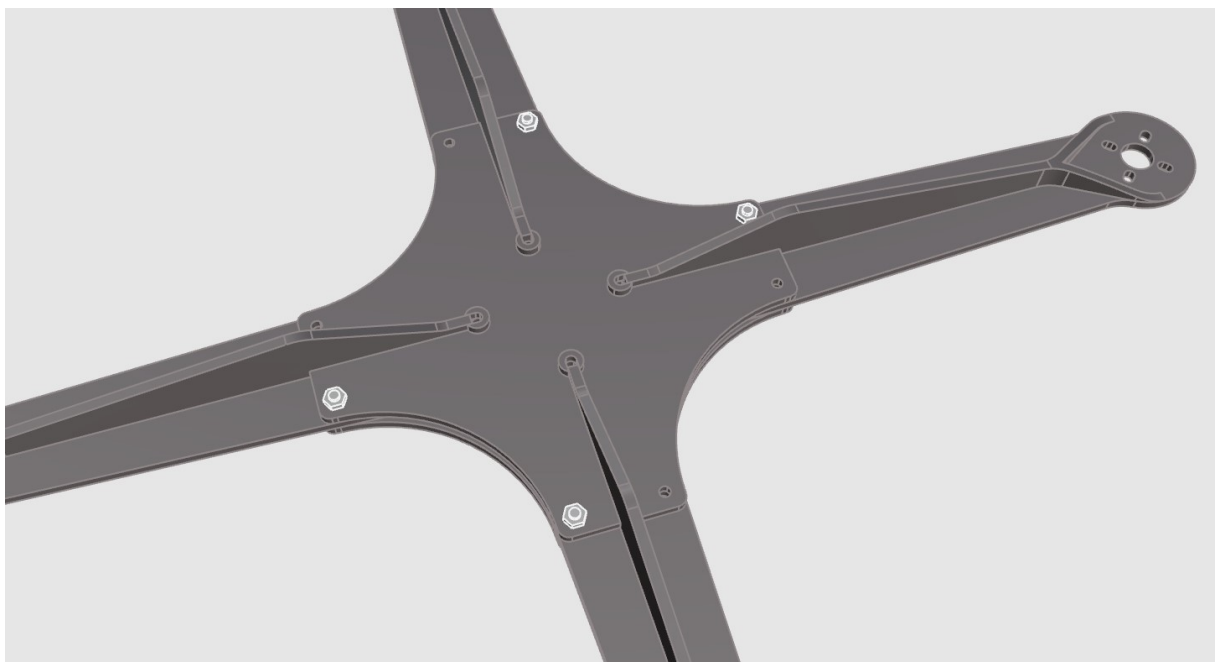


3D-Druck:

Bei den STL-Dateien besteht die Wahl zwischen zwei verschiedenen Armen:

