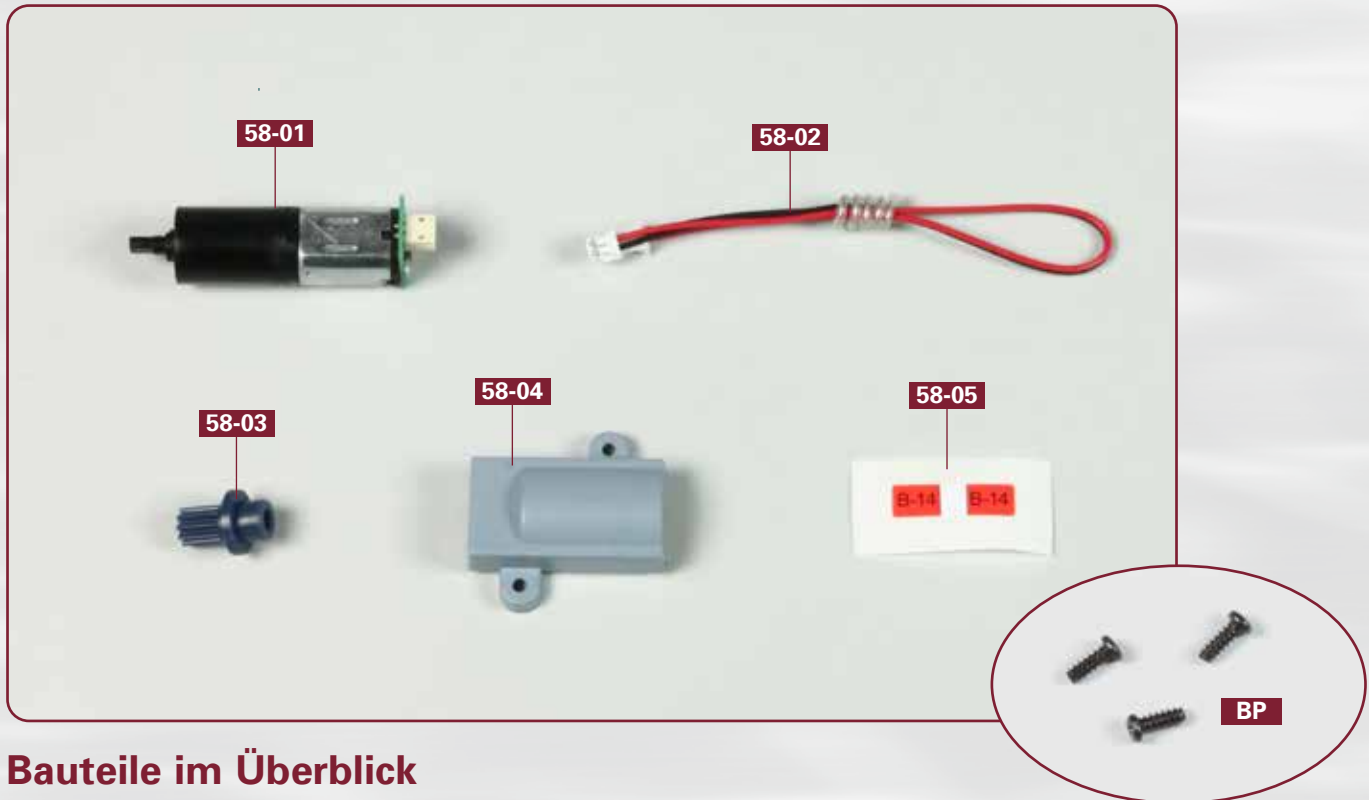


# Der Motor für den ersten MA-Turm



## Bauteile im Überblick

58-01: Schwenkmotor

58-02: Kabel für den Schwenkmotor

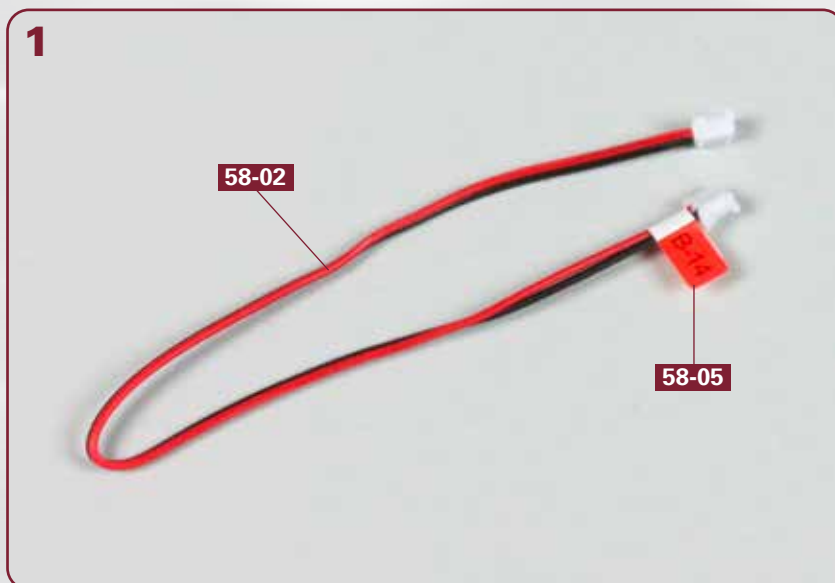
58-03: Antriebszahnrad

58-04: Abdeckung

58-05: Kabelmarkierung

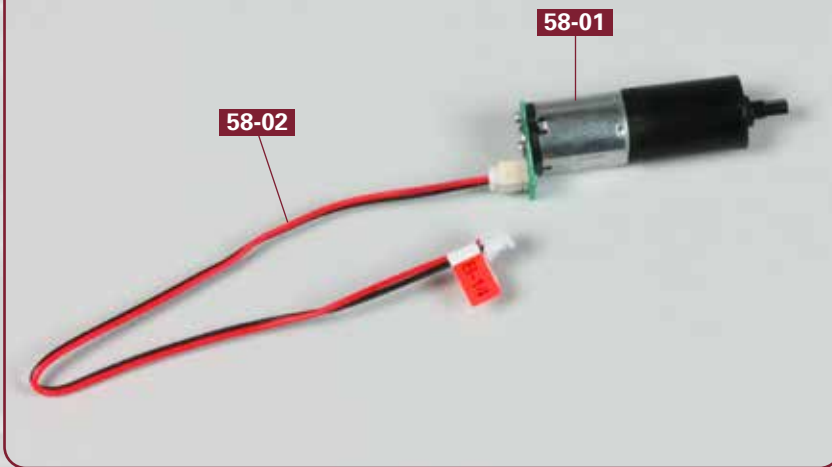
■ drei Schrauben BP (2 x 5 mm)

