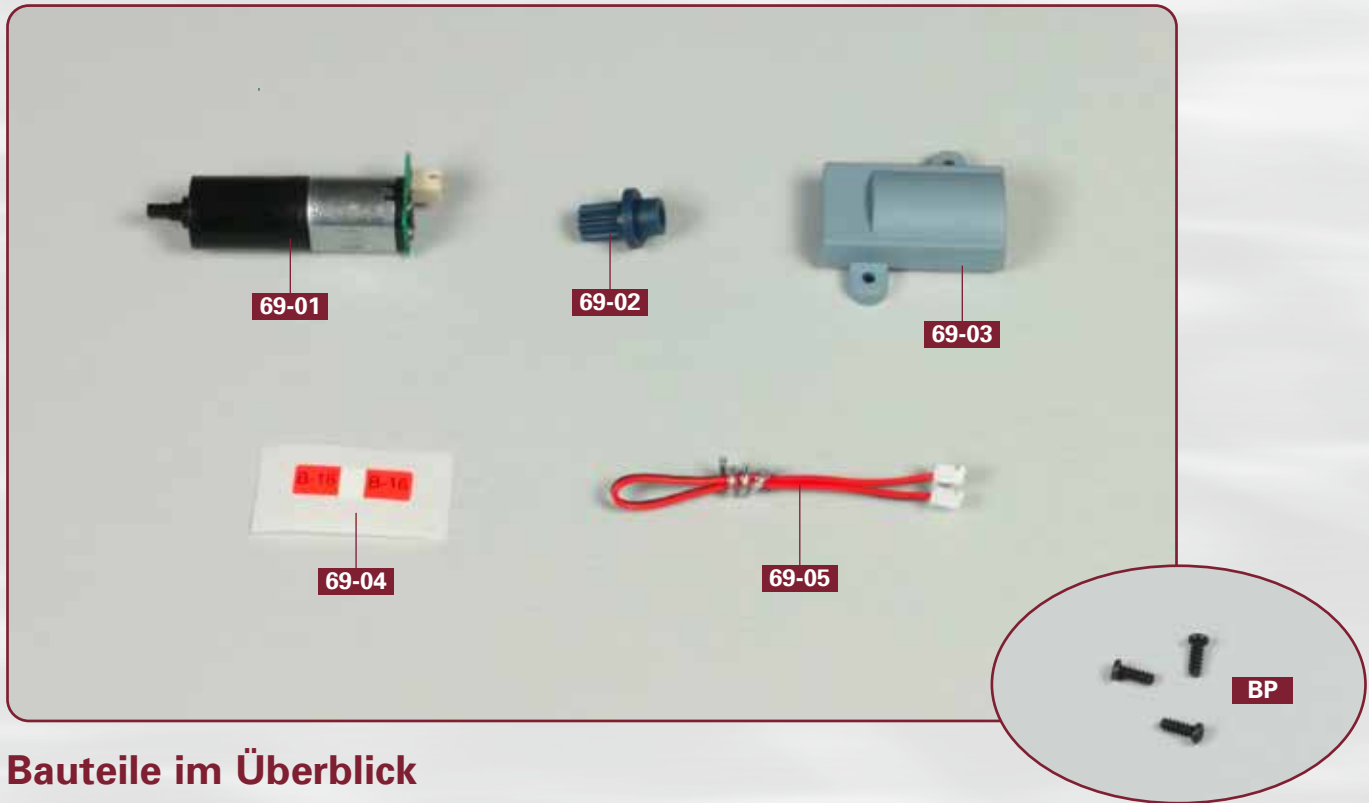


Der Motor für den dritten MA-Turm



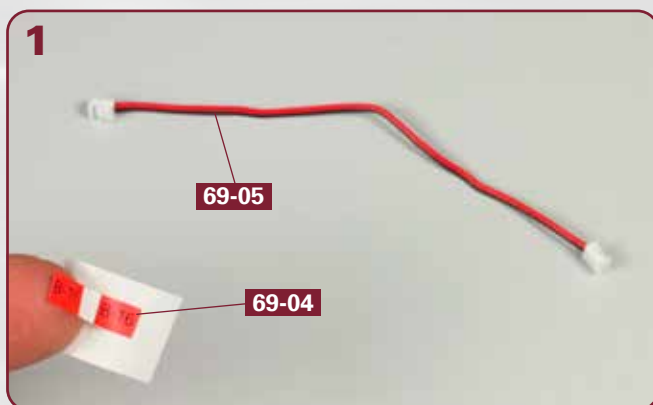
Bauteile im Überblick

69-01: Schwenkmotor
 69-02: Antriebszahnrad
 69-03: Abdeckung

69-04: Kabelmarkierung
 69-05: Kabel für den Schwenkmotor

■ drei Schrauben BP (2 x 5 mm)

