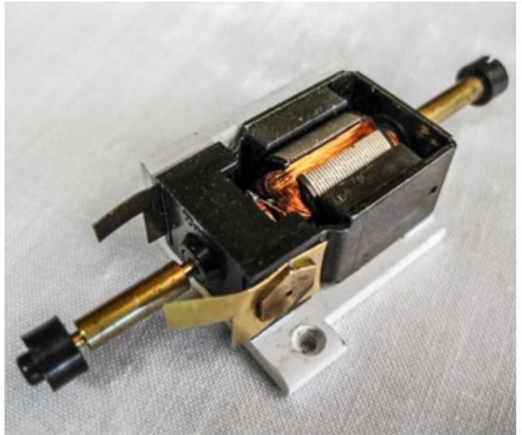
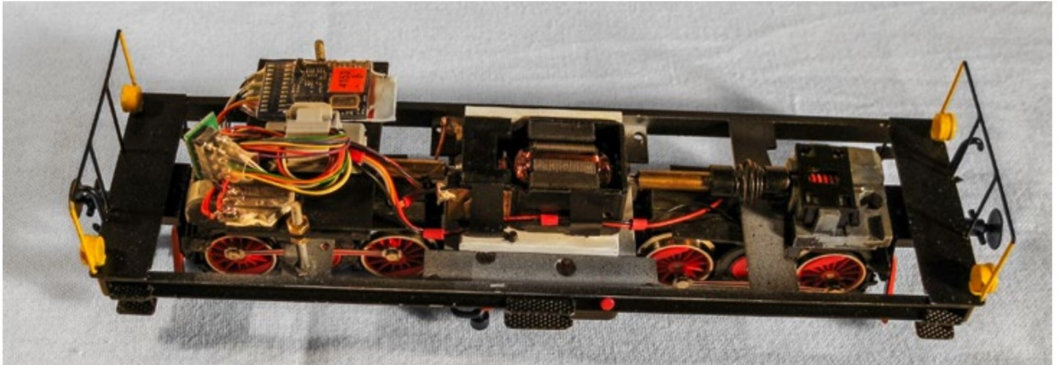


Die Platine wird quer eingebaut und mit Muttern befestigt.



Zur Isolierung ruht der Motor auf einer Kunststoffplatte.



Der Einbau des für die Digitalisierung wichtigen Decoders erfolgt oberhalb des einen Antriebsdrehgestells in einem der beiden Vorbauten.

Man muss mit einem kleinen Schraubenzieher versuchen, die Kunststoffbodenplatte so weit zu lösen (auszuklipsen), bis der Kasten herausgezogen werden kann (hat oben einen Zapfen). Am besten nimmt man die Bodenplatte nicht ganz weg, weil sonst das Drehgestell in seine Einzelteile zerfällt. Jetzt gibt es noch zwei Nachbearbeitungen, damit man den Schienenräumer anschrauben kann. Zuerst bohren wir die Aussparung für den Zapfen am Kupplungskasten von oben auf 2 mm aus. Zu diesem Zweck müssen wir die Schnecke ausbauen. Damit keine Späne in das Getriebe gelangen, verklebt man am besten die Öffnung mit Klebband. Dies vor allem für die zweite Arbeit. Da die Bohrung nicht in der Mitte der Öffnung für die Lampe ist, müssen wir diese noch etwas ausfräsen. Mit einem 4-mm-Fingerfräser habe ich das Loch mit Zentrum der 2-mm-Bohrung von oben bis auf die Aussparungstiefe nachgestochen (4 mm = Schraubenkopfdurchmesser M2). So kann ich den Schienenräumer mit einer

M2-Schraube befestigen. Nach dem Zusammenbau wären die Drehgestelle so einbaufertig.

Der Elektromotor

Als Antriebsmotor verwendete ich den Originalmotor von Roco. Die Motorenwellen verlängerte ich beidseitig mit einem 4-mm-Rundmessing um 2×15 mm. Die Antriebskupplung mit dem Federdraht habe ich ebenfalls vom Original verwendet.

Die Elektroausrüstung

Die Elektroplatine konnte ich nicht mehr längs einbauen, sondern nur quer. Ich bohrte beim Querbalken der Drehgestellbefestigung möglichst weit aussen zwei M2-Gewindelöcher. In diese schraubte ich zwei M2-Gewindestangen von 20 mm Länge und verlötete sie.

Oben befestigte ich sie zwischen zwei Muttern. Bei der Platine musste ich die beiden Dioden loslöten. Danach kürzte ich die Platine beidseits, bis sie im Gehäuse Platz

hatte. Die Dioden habe ich auch gekürzt, zwei neue Löcher gebohrt und wieder angelötet. Auch dieses Modell hat keine Beleuchtung. In der Zwischenzeit habe ich die Lokomotiven digitalisiert. Den Motor musste ich isoliert befestigen, was ich mit einem Kunststoffwinkel gemacht habe, und anstelle der Platine nahm ich eine Kunststoffplatte, auf die ich den Decoder klebte.

Das Dach

Das Dach besteht aus 0,5-mm-Messingblech und ist wieder dem Radius vom Gehäuse angepasst. Zur Positionierung lötete ich zwei Messingvierkant von 3×3 mm beidseitig längs so an, dass das Dach in der Länge und der Breite positioniert ist. Wegen des Dachradius musste ich die Vierkante auf einer Seite etwas anschrägen.

In den Vierkant bohrte ich noch vorgängig je zwei 1,5-mm-Löcher, in die ich 1,5-mm-Rundmessing lötete. Der Abstand ist so gewählt, dass sie hinter den Stegen zwischen Türe und Fenster versteckt sind. Mit