

PARTE POSTERIORE DEL TORSO



Allegata a questo fascicolo trovi la parte posteriore del torso di I-D01, che potrai presto comporre con quella anteriore così da completare la 'cassa toracica'.

Dopo aver concluso la base del robot, la fase Locomozione-Navigazione continua. Presto I-Droid01 sarà dotato di 'gambe' e, inoltre, assumerà un aspetto più definitivo dopo la chiusura della scatola toracica, con la composizione delle due parti del torso. Con questo fascicolo trovi proprio

la parte posteriore, allegata assieme a un elemento di supporto per i cavi e a un set di sei viti da 3x10 mm. Al momento non è ancora possibile richiudere il torso, in quanto sarà necessario intervenire sugli elementi al suo interno, però sin d'ora puoi verificare che la parte posteriore combaci con quella anteriore.

COMPONENTI



1. Parte posteriore del torso
2. Supporto per cavi
3. 6 viti da 3x10 mm



COSA TI SERVE

1

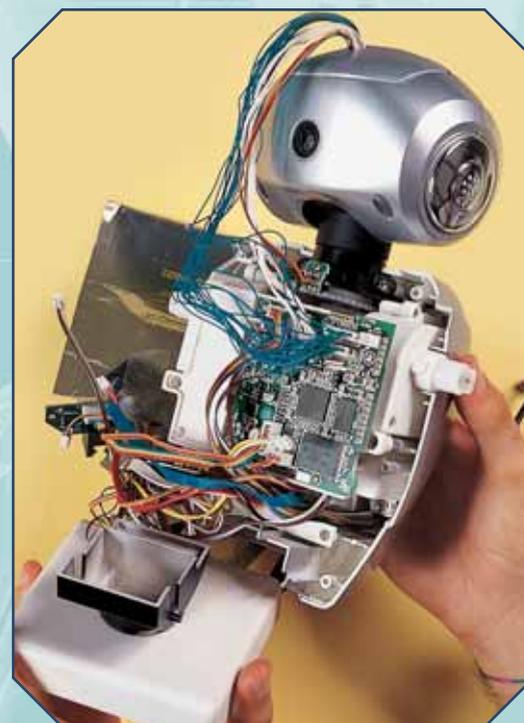


1. Un paio di pinzette

IL TORSO

1 Ricorda che le seguenti istruzioni descrivono una prova: al termine dovrai ripristinare la situazione iniziale del robot. Per effettuare la prova di montaggio della parte posteriore del torso, prima di tutto rimuovi la base temporanea (immagine a destra).

