

Ab geht´s!

Bei Robbe werden die hinteren Tiefenruder vom Servo im Druckkörper angelenkt, die vorderen werden nur beim tauchen betätigt. Dafür sorgt ein Mast mit einem transparenten Kunststoffschirm, der durch den Widerstand des Wassers nach hinten gedrückt wird und dabei am vorderen Ruder nach oben zieht. Sieht nicht hübsch aus, weder am Modell noch beim tauchen. Nach 2 -3 Metern Tauchfahrt kommt das Boot wieder hoch.

Natürlich kann man ganz Vorbildgetreu die vorderen Tiefenruder über ein Servo im Bug betätigen, das braucht aber Platz und einen extra Kanal. Beides ist bei mir Mangelware. Deshalb beschloss ich, die hinteren Ruder mit den vorderen gegenläufig zu koppeln. Über einen Stellring verbunden wird das Gestänge von hinten über dem Druckkörper nach vorne verlängert. Dort überträgt es die Bewegung auf einen doppelten Servohebel, der zwischen den Torpedorohren angeordnet ist. Dies dreht die Bewegungsrichtung um und wirkt auf den Ruderhebel auf der Achse. Zeigt das hinteren Ruder auf tauchen, macht das vordere das Gegenteil und umgekehrt.

Knifflig war die Frage der Verbindung des Gestänges über die Trennstelle des Rumpfes. Sie muss wegen des Bajos über eine Drehbewegung hergestellt werden. Aus Messingblech habe ich eine Gabel gebogen und mit dem Gestänge verlötet. Die Gabel greift auf der anderen Seite in eine Scheibe auf dem Gestänge, die Öffnung der Gabel ist aufgebogen um das einrasten beim schliessen des Bajos zu erleichtern.