



F4U Corsair
Electric ARF Park Flyer

Great Planes Corsair E.P.

Per la serie c'ho voglia di volare ma non di costruire un modello che appagherà la voglia di warbird di ogni modellista.

Il modello e' il classico ARF, quasi pronto al volo, se alla G.P. montavano pure i servi restava ben poco da fare!!

Questa piccola guida e' stata stilata senza alcuna presunzione, e non e' certo destinata a modellista esperto, si basa su esperienze personali e spero torni utile a qualche amico modellista non proprio esperto in fatto di costruzione.



Eccolo appena fuori dalla scatola, anche i piani di coda sono perfettamente incollati...



Montaggio Servi

Il modello si pilota con soli due servi, alettoni e piani coda, non e' previsto l'uso del timone.

Anche se si tratta di un ARF qualche aggiustamento e' necessario affinché il servo che comanda gli alettoni lavori senza impedimenti sfruttando al massimo la sua corsa garantendo la fluidità di movimento.

I bauloni all'interno dei quali si inseriranno i tiranti metallici sono già collocati all'interno dell'ala, a proposito l'ala risulta ben fatta e sagomata, la parte frontale riporta delle protezioni per proteggerla durante gli atterraggi.

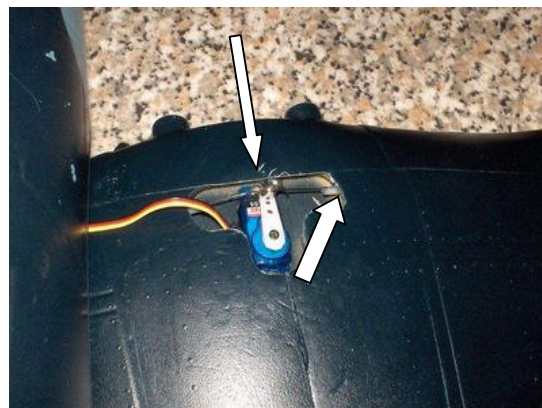
Tornando al comando degli alettoni, una volta collocato il classico HS-55 sarà necessario cercare di posizionare al meglio i due bauloni che guidano i tiranti che verranno tenuti uniti da un ferma barre montato sulla squadruccia del servo.

Sul mio Corsair ho dovuto scollare i due bauloni dalle posizioni originali e posizzarli in modo che lavorassero al meglio.

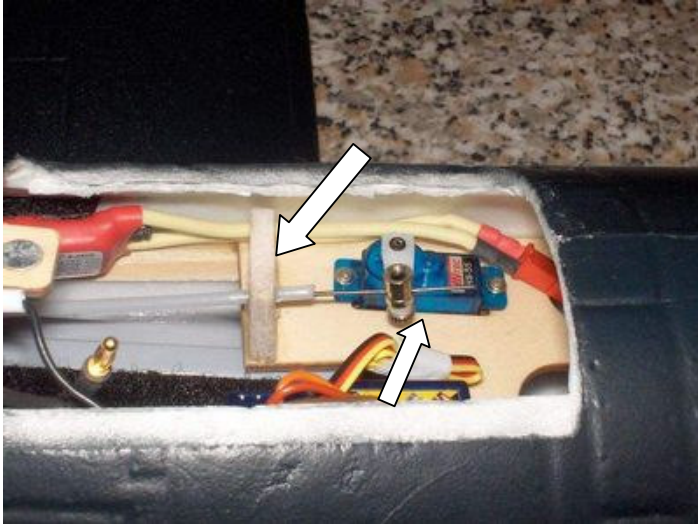
La posizione di fabbrica portava i tiranti troppo dietro costringendo il servo a lavorare male non permettendo la massima escursione e non permettendo un comando fluido.

Questo ovviamente e' da valutare in base al servo e alle squadruccie in dotazione.

