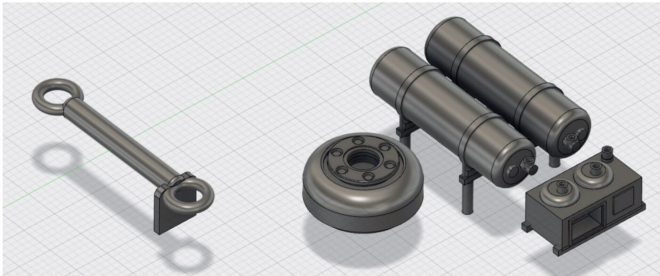



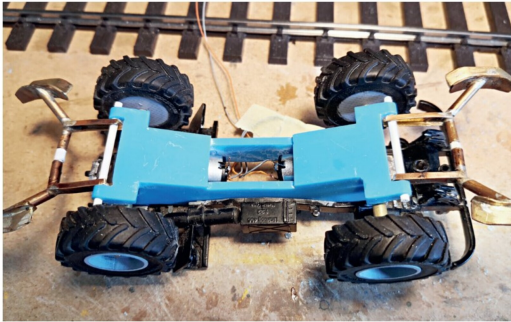
Die 3-D-Zeichnung für die Halterung, in welche die beiden Motoren eingeschoben werden.



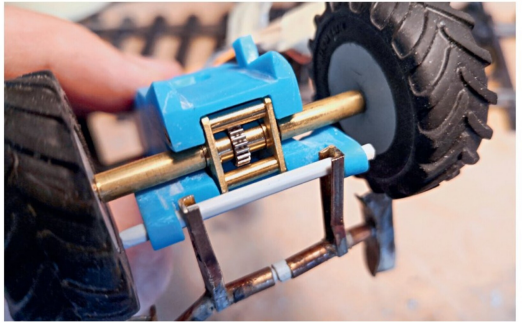
Die Dachaufbauten und weitere Einzelteile drucke ich ebenfalls mit meinem 3-D-Drucker aus.

Pack von ESU angefügt, um die Fahreigenschaften zu verbessern. Die ganze Elektronik ist im Aufbau verdeckt eingebaut worden. Als zusätzliches Schmankerl habe ich aus zwei 3-mm-LED eine Blinklichtanlage gefertigt. Im Decoder wurden diese Leuchten als blinkende Lichter programmiert. Ich kann sie je nach Bedarf an- oder ausschalten. Mit diesem optischen Zusatz ist das kleine Gefährt viel besser sichtbar. Die Fahreigenschaften sind nach ein paar Feineinstellungen des Decoders gut. Das Gefährt lässt sich in niedriger Geschwindigkeit durch die Gleisanlagen manövrieren.

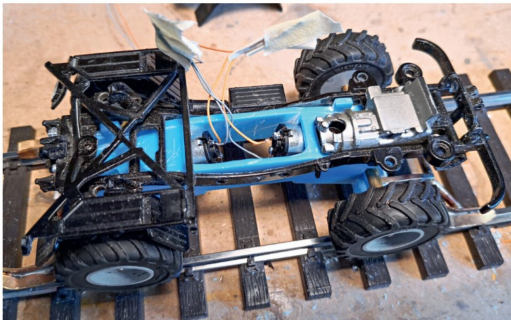
Insgesamt war die Konstruktion viel aufwendiger, als ich ursprünglich gedacht hatte. Auch weil ich vieles erst austesten und dementsprechend einiges wieder neu und verbessert konstruieren musste. Es war ein ständiges Optimieren und Verbessern. Der Unimog kann nun aber problemlos einen Güterwagen auf meinem Spur-1-Diorama schieben und ziehen. Als zukünftiges Projekt wäre der Einbau eines Soundmoduls toll. 



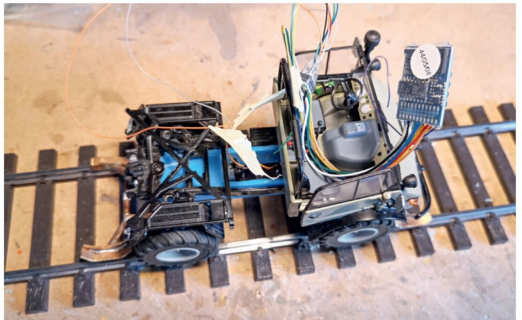
Die Halterung samt eingeschobenen Motoren von unten gesehen.



Die Radachsen sind direkt mittels einer Verlängerung am Motor befestigt.



Die beiden Motoren werden am selben Decoder von ESU angeschlossen.



Später wird die Elektronik in den hinteren Aufbauten verschwinden.