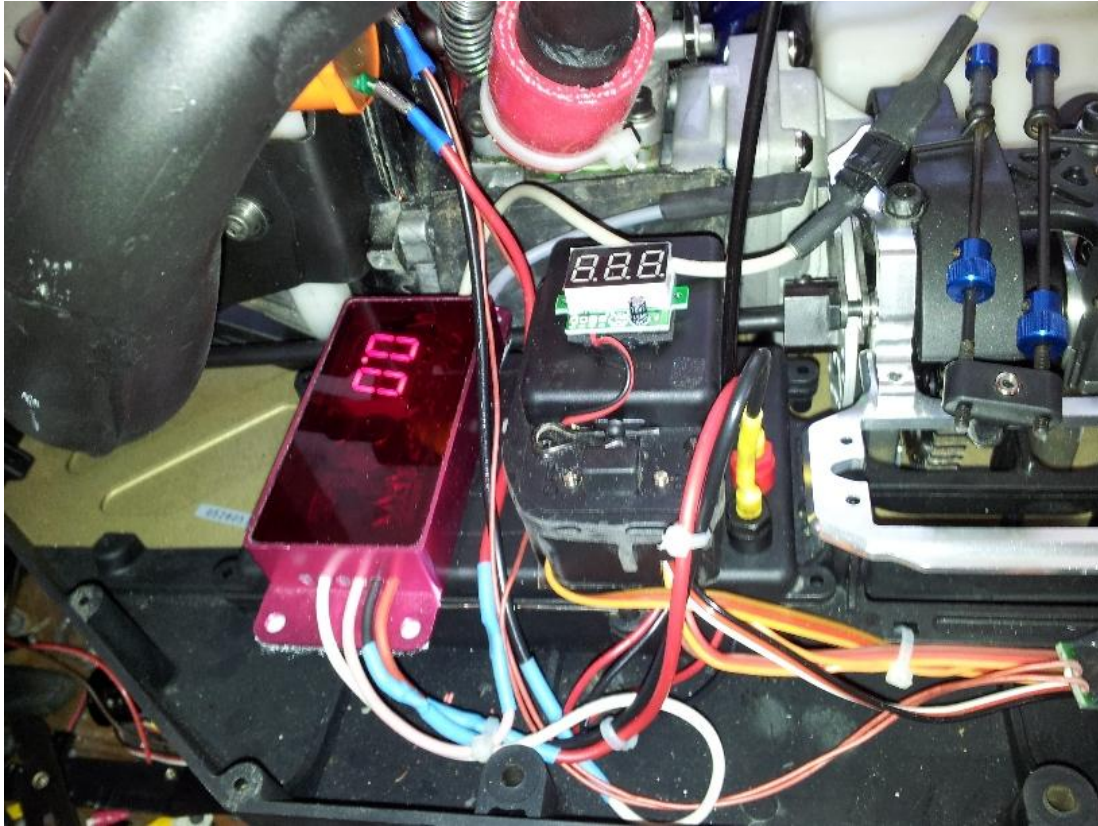
Um zukünftigen Fehlern vorzubeugen. Es ist ganz wichtig eine gute Zündkerze mit intaktem Widerstand zu fahren, sonst entstehen Störungen in der Servoelektronik, die man schlecht zuordnen kann.

Ich hab nun alle Komponenten am Motor und den Motor auf dem Chassis fixiert.

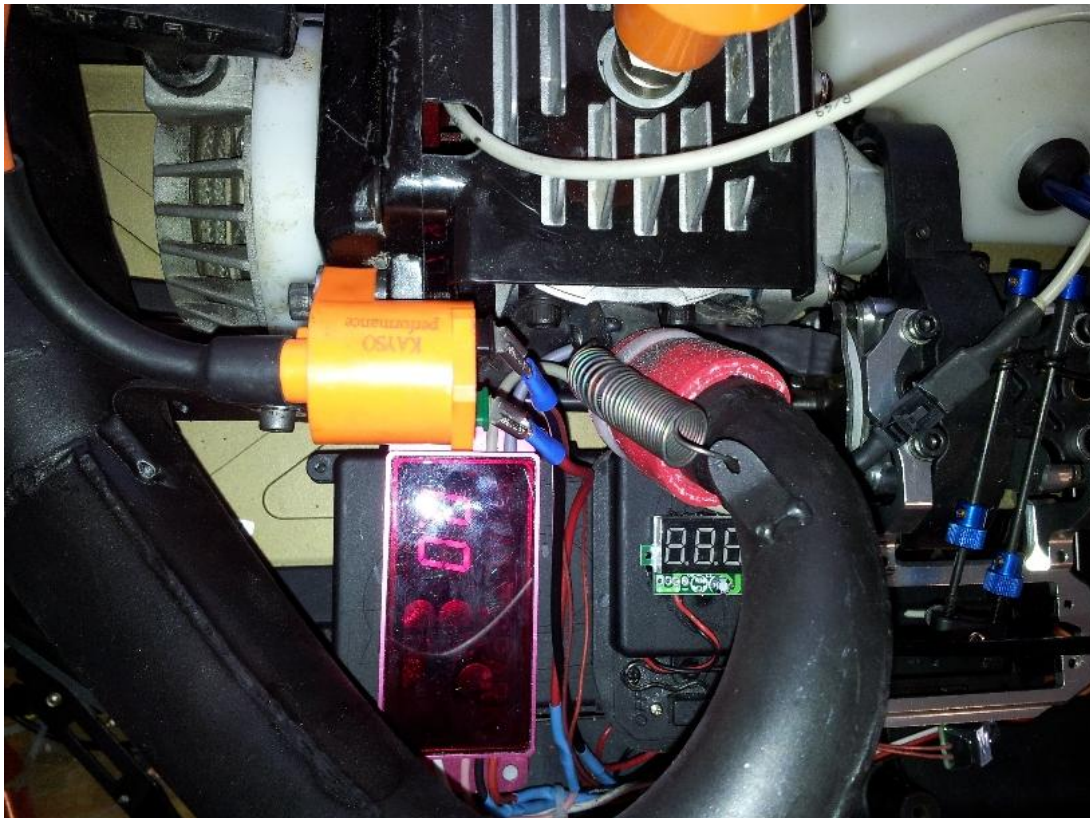




Die Steuereinheit wird aus dem Empfängerakku mit Strom versorgt und verfügt über einen separaten Anschluss für die Failsave Funktion. Da ich im Losi eine Doppelservolenkung fahre, musste ich die RC Box anders platzieren.



Bei dieser Installationsart kommt man mit dem Programmiermagneten auch noch gut an die Steuereinheit, somit muss nicht immer die Karosserie heruntergenommen werden.



Die Stromversorgung lässt sich gut von außen ein- und ausstecken, durch die Lösung mit den Bananensteckern und den 4mm Goldkontaktbuchsen.





Die Phase III hat nun begonnen. Das Einfahren des unterschiedlichen Zündkurven.

Bisher konnte ich die Kurve 0 und 1 fahren, wobei 0 die standard Zenoahkurve ist. Die Nr. 1 hat im mittleren Drehzahlbereich eine Vorzündung von  $10^\circ$  zur Standardkurve und gibt in dem Bereich wesentlich mehr Druck.

Ich hoffe das ich an den nächsten beiden Wochenenden genug Zeit finde eigene Kurven zu programmieren und sie zu testen. Es folgen dann auch Videos und Messungen zur Geschwindigkeit sowie Drehzahlen.