

OLD meets NEW!!



Baby Noise

ベビー・ノイス 電動ARFキット
Baby Noise Electric ARF kit

組立説明書
Instruction Manual

注意事項 : Notes

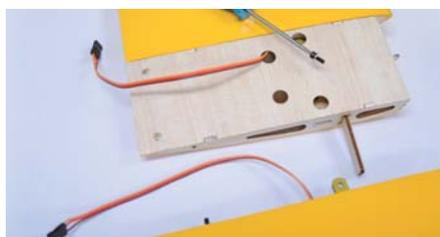
1. 主翼は左右2分割になっています。通常の飛行には十分な強度がありますが、もしアクロバティックな飛行もするという場合には、必ずエポキシで左右の主翼を接合してください。
Glue the main wings by the epoxy if you fly acrobatic
2. 水平尾翼、垂直尾翼の固定は、瞬間接着剤で十分ですが、必ず90度になるよう確認してから接着を行ってください。
Glue the tail wings to the fuselage by CA , check 90 degree each other.
3. ラダーリンクエッジロッドは、押す時に少したわみが出ますが、飛行上問題はありません。
A slight distortion of the linkage wire has no problem at the flight.
4. 尾輪はラダーにピアノ線で接着されていますが、ハードなランディングを行うとピアノ線が外れる場合があります。外れた場合は再度接着の上、適度な補強をお願いいたします。(説明書Page4に補強方法が記載されていますので、参考にしてください)
See the page 4 to strengthen the tail gear fitting.
5. 主翼形状がクランクYのため、パワーを上げると自然に上昇します。ノーズが上がりすぎる場合は、モーターマウントの後ろに2ミリ程度の板あるいはワッシャーを差し入れて、モーターにダウンスラストを付けてください。
Increase the motor thrust down angle if the aircraft heads up sharply.

主翼部の組立 Assemble the main wing.



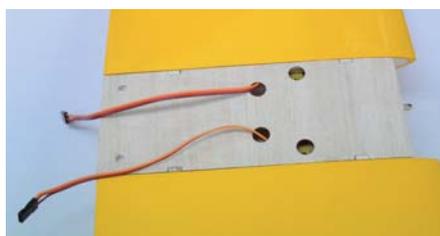
カンザシの角が直角のほうをセンターピースに5分間エポキシで接着してください。カンザシの角が丸いほうは主翼に差し込まれますが、主翼を2分割にする場合は接着しません。
主翼を1ピースにする場合は、カンザシ、ルートリブ全体にエポキシを塗って完全に接着してください。

Glue the square end of the wing joiner into the wing center piece using 5 minutes epoxy. Repeat this process for other side of the wing center piece. Do not glue the round corner end of the wing joiner, this end must be inserted into the main wing. (need to glue this end too when you fly acrobatic).



エルロンサーボのリード線をセンター部の穴から引き出し、カンザシ、後部のアライメントピンを合わせて、M3ボルトで固定します。

Route the extension cable of the servo through the hole and insert wing joiner into the main wing, then secure the main wing to the wing center piece using M3 screw.



左右の主翼をセンター部に固定して完了。

センター部と左右の主翼間にはわずかにすき間ができる場合がありますが、飛行上は問題ありません。

Repeat both side of the wing and complete the main wing assembling.

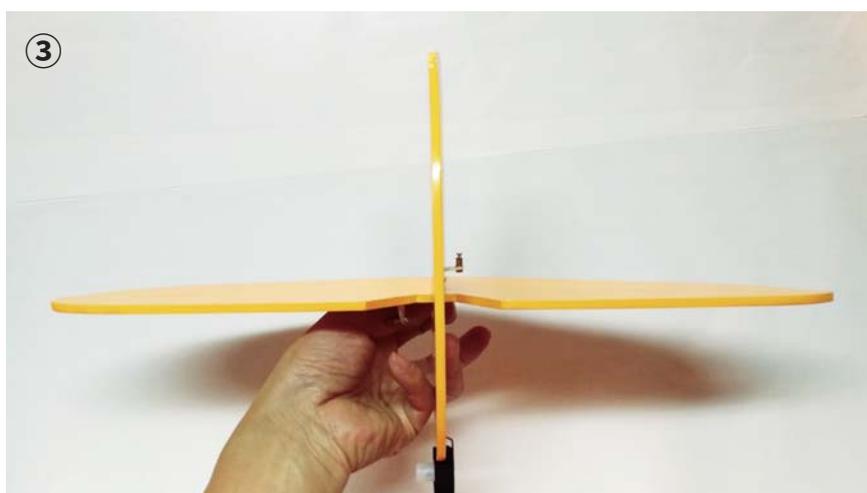
尾翼の取付け Assemble of the tail wing



使う部品を取り出します。
もしフィルムがたるんでいるときは適宜ヒートガンあるいはアイロンで修正してください。
Place the related parts including fuselage and use the heat gun or iron to remove if any wrinkle of the film.



