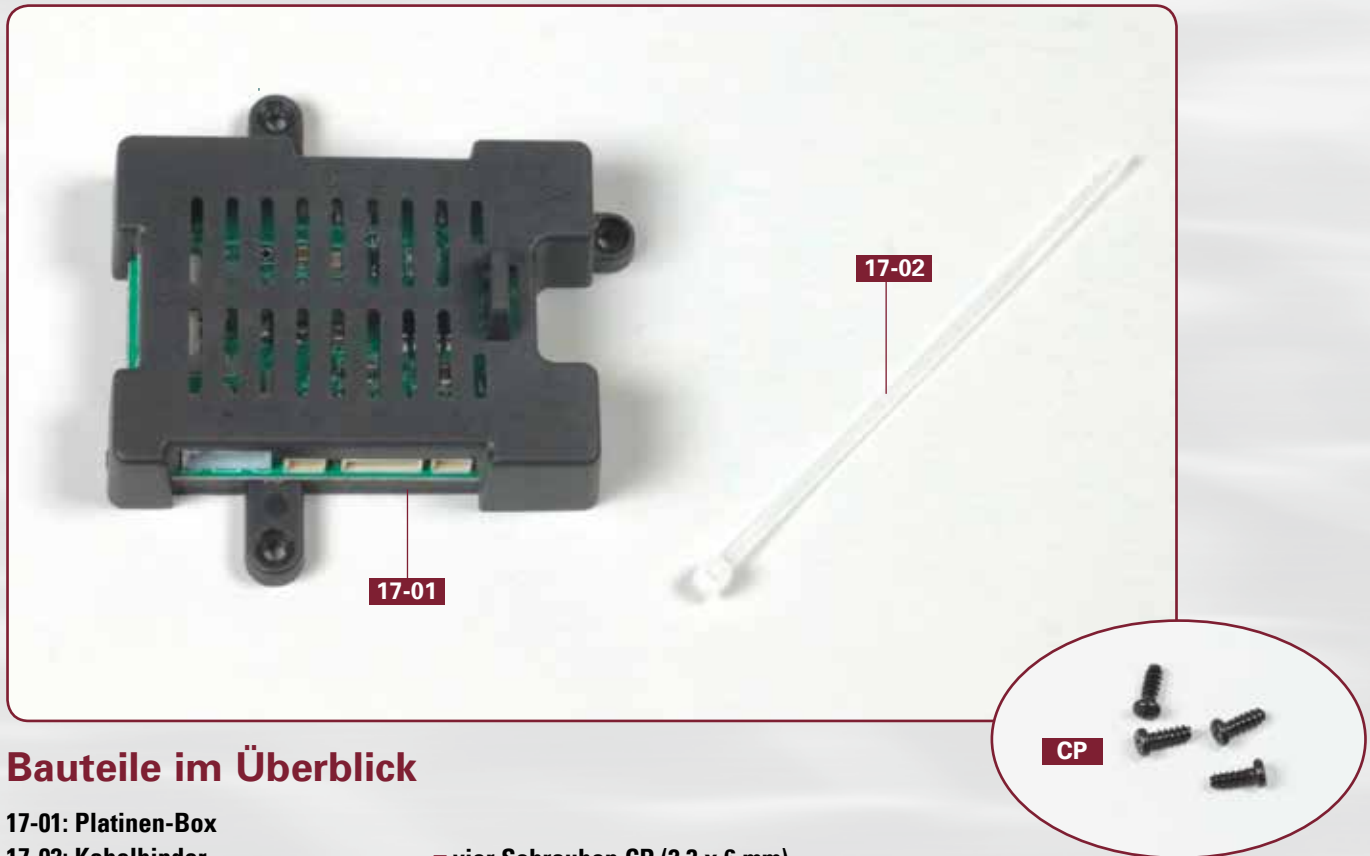


Die Verkabelung des Geschützturms



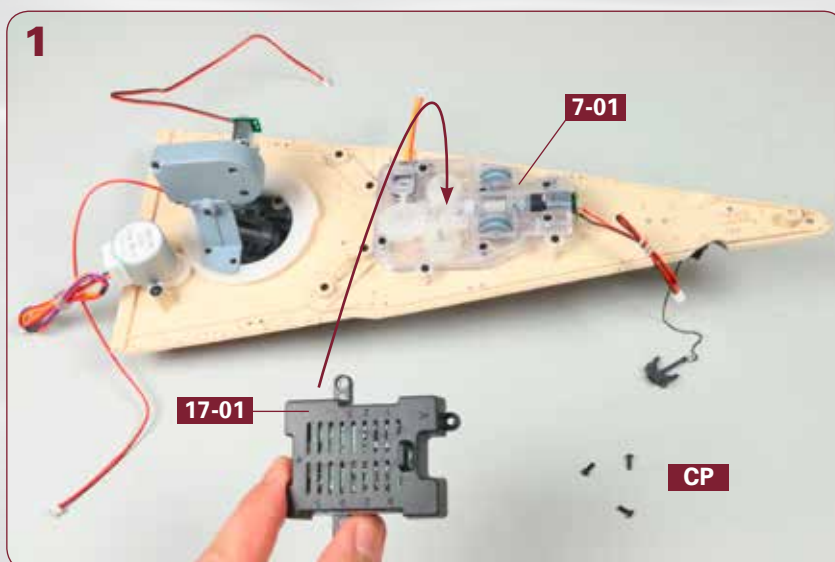
Bauteile im Überblick

17-01: Platinen-Box

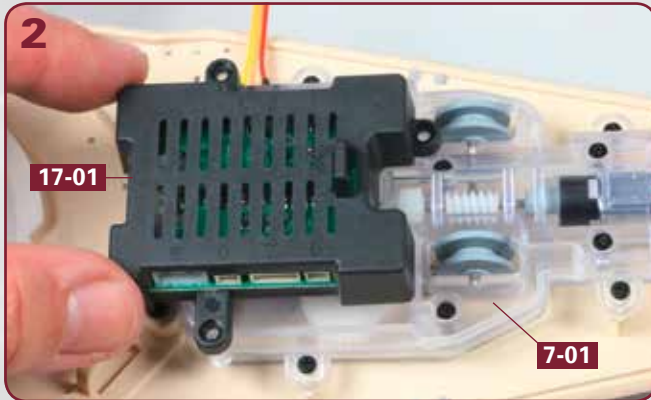
17-02: Kabelbinder

■ vier Schrauben CP (2,3 x 6 mm)

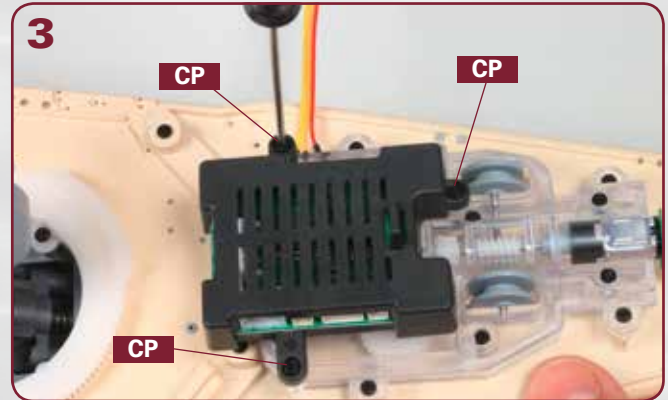
SCHRITT 1: Die erste Platinen-Box



Nehmen Sie die Platinen-Box **17-01** und setzen Sie sie auf das Getriebegehäuse-Unterteil **7-01**, wie angedeutet. Legen Sie drei Schrauben **CP** bereit.