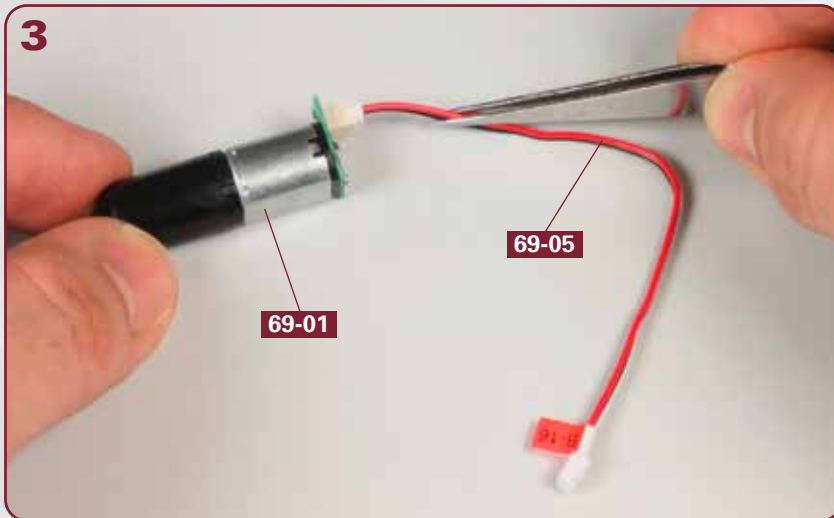
SCHRITT 1: Den Motor zusammenbauen



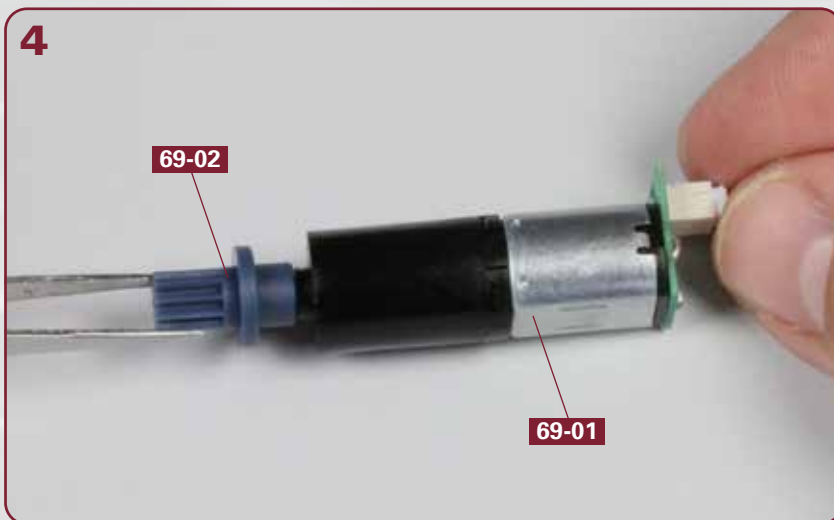
Legen Sie das Kabel für den Schwenkmotor **69-05** auf Ihre Arbeitsplatte. Lösen Sie die Kabelmarkierung **69-04** vorsichtig vom Trägerkarton, wie angedeutet.



Bringen Sie die Kabelmarkierung **69-04** am Kabel **69-05** an. Achten Sie darauf, dass sich die Markierung an dem Kabelende befindet, das nicht mit dem Motor verbunden wird (siehe Bauschritt 3).

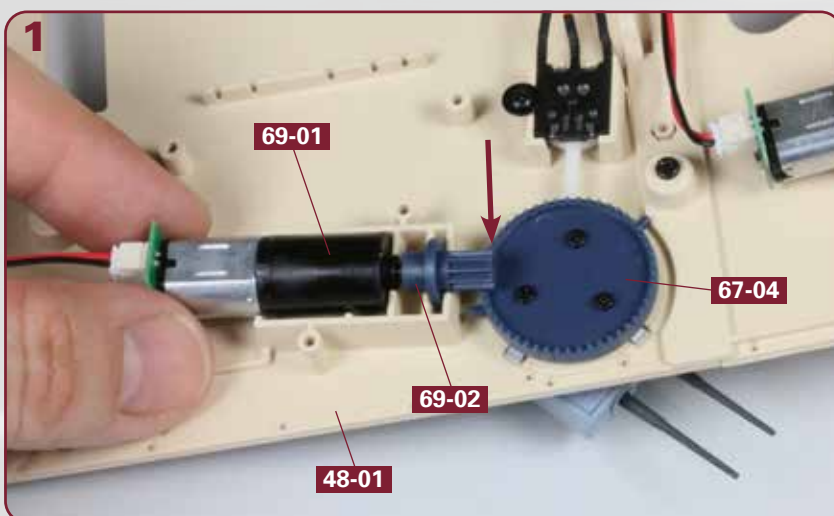


Fügen Sie den (nicht markierten) Stecker vom Kabel **69-05** in den Platinenport des Schwenkmotors **69-01** ein, wie abgebildet.