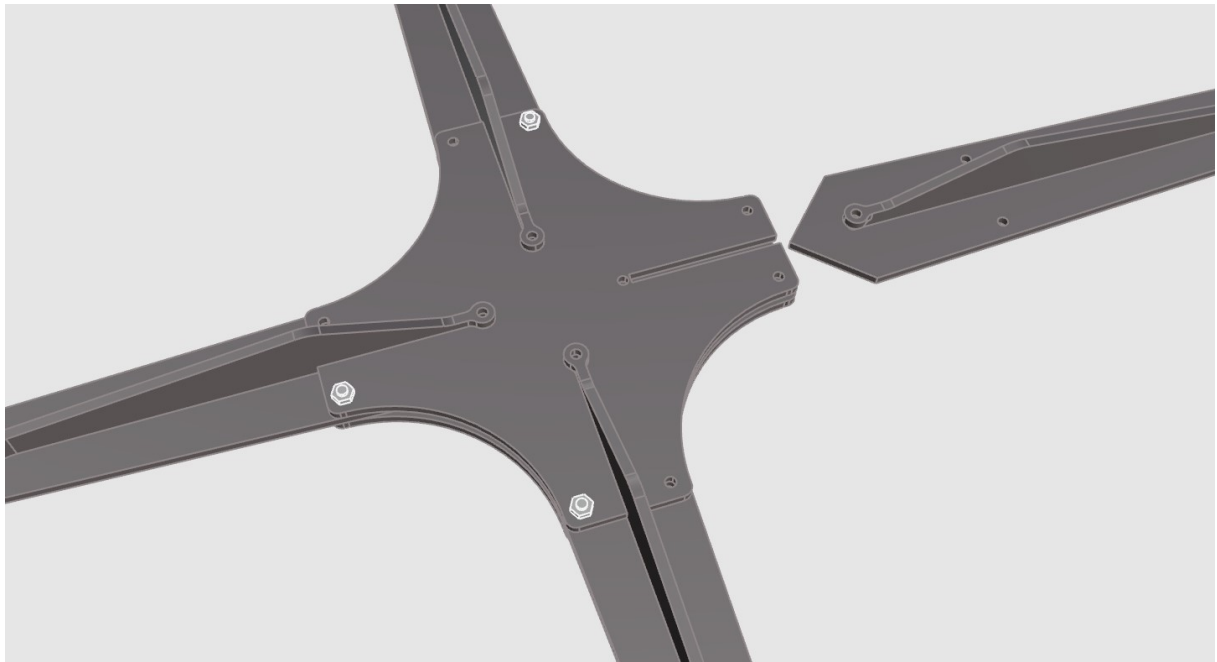
- *Arm_1.stl* lässt sich wie alle anderen Teile ohne Support drucken, ergibt aber einen weniger steifen Rahmen. Diese Variante wird empfohlen, wenn keine besonderen Erfahrungen im 3D-Druck vorhanden sind.
- *Arm_2.stl* muss mit Support an der überhängenden Schraubenöse gedruckt werden. Nach dem Druck wird der Support entfernt. Diese Konstruktion führt zu einem steiferen Rahmen und richtet sich an erfahrenere Anwender.

Achtung: Zu jedem Arm gehört eine entsprechende untere Centerplate. *Arm_1.stl* ist nicht mit *CP_lower_2.stl* kompatibel und umgekehrt.



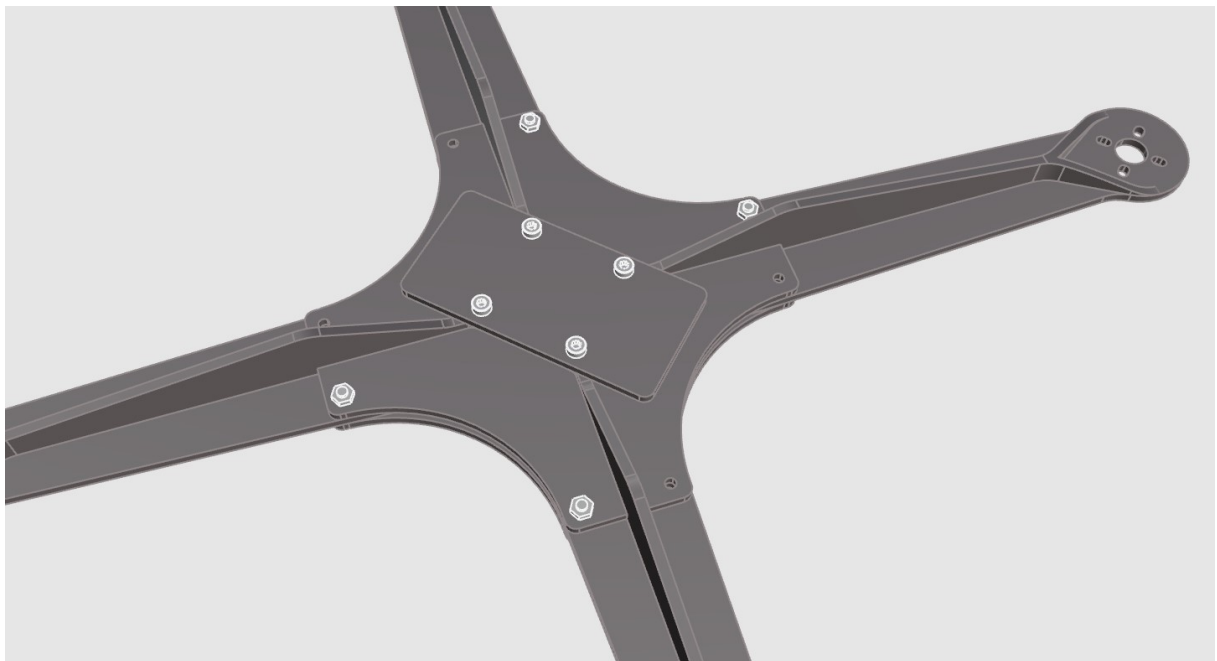
Schritt 1 (Arm_1):

Alle vier Arme mit je einer M3x15 Schraube an zwei gegenüberliegenden Seiten der oberen Centerplate fixieren. Anschließend die untere Centerplate auflegen und mit vier Muttern sichern.