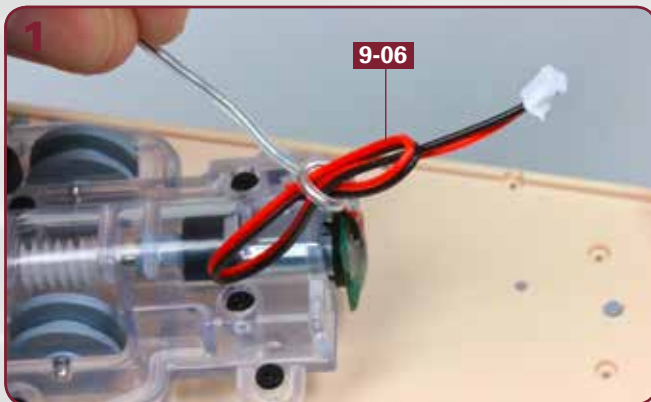


Die Platinen-Box **17-01** ist auf dem Getriebegehäuse-Unterteil **7-01** aufgesetzt. Die Bohrungen beider Teile stimmen überein.

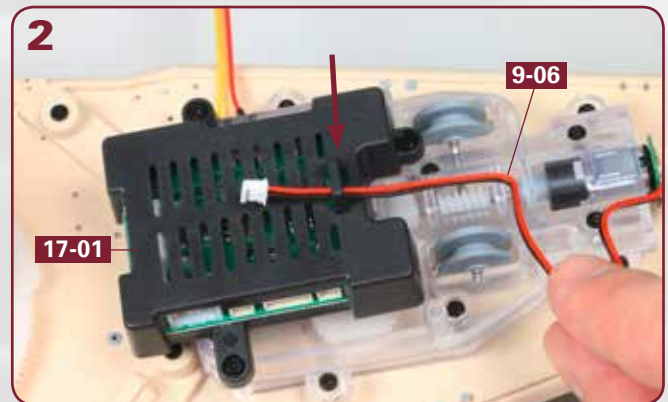


Befestigen Sie die Platinen-Box **17-01** mit den drei Schrauben **CP** am Getriebegehäuse-Unterteil **7-01**, wie es das Foto zeigt.

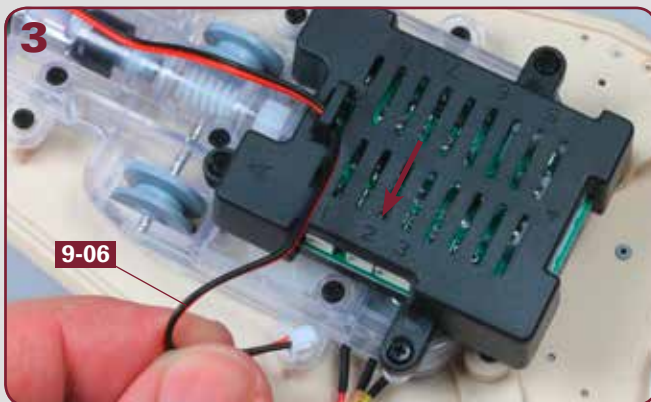
SCHRITT 2: Die Anker-Kabel



Nehmen Sie das Kabel vom Ankermotor **9-06** und entfernen Sie den Schutzdraht – falls Sie dies noch nicht getan haben.



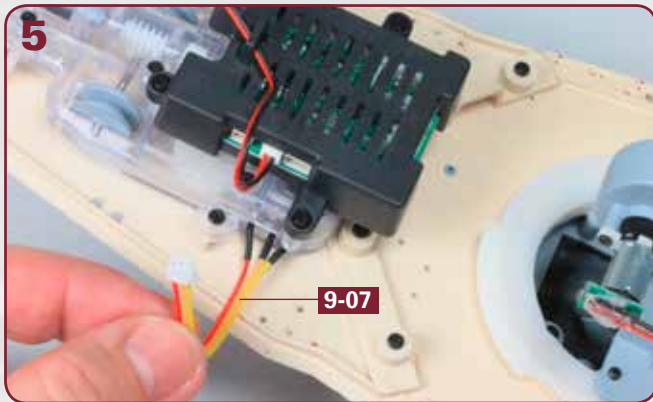
Führen Sie das Kabel vom Ankermotor **9-06** durch die Öse auf der Platinen-Box **17-01**, auf die der Pfeil weist.



