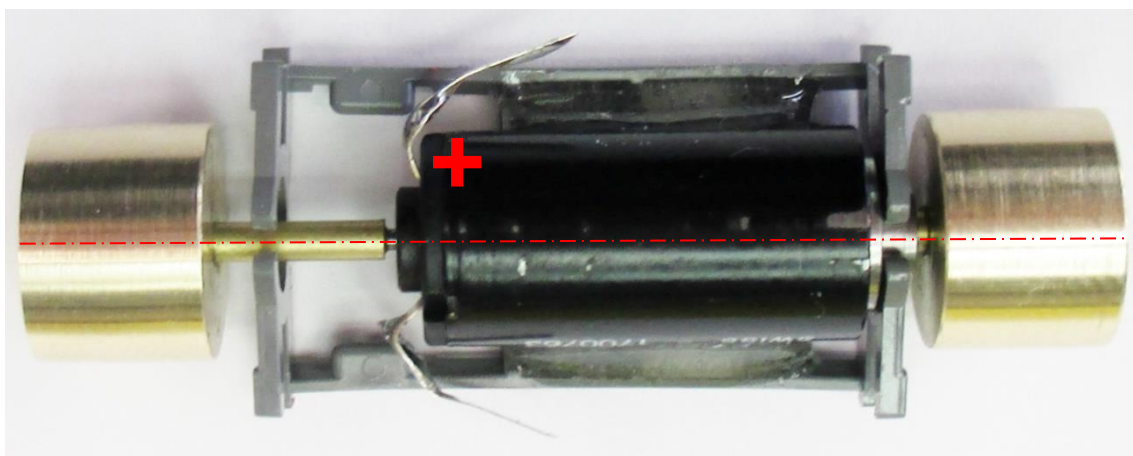


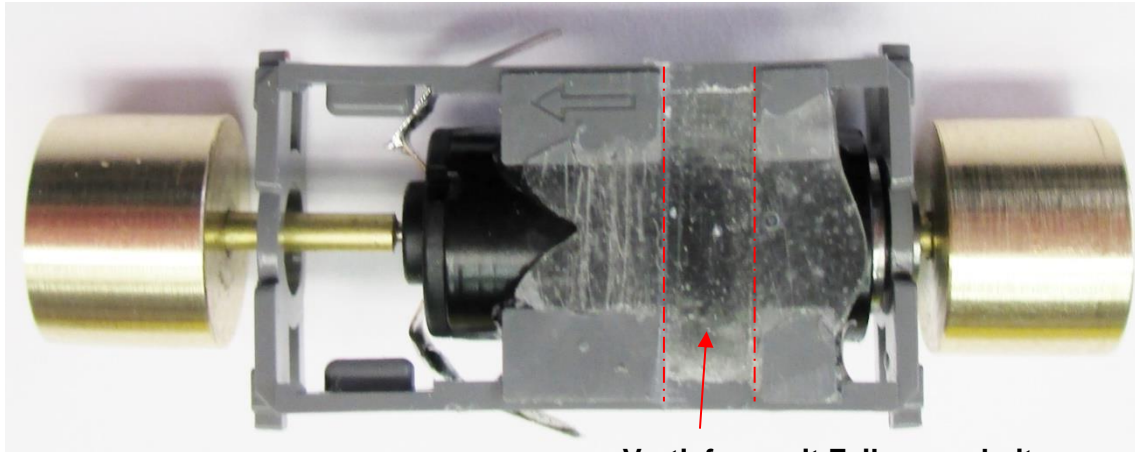
1. Am Führerstand (Motorwagen) Verbindungskabel (Ansteckteil) abnehmen, Schneepflug abziehen, Gehäuse hinten seitlich spreizen, Fahrwerksrahmen herausziehen und vorne aushängen
2. Drehgestelle verdrehen ausrasten und mit Kardan abnehmen
3. Grauen Führerstand abnehmen (2 Rastnasen), blaue Inneneinrichtung abnehmen (8 Rastnasen)
4. Lichtleiter und Beleuchtungsplatine (nach vorne schieben) ausbauen
5. Bodenabdeckung abnehmen (4 Rastnasen), Drehgestellhalter vorne und hinten abnehmen (je 4 Rastnasen)
6. Durch öffnen der Rahmenhälften Originalmotor entnehmen
7. Originalmotorhalter von Motor abziehen, nicht beschädigen, muss wieder verwendet werden!
8. sb-Antrieb in Motorhalter einsetzen, der Motorhalter hat zwei unterschiedliche Lagerklammern, der Metallbund ist in das kleinere (ca. 3,9 mm) einzusetzen, Einbaulage (+) beachten, **die lange Motorwelle mit Schwungmasse nicht belasten oder biegen!** Eine starke Unwucht ist dann nicht auszuschließen
9. Den Antrieb auf eine glatte ebene Fläche legen, die Fläche sollte vorher mit einem Trennmittel z.B.Öl leicht eingerieben oder mit einer Frischhaltefolie aber faltenfrei abgedeckt werden
10. Den Antrieb im Rahmen allseitig ausrichten, eine Schiefelage kann später nur schwer korrigiert werden, den Antrieb seitlich mit ausreichend Kleber einkleben, nach dem Einbringen des Klebers nochmals die Ausrichtung kontrollieren. Zum Kleben empfehlen wir den **2-Komponenten-Epoxidharz-Kleber**, Bestell-Nr. 81071
11. Nach ausreichenden aushärten des Klebers den Antrieb vorsichtig von der Fläche lösen (lange Welle nicht verbiegen), die Vertiefung für den Rahmen muss mit einer Feile ausgearbeitet werden sonst verspannt sich der Antrieb im Rahmen, eventuellen überschüssigen Kleber entfernen (mit Feile, Modellbaumesser), Kontrollieren ob an den Anschlussfahnen Kleber gekommen ist, gegebenenfalls entfernen sonst kann es Kontaktprobleme geben
12. Für Analogbetrieb wird der Motor über die Metall-Rahmenhälften angeschlossen, die Anschlussfahnen sind soweit nach außen zu biegen damit ein sicherer Kontakt zum Rahmen entstehen kann
13. Für Digitalbetrieb sind die Anschlussfahnen abzutrennen, der Rahmen muss im Bereich der Anschlüsse etwas ausgefeilt oder mit Handfräser bearbeitet werden damit die Anschlussdrähte vom Decoder nicht gequetscht werden
14. Antrieb in Rahmen einlegen und zweite Hälfte aufstecken, untere Abdeckung aufstecken, mit Gleichspannung an den Rahmenhälften kontrollieren ob die Schwungmassen den Rahmen berühren, nur wenn sie ruhig und ca. 5 Sekunden auslaufen nachdem die Spannung entfernt wurde, das Modell in umgekehrter Reihenfolge weiter zusammenbauen, andernfalls muss der Kleber am Motorhalter entsprechend angepasst bzw. überschüssiger Kleber entfernt werden, der Motorhalter darf jedoch nicht bearbeitet werden
15. Ein leichtes streifen der Bodenplatte kann mit einem Handfräser an der Bodenplatte behoben werden