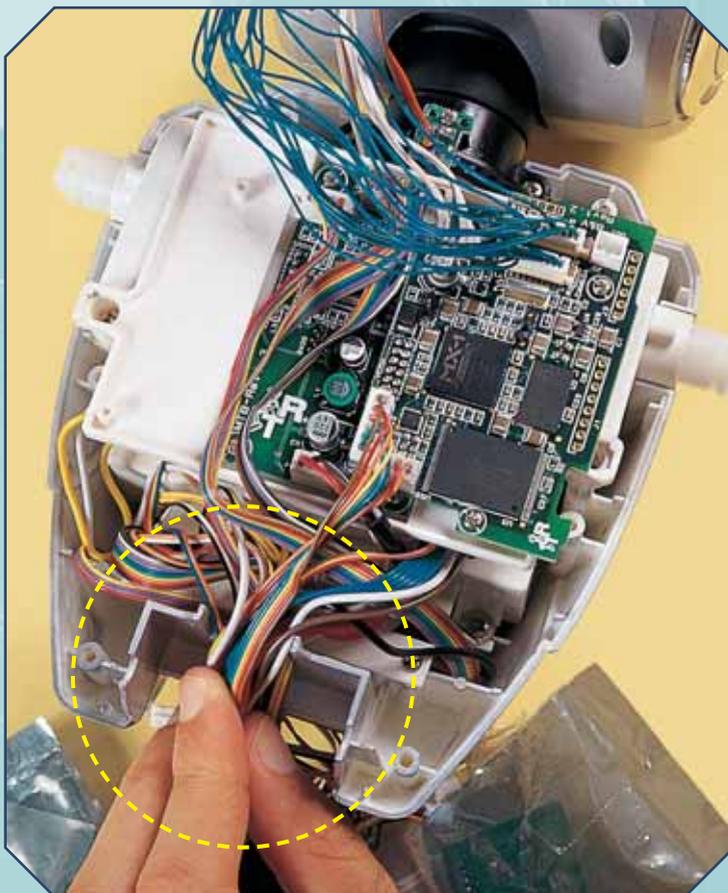
MONTAGGIO





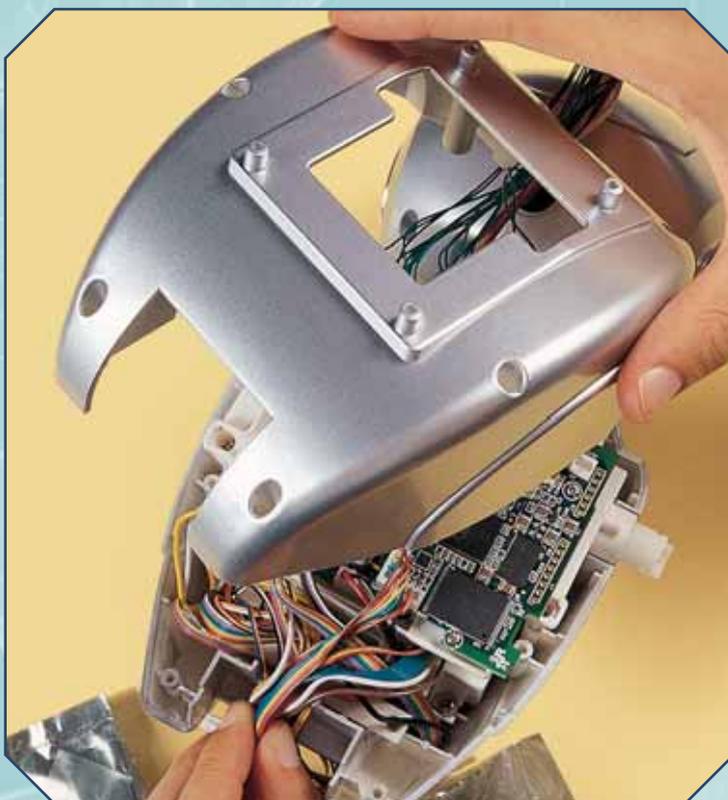
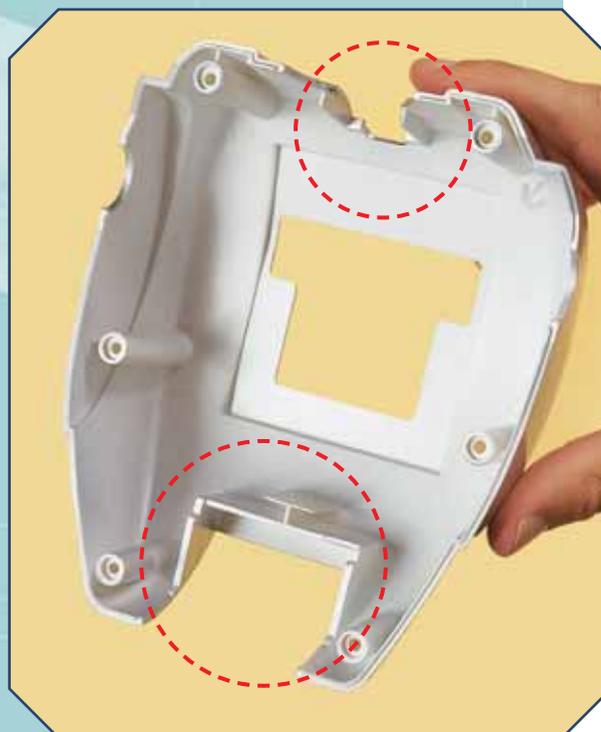
IL TORSO (CONTINUA)

MONTAGGIO



2 Prendi in mano i vari cavi 'pendenti' che si trovano all'interno del torso, raggruppali (eventualmente usando un paio di pinzette) e falli passare attraverso la scanalatura posta alla base del torso stesso (a sinistra).

3 Recupera ora la parte posteriore del torso. Osservane il retro: esso presenta due scanalature (indicate dai cerchi rossi nell'immagine qui sotto), che serviranno per il passaggio di vari fili.



4 Tenendo in mano i cavi 'pendenti', avvicina la parte posteriore del torso a quella anteriore, orientando i pezzi così come mostrato nell'immagine qui a sinistra.

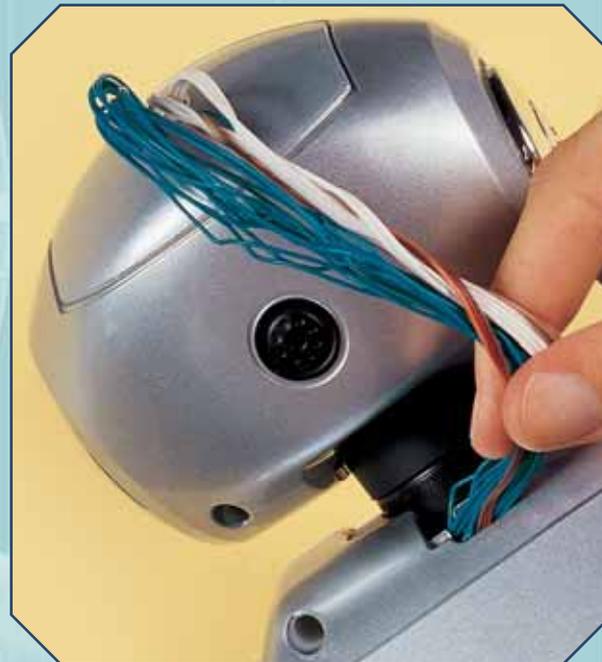
I-D01 LAB

IL TORSO (CONTINUA)

5 Poni la parte posteriore su quella anteriore, facendo molta attenzione a non danneggiare nessun filo (sotto).



MONTAGGIO



6 Premi con dolcezza sulle due parti del torso, così da verificare che combacino bene. Controlla i cavi che dal torso vanno verso la testa (sopra): dovrebbero passare senza ostacoli attraverso la scanalatura superiore della parte posteriore del torso.

7 Osserva come si presenta il torso visto da dietro (a destra): la fessura a forma di T permetterà il collegamento degli elementi interni con lo 'zaino' di I-D01, che verrà posto sulla schiena del robot.