Drehen Sie das Oberdeck um und führen Sie den Stecker des Kabels **9-06** zum Port 2 (Pfeil) der Platinen-Box. Achten Sie auf die Ausrichtung des Steckers: Die sichtbaren Litzen weisen nach unten.



Der Stecker des Kabels **9-06** ist mit dem Port 2 der Platinen-Box verbunden.

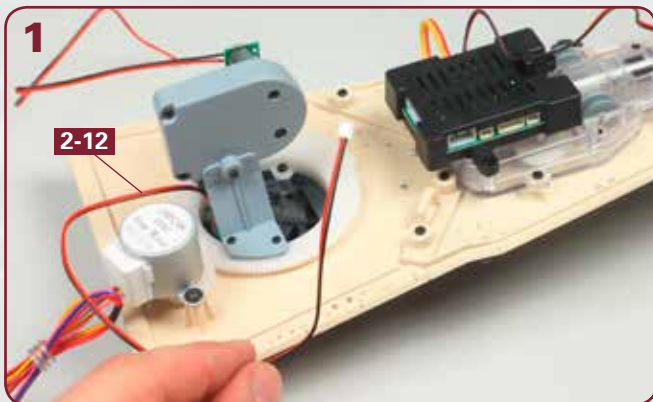


Als Nächstes ist das Kabel vom Endschalter **9-07** an der Reihe.

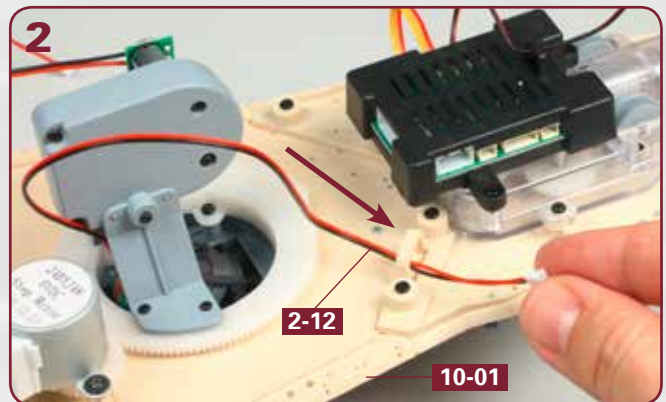


Verbinden Sie den Stecker vom Kabel **9-07** mit dem Port 3 der Platinen-Box, wie abgebildet. Auch hier weisen die Litzen des Steckers wieder nach unten.

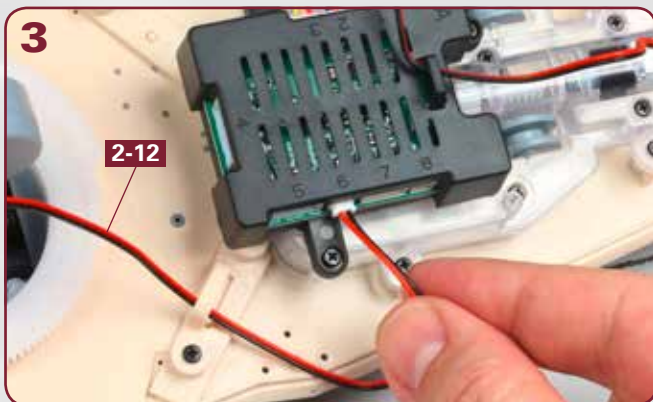
SCHRITT 3: Die Kabel des Geschützturms



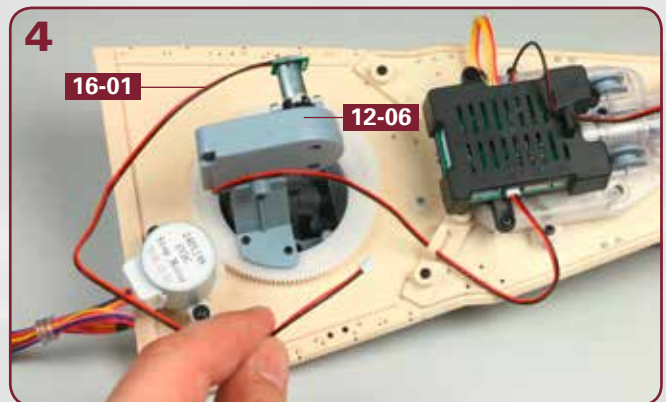
Drehen Sie das Oberdeck erneut um. Nehmen Sie das Kabel vom Kadenz-Motor **2-12**.