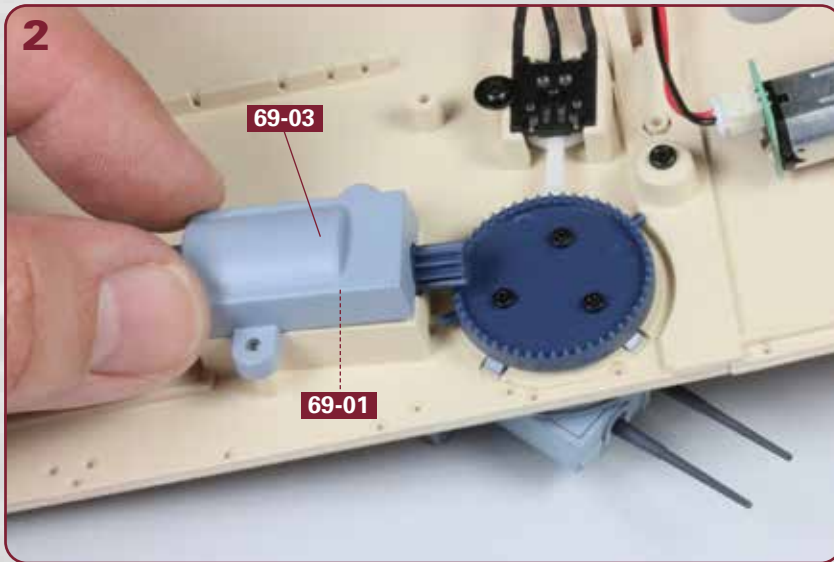


Setzen Sie das Antriebszahnrad **69-02** auf die Welle des Schwenkmotors **69-01**, wie es das Foto zeigt.

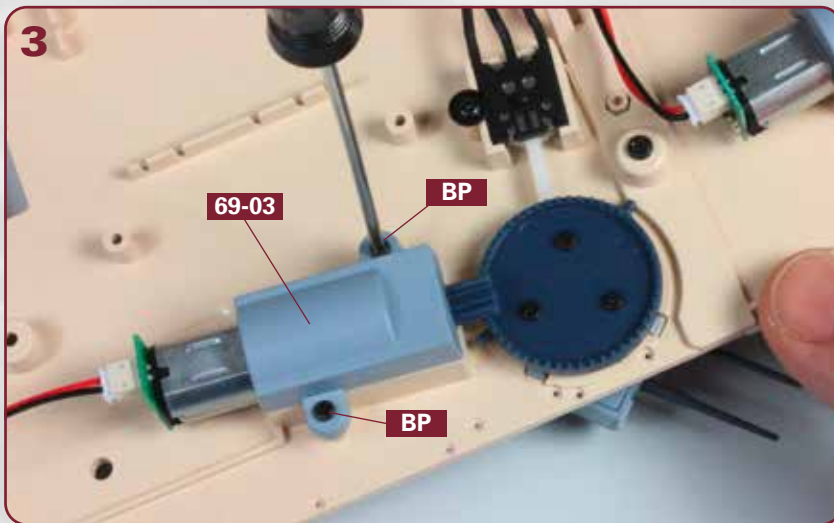
SCHRITT 2: Den Motor am Oberdeck befestigen



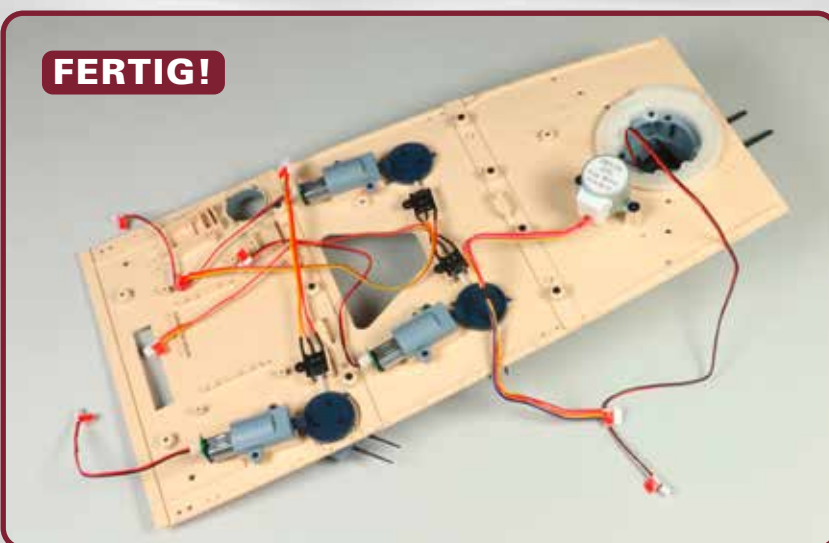
Nehmen Sie die Oberdeckstruktur **19-01/22-01/48-01** hervor und drehen Sie sie vorsichtig auf den Kopf. Setzen Sie den Schwenkmotor **69-01** in die entsprechende Halterung an der Unterseite von **48-01**. Die Ritzel des Antriebszahnrad **69-02** greifen in das Zahnrad **67-04** (siehe Pfeil).



Platzieren Sie die Abdeckung **69-03** über dem Schwenkmotor **69-01**. Die beiden seitlichen Bohrungen der Abdeckung müssen mit den Bohrungen am Oberdeck übereinstimmen.



Befestigen Sie die Abdeckung **69-03** mit zwei Schrauben **BP** an der Unterseite des Oberdecks.



Das Bauergebnis dieser Ausgabe

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