## SCHRITT 1: Den Motor am Oberdeck fixieren



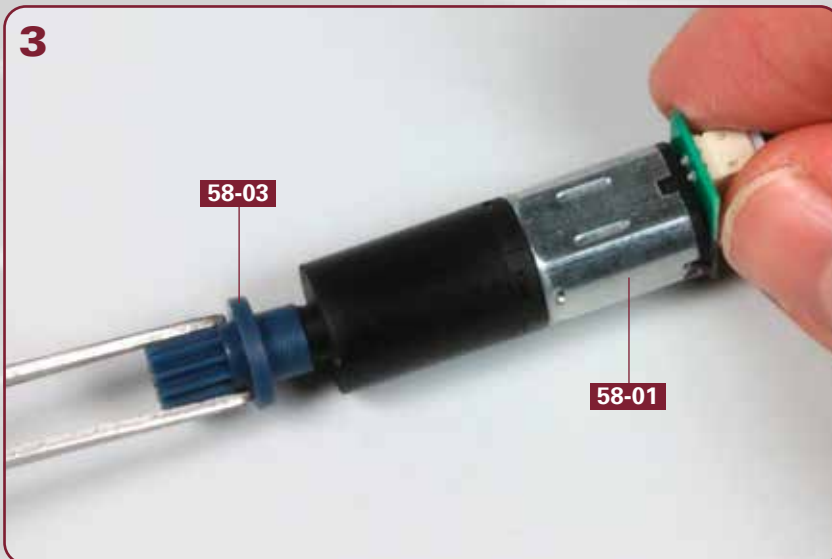
Legen Sie das Kabel für den Schwenkmotor **58-02** auf Ihre Arbeitsplatte. Bringen Sie die Kabelmarkierung **58-05** am Kabel an. Achten Sie darauf, dass sich die Markierung an dem Kabelende befindet, das nicht mit dem Motor verbunden wird (siehe nächster Bauschritt).