sb Modellbau wünscht Ihnen eine gute Fahrt!





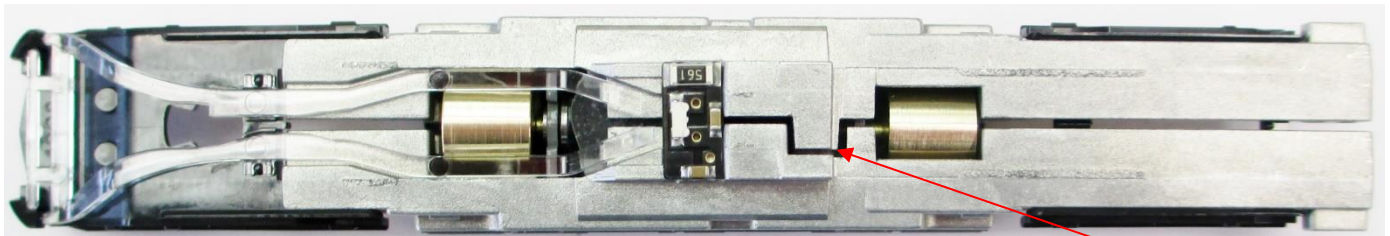
Schwungmassen beim Kleben auf Fläche aufliegen lassen, Motorhalter gerade auf Fläche



Vertiefung mit Feile ausarbeiten,
Kontur wie Rahmen



Falls Schwungmasse auf der Bodenplatte
steift, mit Handfräser ausarbeiten



Für Digitalanschluss hier Rahmen mit
Handfräser ausarbeiten



Raum für
Decoder

Lieber Modellbaufreund!

Im Digitalbetrieb erfordern Glockenankermotore und Flachläufer meist andere Einstellungen der Motorparameter und sind maßgeblich für die Fahreigenschaften verantwortlich.

Für **Flachläufer** und **ESU Lokpilot V4.0** können wir folgende Einstellungen empfehlen:

Motortyp: Standardeinstellungen; CV 52 = 0; CV 54 = 30-50.

Bei **ESU Lokpilot Standard** konnten wir bis jetzt noch keine zufriedenstellende Einstellungen herausfinden.

Wenn Sie mit dem Umbausatz zufrieden waren, würden wir uns freuen, wenn Sie uns weiterempfehlen würden.

Ihr SB-Team