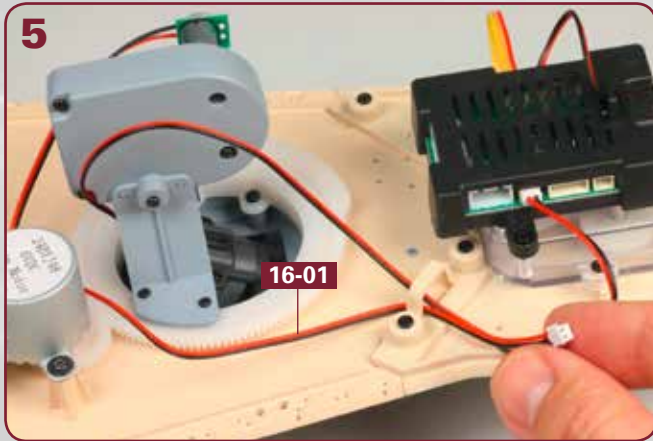
Führen Sie das Kabel vom Kadenz-Motor **2-12** durch die große Öse, die sich an der Unterseite vom Oberdeckabschnitt **10-01** befindet (Pfeil).



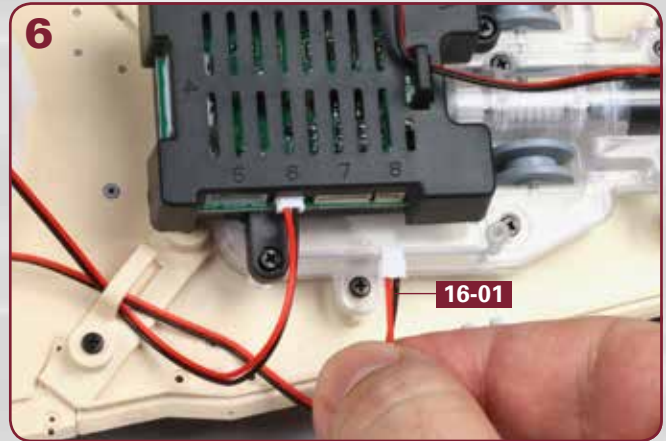
Der Stecker vom Kabel **2-12** wird in den Port 6 der Platinen-Box eingefügt. Die Litzen am Stecker befinden sich auf der Unterseite.



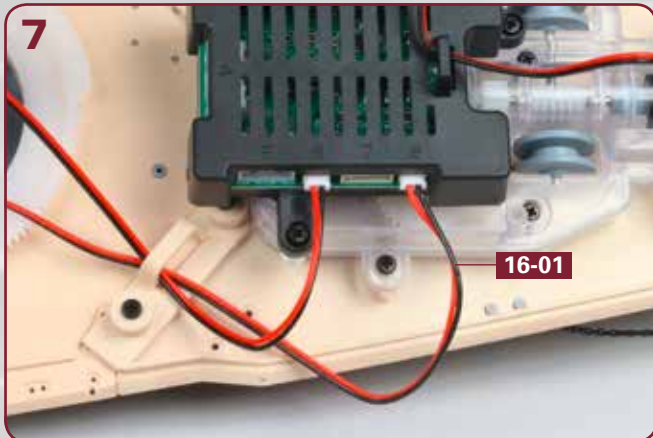
Nun folgt das Kabel vom Höhenrichtmotor **16-01**. Es wird hinter dem Getriebegehäuse **12-05/12-06** herumgeführt, wie es das Foto andeutet.