水平尾翼の中央スリットに、
垂直尾翼を差し込みます。
Insert the vertical fin into the
center slits of the stabilizer.



水平尾翼と垂直尾翼が90度になっていることを確認して、低粘度瞬間
接着剤を交わった個所に垂らします。あまり多く垂らすと思わぬところに
流れてしまいますので慎重に作業を行ってください。
Make sure the angle (90 degree) of the both parts and glue them by CA



胴体上部のスリットに出来上がった
尾翼を刺し込みます。この時はまだ
接着しないでください。
Insert the assembled tail wing into
the slit of the upper side of the
fuselage.



胴体下部のスリットにテールフィン
を差し込みます。
この時同時にラダー側についている
ヒンジを差し込んでください。
Insert the tail fin into the slit of the
lower side of the fuselage. Insert a
rudder hinge into the tail fin too.



ここまで完成してから、各パーツが
交わっている箇所とヒンジへ低粘度
瞬間接着剤を垂らして固定します。
Glue all the tail wing and tail fin
with fuselage together by CA.



きれいに胴体に尾翼が装着されました。
View of assembled the tail wing and the tail fin.



500ミリリフケーシングロッドのZ型に曲げられた方を各サーボホーンの外側から2番目の穴に取り付け、サーボ側からロッドを差し込みます。(サーボホーンを外した状態で作業してください)
ラダーとエレベーターに装着されたロッドストッパーの穴に差し込みます。各サーボホーンをサーボに戻します。水平、垂直が取れている状態を確認してロッドストッパーのイモねじを締めて固定します。

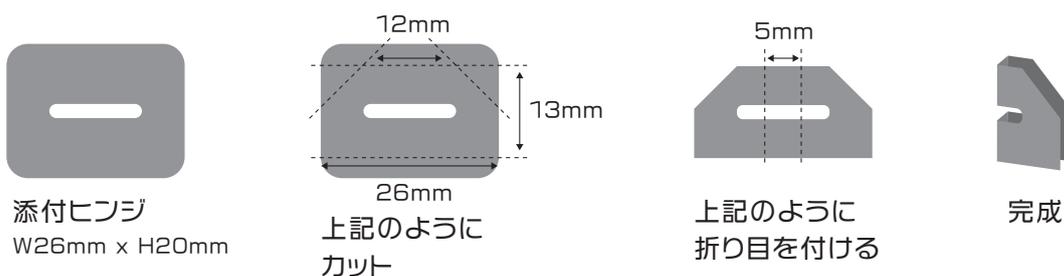
Insert the z shape side of the 500mm long pushrod into the 2nd outer hole of the elevator arm, then put the pushrod to the guide tube in the fuselage. (do this step after removing the servo arm from the servo). Then insert the end of the pushrod to the rod keeper of the control horn of the elevator. Temporarily connect the elevator servo and ESC to the receiver and turn on the transmitter. Making sure the trims on the transmitter are centered, connect the battery to the ESC, if necessary remove and re-mount the servo arm, so the servo arm should be perpendicular. Finally hold the elevator to get the neutral and tighten the set screw of the rod keeper. Repeat above steps for the rudder

テールギア (尾輪) の補強 Strengthen the tail gear

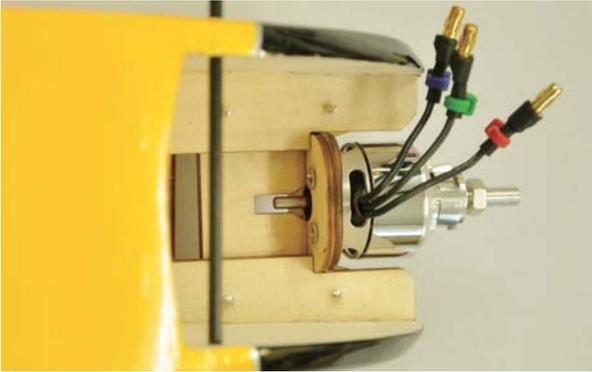


付属イージーヒンジを図のように折り曲げ、外角をカットしてラダーと尾輪のピアノ線を包むように中粘度瞬間接着剤で接着します。
なお接着する部分のフィルムをカットしたほうがより確実です。

Follow to the figure bellow. Cut and fold the plastic easy hinge (included) and wrap it the tail gear wire with the rudder and glue by CA.
(Better to remove the film under the hinge before glue)