2



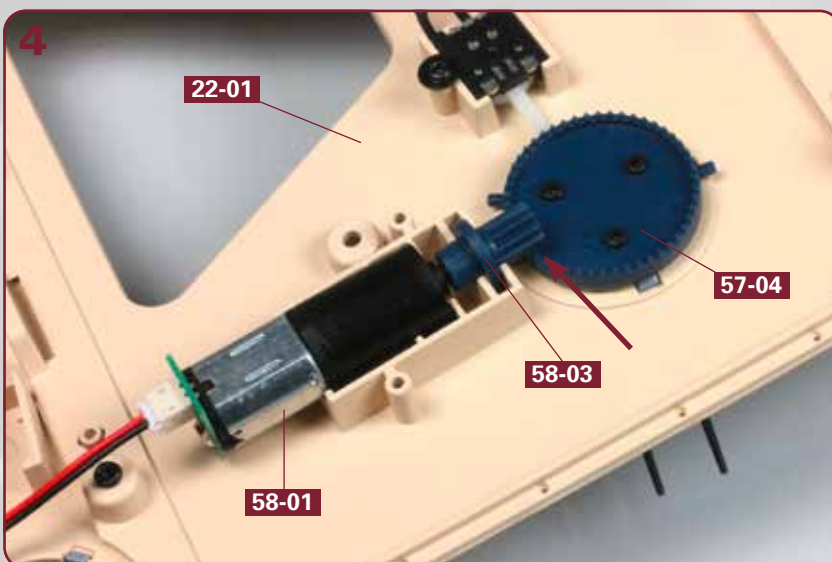
Fügen Sie den (nicht markierten) Stecker vom Kabel **58-02** in den Platinenport des Schwenkmotors **58-01** ein, wie abgebildet.

3

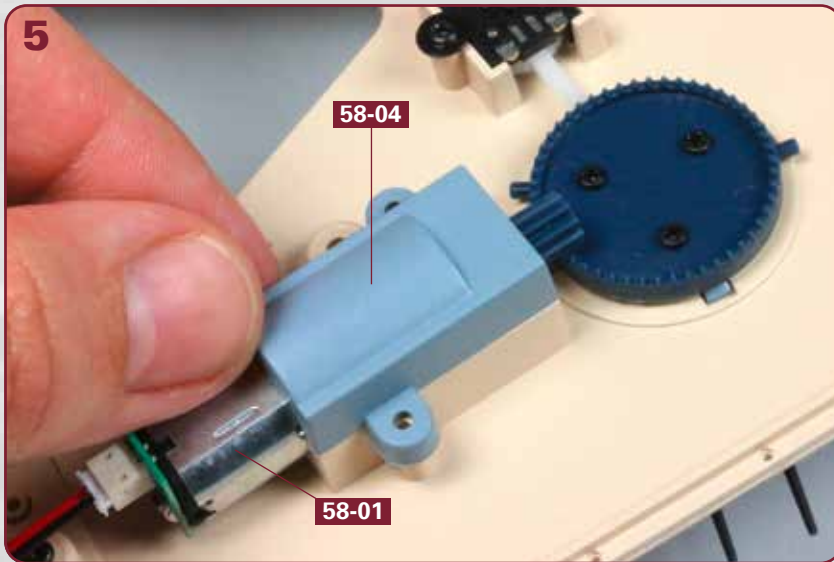


Setzen Sie das Antriebszahnrad **58-03** auf die Welle des Schwenkmotors **58-01**, wie es das Foto zeigt.