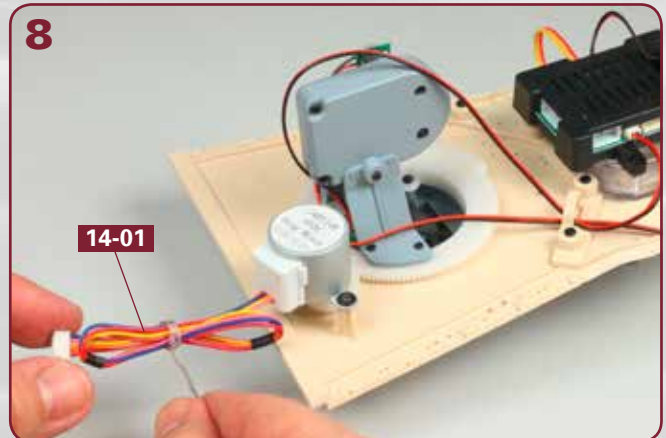
Auch das Kabel vom Höhenrichtmotor **16-01** wird durch die große Öse auf der Unterseite des Oberdecks geführt.



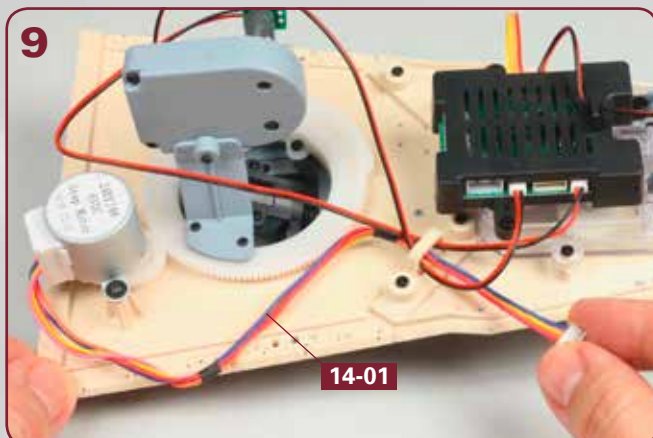
Beim Stecker vom Kabel **16-01** befinden sich die Litzen ebenfalls an der Unterseite.



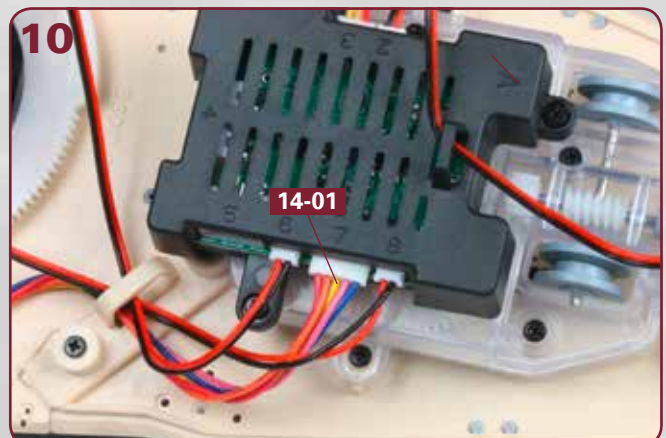
Der Stecker vom Kabel **16-01** gehört in den Port 8 der Platinen-Box, wie abgebildet.



Als Letztes ist das Kabel vom Schrittmotor **14-01** an der Reihe. Entfernen Sie auch hier zunächst den Schutzdraht, wie angedeutet.