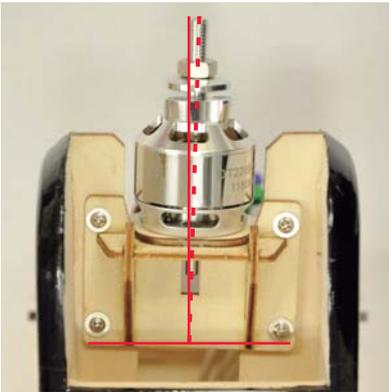
モーター関連 Installation of the motor



モーターの取付け (裏からの写真)

モーターマウントの後部を胴体側の切り欠きにぴったり合わせてください。

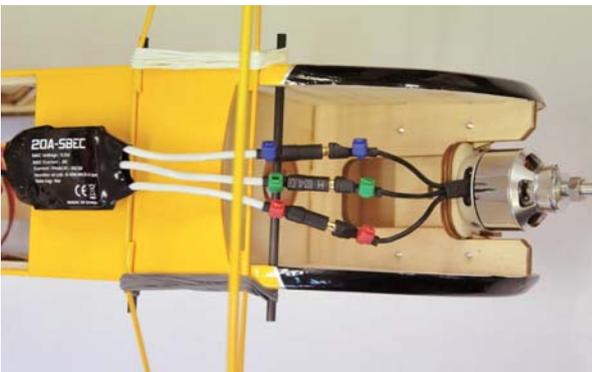
Installation of the motor. (view from the bottom)
After fixing the motor to the motor mount by 4 x M3 screw, set the motor mount to the fuselage. Make sure the back-end of the motor mount be aligned to the notch of the motor mount base.



モーターの取付け (上からの写真)

下穴を軽くキリなどでもんでから付属のタッピングビスでモーターマウントを取付けしてください。上記のようにモーターマウント後部を胴体側切り欠きに合わせると、左写真のように上から見たときにわずかにモーターが右を向きます。(サイドスラストと云います。)

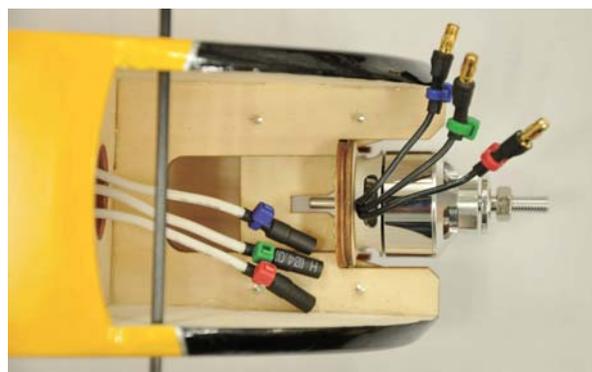
Installation of the motor (view from the top)
Fix the motor mount to the motor mount base by 4 x M3 tapping screw (included). You identify the direction of the motor shaft turns slightly to the right (so-called the side thrust)



アンプとの接続

写真のようにアンプのラベルを上に向けた状態でモーターからのケーブルと平行に接続することでモーターは反時計回りに回るはずですが、この段階で必ず反時計回りに回転するか受信機及びバッテリーを接続して確認してください。確認後写真のように細いカラータイラップあるいは目印をそれぞれのケーブルに装着してください。

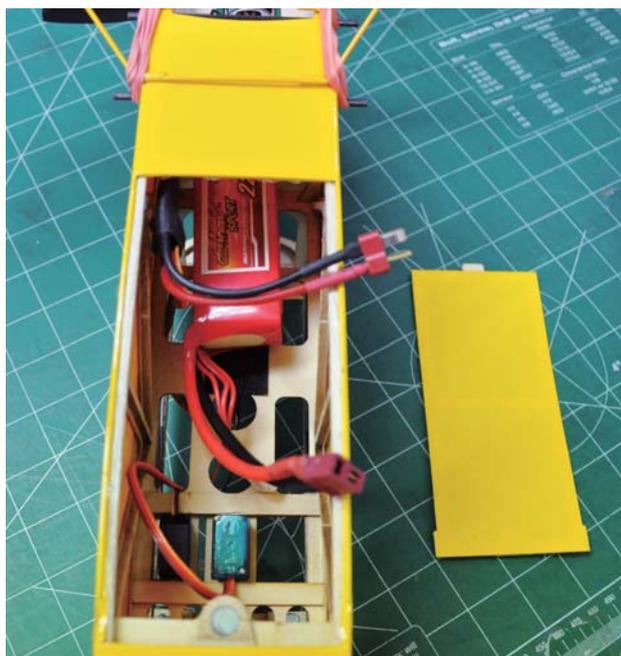
Connect the Motor and the ESC (view from the bottom)
Connect 3 cables of the ESC to the 3 cables of the motor. Temporarily connect the receiver and the battery and turn on the transmitter, then move slightly up the throttle stick (remove the propeller before doing this step), then the motor should turn counter-clockwise, otherwise the connection of any 2 wires should be changed. Once the motor turns correctly (CCW), then attach the small marking tag (color tie-wrap or color tape) to the 3 cables of the motor and the ESC