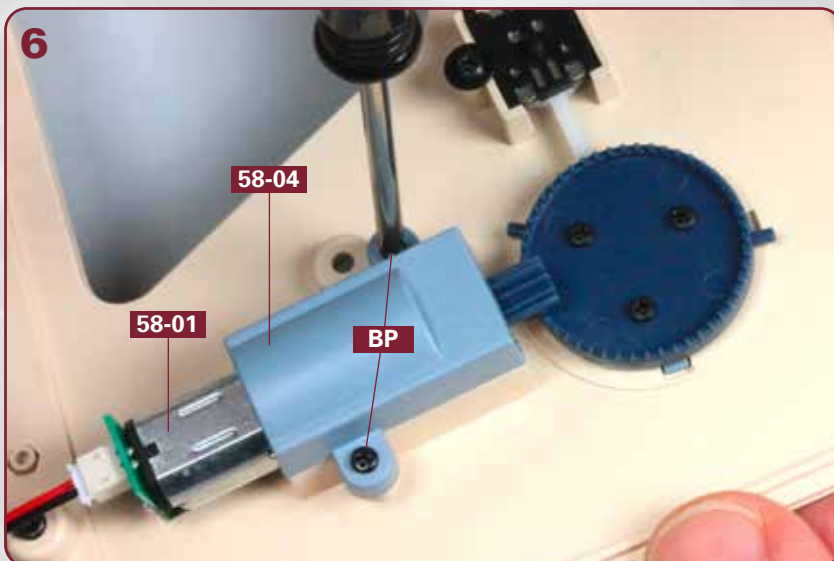
4



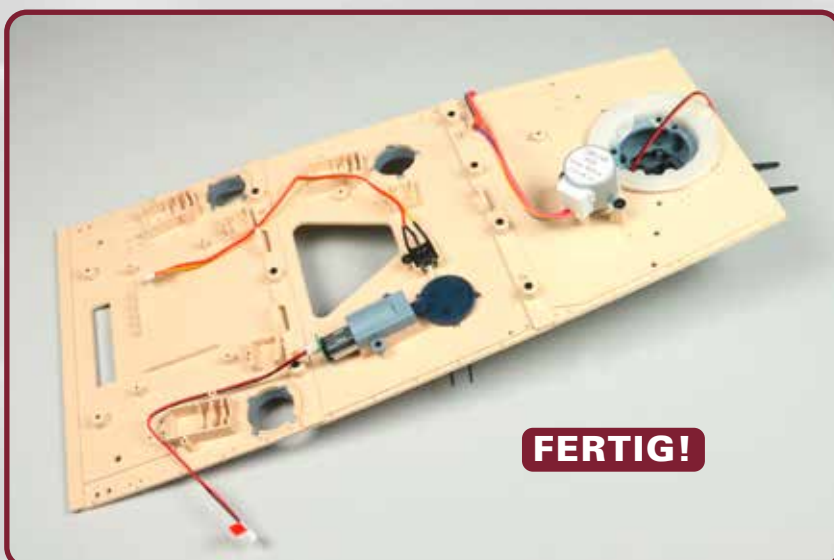
Nehmen Sie die Oberdeckstruktur **19-01/22-01/48-01** hervor und drehen Sie sie vorsichtig auf den Kopf. Setzen Sie den Schwenkmotor **58-01** in die entsprechende Halterung an der Unterseite von **22-01**. Die Ritzel des Antriebszahnrad **58-03** greifen in das Zahnrad **57-04** (siehe Pfeil).



Platzieren Sie die Abdeckung **58-04** über dem Schwenkmotor **58-01**. Die beiden seitlichen Bohrungen der Abdeckung müssen mit den entsprechenden Bohrungen am Oberdeck übereinstimmen, wie abgebildet.



Befestigen Sie die Abdeckung **58-04** mit zwei Schrauben **BP** an der Unterseite des Oberdecks.



**Das Bauergebnis dieser Ausgabe**

An der Unterseite der Oberdecksstruktur wurde der Schwenkmotor für den ersten MA-Turm befestigt.