



The Flying Winnie Po

Come è nata l'idea ?

Inutile negarlo. Il mio è stato un “grossolano” tentativo di imitare un vero capolavoro svolto dai “maestri” della CUE AIR PICTURES (Giappone - www.cue-air.com) che anni fa diffusero on-line (you-tube) un filmato ad alta risoluzione nel quale un simpatico orsetto rosso guidava un piccolo aereo a scoppio; muovendo la cloche dei comandi e girando la testa guardandosi intorno.



Si trattava dell'orsetto TEDDY che quelli della CUE AIR misero a bordo di un trainer ad ala alta, attrezzato con 3 giroscopi stabilizzatori e una videocamera HD SONY HDR-HC3.



Mia figlia Eleonora (3 anni) adora quei video di Teddy, e mi chiede di vederli molto spesso. Sono facilmente rintracciabili su YOUTUBE (cercando con TEDDY CUE AIR). Si tratta di due video splendidi: uno girato in un'area portuale e l'altro in uno scenario di montagna innevata. Alta risoluzione e montaggio perfetto, con l'aggiunta di una divertente e azzeccata colonna sonora. Un vero capolavoro, secondo me.

Un bel giorno, mentre lavoravo sul mio MULTIPLEX MENTOR, mia figlia si presenta con un suo orsetto "Winnie Poo" e mi chiede :

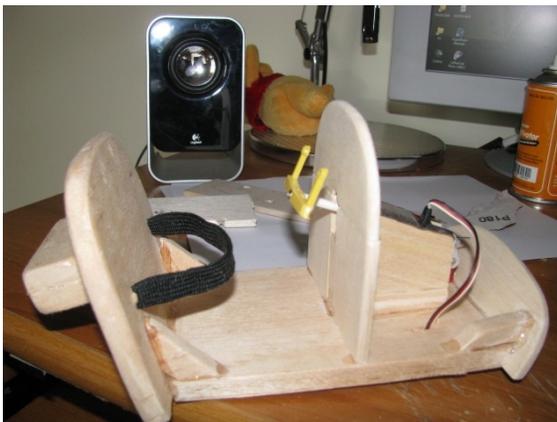
"... perché non facciamo volare Winnie come Teddy ???"

Ecco l'idea ! La fantasia "perversa" del modellista comincia a elaborare il progetto ed ecco che inizia il vero divertimento. Tra l'altro, in questo caso, si tratta di coniugare il divertimento dei grandi con quello dei piccoli. Credo che questo sia, da sempre, il sogno di ogni modellista di una certa età. Quasi una forma di giustificazione per l'uso dei nostri giocattoli volanti (e costosi).

Il Progetto

L'obiettivo è stato quello di portare in volo il nostro orsetto Winnie, e di fare in modo che le sue zampe fossero ai veri comandi dell'aereo. Ho scartato l'idea di far muovere anche la testa dell'orsetto; questo avrebbe comportato la "vivisezione" del povero orsetto, e mia figlia non lo avrebbe tollerato.

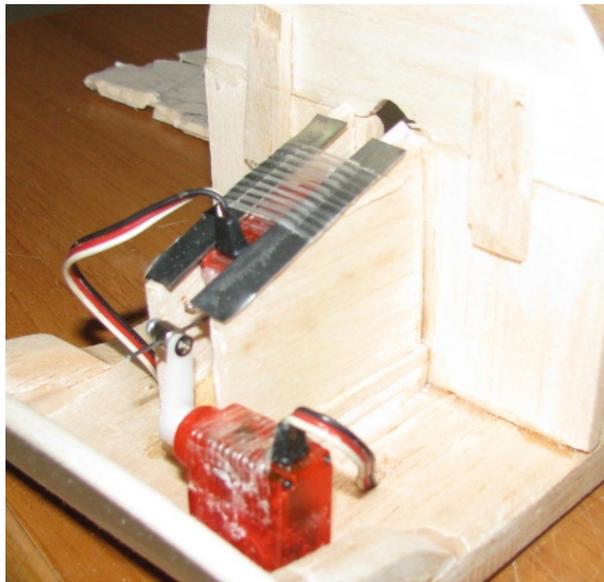
L'aereo prescelto è stato il MENTOR della Multiplex. Capiente, stabile e capace di sopportare carichi aggiuntivi notevoli. Partendo dalle dimensioni del suo canopy originale, ho realizzato una piattaforma in balsa delle stesse dimensioni ed ho fatto in modo che si alloggiasse in modo sicuro nella sua sede (utilizzando dei piccoli magneti).