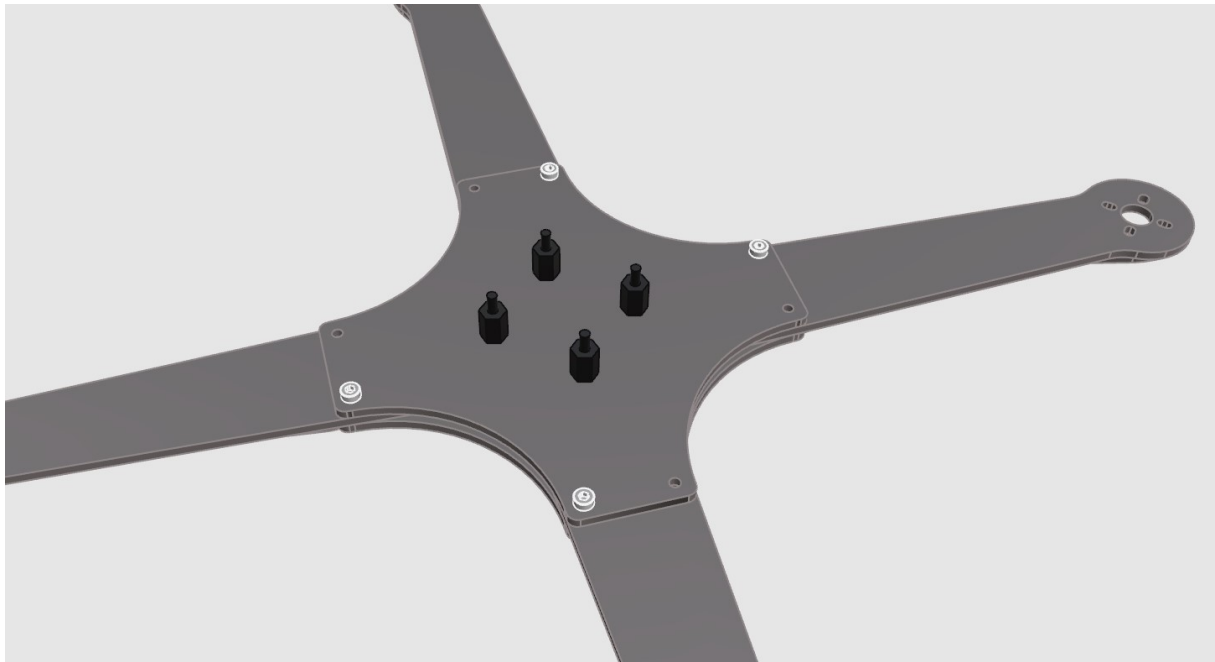
Schritt 1 (Arm_2):

Einen Arm nach dem anderen zwischen die Centerplates schieben und mit je einer M3x15 Schraube und Mutter an zwei gegenüberliegenden Seiten sichern.