Tutta sta chiacchierata per dire che per montare il servo e ottimizzare al massimo il movimento si possono perdere una decina di minuti, a proposito il servo e' stato bloccato con le due viti e qualche goccia di ciano.



Per quanto riguarda i piani di coda, non sono state seguite le istruzioni che dicevano di incollare il bouden su un lato della fusoliera e quindi portare il tirante al servo, Per quanto cercassi di fare il servo lavorava male, così ho ricavato con un pezzetto di balsa un supportino per il bouden in questo caso il tirante lavora meglio e il servo offre un movimento più fluido.



La foto mostra il servo, HS-55 già montato sulla bassetta incollata in fabbrica e il supportino che tiene il bouden per il tirante.

Installazione ricevente e passaggio cavo antenna.

Lo spazio è poco ma sufficiente per un ricevente Hitec 6 canali (o similare)



La posizione giusta è sembrata quella mostrata nella foto, Ovviamente è stata fissata con un po' di velcro in modo da renderne facile la rimozione per utilizzo su altri modelli.

Per quanto riguarda il passaggio dell'antenna ho curvato un pezzetto di bouden per consentire all'antenna di uscire da dietro la cappottina,



La foto mostra il bouden che permette all'antenna di essere estratta dietro la cappottina. Dopo aver sagomato il bouden aiutandomi con un phon l'ho bloccato con del ciano nei punti indicati dalle frecce, ovviamente questo permette di smontare la ricevente tirando via l'antenna rapidamente, inoltre l'antenna non interferisce con altre parti limitando al massimo le interferenze.



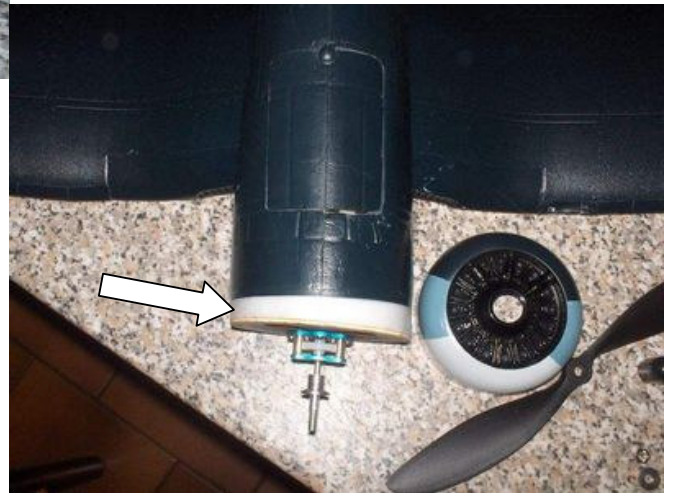
Motore e regolatore

Il motore di scatola e' un 280 a spazzole con riduttore, un gioiellino, il riduttore e' addirittura in ergal, le spazzole del motore si possono sostituire una volta consumate, ovviamente se qualcuno vuole un Corsair spinto potrà scegliere tra i tanti brushless oggi disponibili, avendo a disposizione un regolatore Jeti per motori a spazzole ho preferito lasciare il motore originale.

Il montaggio del motore e' a prova di errore, basterà inserirlo nella sua sede nei fori del parafiamma e appuntare le 3 viti, anche i puntini delle viti sono già segnati!!



E' stata già prevista la giusta inclinazione per contrastare la coppia del motore, guardando dall'alto il modello con il motore montato si nota l'inclinazione del motore, tale inclinazione in fase di collaudo e' risultata ottimale con il motore fornito.



Il manuale suggerisce di fermare la naca con qualche goccia di ciano, ho preferito non farlo, l'ho inserita a pressione, si blocca perfettamente e in caso di necessita si rimuove facilmente.



Il regolatore utilizzato e' uno Jeti20.

Al riguardo c'e' poco da dire, a parte i settaggi da fare sul regolatore per quanto riguarda l'utilizzo del freno (consigliato) e del tipo di batterie che utilizzeremo, li-po o ni-mh, suggerite ovviamente le li-po per ovvi motivi.