Non potendo robotizzare l'orsetto, l'effetto desiderato non può che essere ottenuto rendendo la cloche semovente, e vincolando le zampe dell'orso alla stessa. I movimenti della cloche dovevano ovviamente essere quelli del cabra-picchia (traslazione di tutta la cloche in avanti e indietro e corrispondente movimento delle superfici mobili dell'elevatore) e quelli del rollio destra-sinistra (rotazione della cloche e corrispondente movimento delle superfici mobili degli alettoni alari).

Per la rotazione della cloche ho usato un micro-servo (1) al quale ho vincolato l'asta di comando che, attraversando un'ordinata cockpit, esce verso l'esterno; su questa estremità è stata vincolata la vera cloche (pezzetti di plastica adattati). Il servo di cui sopra è stato alloggiato su una apposita

slitta inclinata e collegato, con un tirante rigido, ad un altro servo (2) ancorato sulla base. Questo ultimo, muovendosi, comanda la traslazione dell'altro nella slitta. Il tutto è stato adattato per consentire la libera traslazione del primo servo, ma in maniera rettilinea e coordinata.



Il servo (1) dedicato alla rotazione della cloche verrà collegato in parallelo (con un ulteriore cavo servo a "Y") con i servi degli alettoni, nel canale 1 della ricevente. Il servo (2) della traslazione verrà invece collegato in parallelo con il servo dell'elevatore, nel canale 2 della ricevente.

Verificate tutte le corse e il corretto funzionamento delle parti, è iniziata la parte di cura estetica.

Il vano dei servi è stato ricoperto di balsa, mentre il pannello del Cockpit è stato abbellito con un po di strumentini.. E' stato realizzato il sedile del pilota con tanto di cintura di sicurezza. Un po di colore, e qualche decals ... e il gioco è fatto.



Ultimo tocco ... un pezzo di bottiglia di plastica trasparente ritagliato in modo opportuno per fare un parabrezza.



In volo – Il video

Come previsto, il Mentor non ha avuto alcun problema a portare su il sistema. Strette le cinture al caro Winnie, vincolate le zampe alla cloche, ed aggiunta una bella e svolazzante sciarpa rossa, siamo partiti. I passaggi a bassa quota hanno avuto un grande successo, e la sciarpa rossa ha svolazzato a dovere in bella vista.

Inutile dire che, a quel punto, stavo già meditando a come realizzare un video ad hoc. Ho quindi attrezzato il Mentor con una piccola telecamera della TURNIGY (presa da HOBBY-KING) puntata verso il cockpit in maniera opportuna.



Pur non essendo un video in alta risoluzione, con un po di accortezze in fase di montaggio video, e con una bella musicchetta di sottofondo, credo di aver fatto un bel lavoretto. A mia figlia, e agli amici è piaciuto molto. E' disponibile su You-tube al seguente indirizzo web:

<http://www.youtube.com/watch?v=7F2Bg5qbQiM>



Conclusioni

E' stato un gioco divertente. Con un po di fantasia e qualche ora di lavoro ho realizzato un giocattolo nuovo, per il divertimento mio e quello di mia figlia Eleonora.

Il prossimo step ?

Far volare il robotino WALL-E, l'orco SHREK, una serie di WINX e Barbies. Oppure, come ha proposto un amico, realizzare un sistema per fare l'eject del pilota e veder scendere Winnie con un bel paracadute. Staremo a vedere.

Taranto, gennaio 2010

Giampiero Ranieri

[*\(gpranieri@gmail.com\)*](mailto:gpranieri@gmail.com)

Socio orgoglioso del G.A.T.

Gruppo Aeromodellistico Tarantino

www.gat-taranto.org