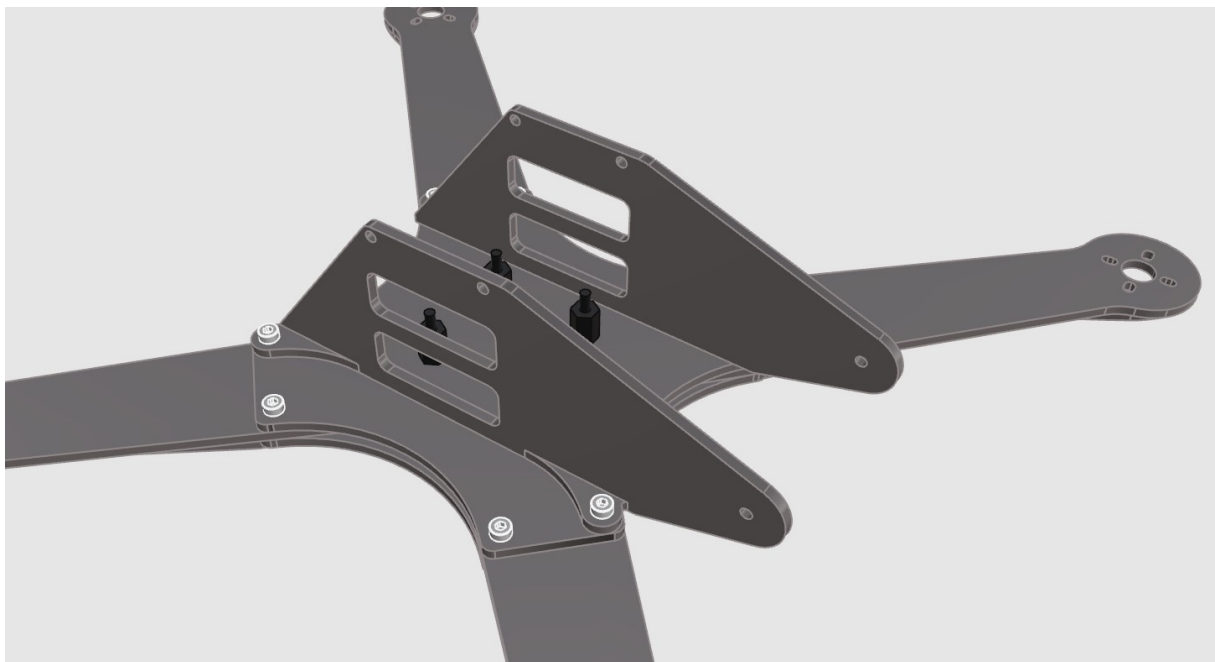
Schritt 2:

Den Akkuträger mit vier Schrauben M3x20 aufsetzen.



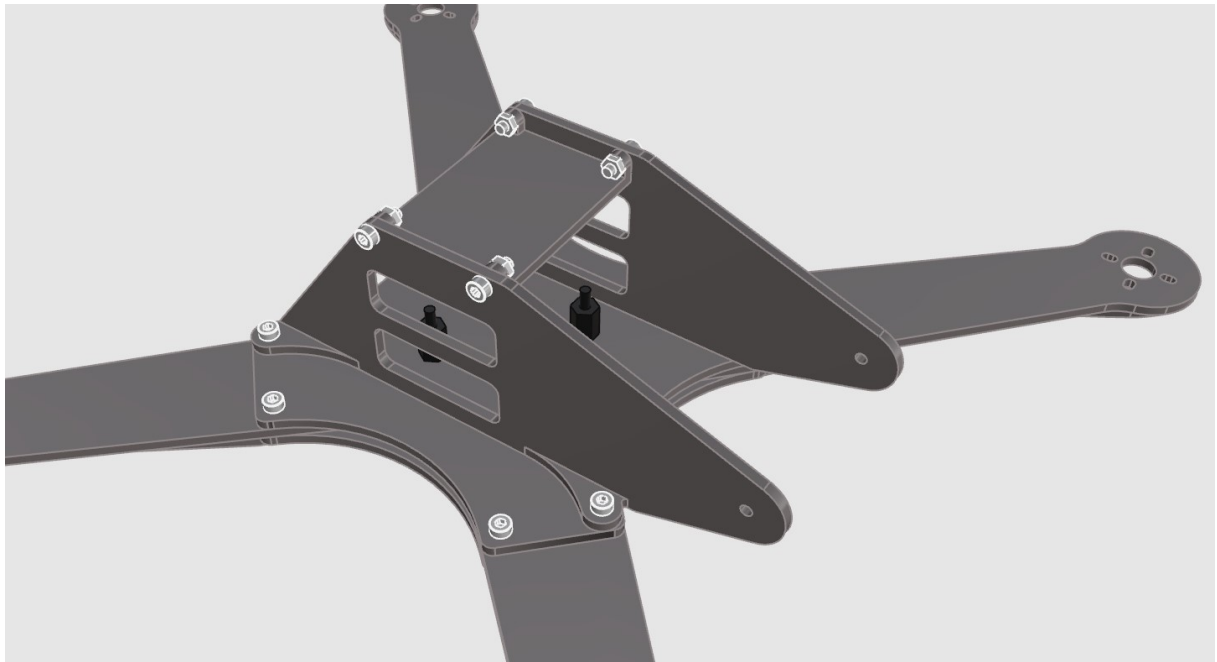
Schritt 3:

Auf der Gegenseite vier M3 Distanzbolzen auf die Schrauben aufsetzen und festziehen. Für die Elektronik steht eine Gesamthöhe von 49 Millimetern zur Verfügung. Bei mehreren elektronischen Boards sollten entsprechend kurze Distanzbolzen gewählt werden.