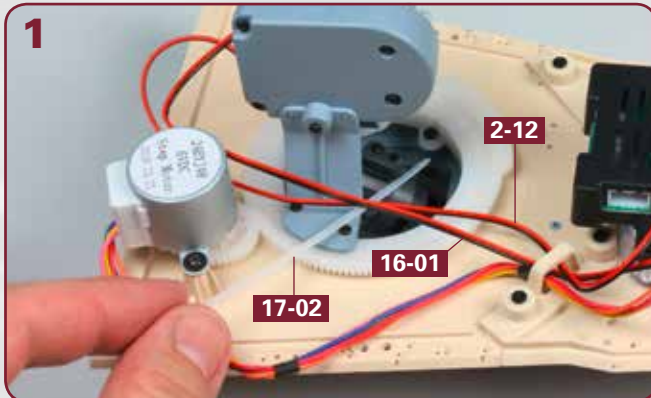


Das Kabel vom Schrittmotor **14-01** wird als drittes Kabel durch die große Öse auf der Unterseite des Oberdecks geführt, wie abgebildet.

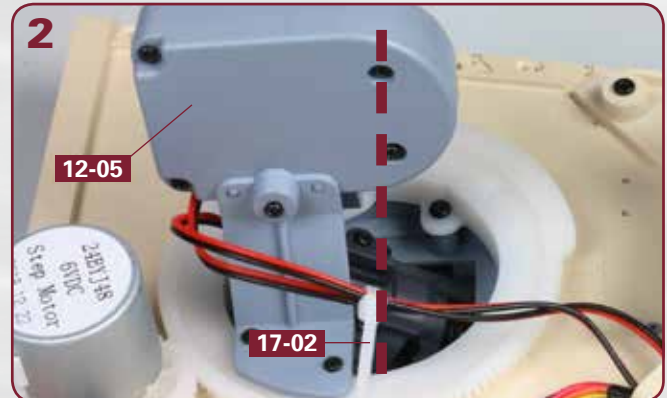


Der Stecker vom Kabel **14-01** gehört in den Port 7 der Platinen-Box. Auch die Litzen dieses Steckers weisen nach unten.

SCHRITT 4: Der Kabelbinder



Nehmen Sie den Kabelbinder **17-02** und führen Sie ihn um die beiden Kabel **16-01** und **2-12** herum, wie angedeutet.



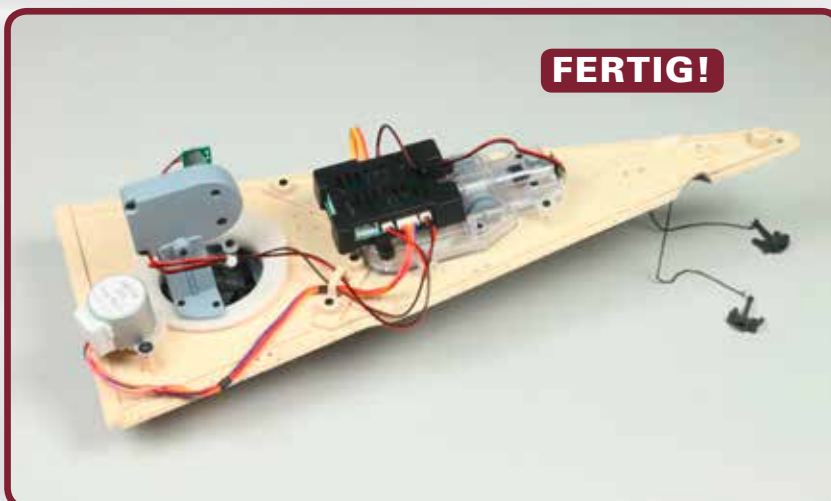
Ziehen Sie den Kabelbinder **17-02** um die beiden Kabel fest. Der Kabelbinder soll sich etwa auf Höhe der beiden vorderen Schrauben des Getriebehäuses **12-05** befinden (gestrichelte Linie).



Schneiden Sie die überstehende Lasche des Kabelbinders **17-02** mit einem Seitenschneider oder einer geeigneten Schere ab.



Das Foto zeigt den zurechtgeschnittenen und korrekt positionierten Kabelbinder **17-02**.



Das Bauergebnis dieser Ausgabe

Die fünf Kabel von den Bugankern und dem vordersten Geschützturm sind mit der Platinen-Box verbunden. Die ersten Funktionstests erfolgen mit der nächsten Bauanleitung.