ケーブルを一旦外してからアンプを胴体の中に入れ、丸穴からアンプのケーブルを引き出します。同じカラーのタイラップに従って、ケーブルを再度接続すれば、間違えることなく完成します。

Disconnect the cables and insert the ESC to the fuselage, then connect 3 cables again (connect same color marking each other)

バッテリーの搭載 Install of the battery pack



バッテリーの重量によって重心位置が変わってきますので、重心位置が合うようバッテリーの位置を調整してください。

Adjust the battery pack position to fit the center of gravity

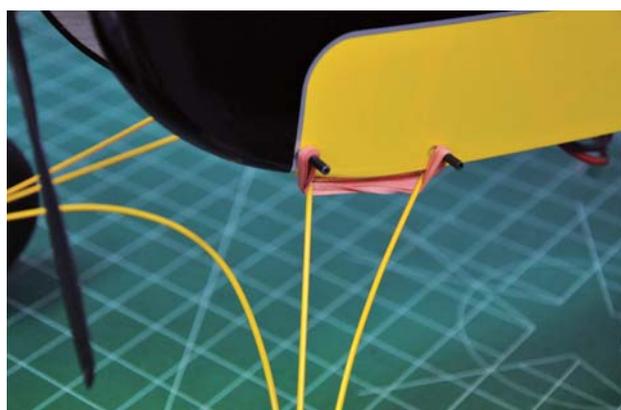
主翼の取付け Install of the main wing



主翼の取付け:
ナイロンボルトの長さを首下20mmにカットしてワッシャを入れて固定します。

Use 2xM4 Nylon bolt and washer (included) to fix the main wing. (cut the nylon bolt to 20mm long)

ランディングギアの取付け Install of the landing gear



付属ゴムで固定してください。

Fix the landing gear by rubber band (included)

重心位置 Center of Gravity



重心位置:主翼前縁から60mm

Balance point should be around 60mm aft of the leading edge.

(Adjust the battery position to meet this balance point)

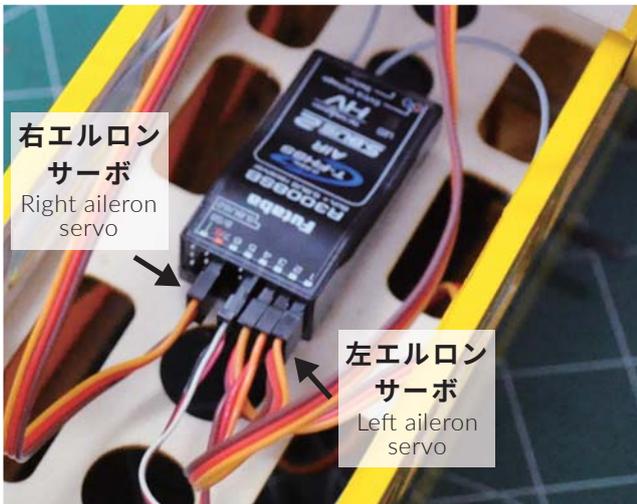
受信機 Receiver



受信機の搭載:

バルクロで受信機を固定します。

Fix the receiver by the hook-loop tape



受信機と各サーボの接続 (Futabaの場合):

右エルロンサーボは6chへ、左エルロンサーボは1chへ接続してください。

その上で、送信機のメニューにある「フラップロン」をACT (有効) にします。

エレベータサーボは2chへ、ラダーサーボは4chへ接続します。

スピードコントローラーからのケーブルは3chに接続します。

Receiver and servo (in case of Futaba R3008)
Connect the right Aileron servo to the channel 6 and the left Aileron servo to the channel 1.

Then "act" the flaperon function in the menu of the transmitter.

Connect the elevator servo to the channel 2 and the rudder servo to the channel 4.

ESC must be connected to the channel 3

完成 Now ready to take off !!



TEL:0297-44-9202

電話受付時間:10~18時

定休日 水・日・祝日

LITTLE-BELLANCA.COM

Copyright (C) 2018 LITTLE BELLANCA CO., LTD. All Rights Reserved.