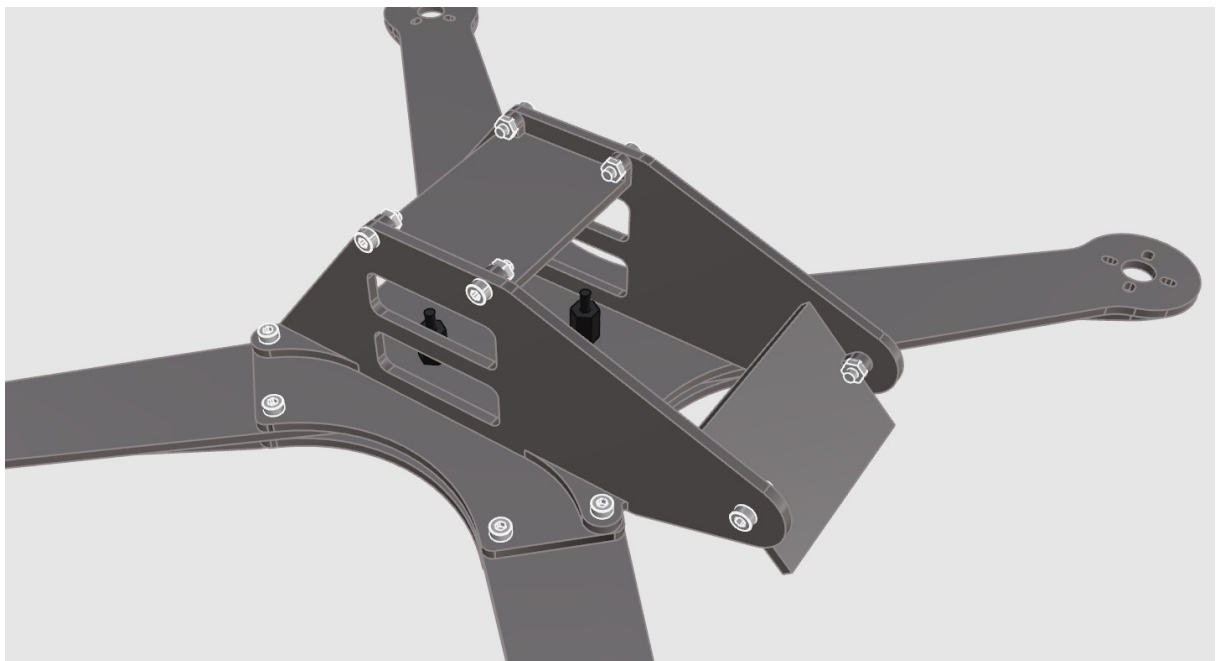
Schritt 4:

Seitenteile mit jeweils zwei M3x15 aufsetzen und auf der Rückseite mit Muttern sichern.



Schritt 5:

Die obere Trägerplatte kann wahlweise mit M3 Schrauben und Muttern oder aber mit Treibschrauben befestigt werden. Um M3 Schrauben zu verwenden, müssen die Bohrungen an der Trägerplatte auf 3mm aufgebohrt werden. Treibschrauben mit 2mm bis 2,6mm Durchmesser können ohne Aufbohren eingesetzt werden und schneiden sich ihr Gewinde selbst.



Schritt 6:

Auch die Trägerplatte für die Kameras kann wahlweise mit M3 Schrauben und Muttern oder mit Treibschrauben befestigt werden. Bei der Verwendung von M3 Schrauben müssen die Bohrungen des Trägers ebenfalls auf 3mm aufgebohrt werden. In diesem Fall sind Sicherungsmuttern empfohlen, damit sich der Träger mit der Kamera nicht während des Fluges verstellt.