La collocazione trovata e' sul lato opposto alla ricevente, il consiglio e' quello di tenerla il piu' lontano dalla ricevente per evitare disturbi ma di spazio non ne abbiamo tanto quindi....



La foto mostra dove e' stato collocato il regolatore, ovviamente tenuto fermo con il solito velcro

Per quanto riguarda il collegamento al motore consiglio di usare delle coppie di contatti senza polarità, in questo modo anche il regolatore risulterà di facile smontaggio in caso di necessità senza doverlo dissaldare dal motore.

Per quanto riguarda i connettori batteria-regolatore sono suggeriti i contatti dorati che assicurano un contatto sicuro e poca dispersione di corrente.

Utilizzando il motore di scatola la batteria non puo' essere che una li-po due celle, e' stata utilizzata una RC-System da 860 mha, anche quella da 1350mha trova spazio nella fusoliera.



La batteria va collocata molto in fondo, e tenuta in posizione con del velcro.



Per quanto riguarda il velcro per bloccare la batteria c'è da dire che la G.P. prevedeva l'uso di una batteria Ni-Mh specifica, pertanto sullo stampo e' stato creato una specie di scalino dove la batteria si sarebbe dovuta bloccare.

Ho ritagliato una striscia di depron da 6mm delle stesse dimensioni dello scalino, ho fissato la striscia con del biadesivo collocandolo nello scalino portando in piano la zona destinata ad ospitare la batteria quindi ho incollato del velcro che offriva il giusto bloccaggio alla batteria.

Ok, e' tutto a bordo! e ora controlliamo il CG!

Come sempre questo e' lo step più delicato e importante da effettuare al termine del montaggio di ogni modello.

E' bene dire che più i modelli sono piccoli e più il centraggio deve essere effettuato con attenzione. La G.P comunica il C.G. a 51 mm dal bordo di entrata dell'ala, per verificarlo e' necessario posizionare il modello capovolto su un apposito strumento per la verifica del C.G..



Le foto mostrano il modello su uno strumento autocostruito per la verifica del CG, si noti che il modello e' leggermente picchiato. Al contrario dei modelli ala alta i modelli ala bassa devono essere posizionati capovolti per la verifica del C.G.

Come si dice....
Modello picchiato....
.... Modello salvato!
(entro i limiti ovviamente)



Collaudo - Primo volo

Il volo di collaudo e' avvenuto seguendo quanto riportato in questa semplice guida.

Il modello si e' dimostrato subito un ottimo volatore, il motore di scatola offre sufficiente tiro al modello che pesa meno di 500 gr in o.v.

Il volo e' sincero, anche se il modello potrebbe sembrare cattivo e' docile e non riserva particolari sorprese al pilota con media esperienza, non e' comunque da consigliare al pilota inesperto.

Ho impostato un esponenziale all'80% per gli alettoni al fine di rendere meno reattivo il modello
Il piccolo Corsair della G.P. e' veramente un gioellino rapportato al prezzo e alla completezza di dettagli e accessori.

Unico neo, non e' previsto il carrello... peccato!

Le caratteristiche fornite dal costruttore

SPECIFICATIONS

Stock Number: GPMA1157

Wingspan: 32.5 in (826 mm)

Wing Area: 224 sq in (14.5 dm²)

Weight: 14-16 oz (397-454 g)

Length: 27 in (686 mm)

Includes: 280-size BB motor, gearbox, prop

Requires: 3-channel radio w/2 micro servos, electronic speed control, NiMH or Lithium-Polymer battery, charger

Questo l'equipaggiamento del modello provato:

Radiocomando Hitec Eclipse 7

Ricevente Hitec 6 canali HFS-6MT

Regolatore Jeti 20 A li-po

Servi Hitec Hs55 (2)

Batteria Li-Po RC-System 860 Mha

