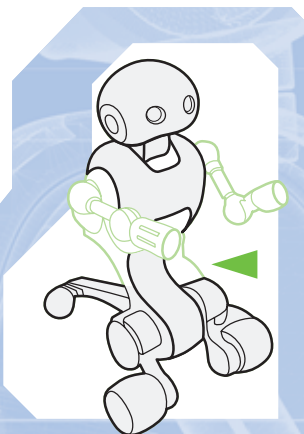


# COMPLETAMENTO DEL SISTEMA US



L'ultimo ricevitore a ultrasuoni permette di completare il sistema per la rilevazione degli ostacoli.

**G**razie al terzo componente del sistema a ultrasuoni (o, più in breve, US), si conclude il montaggio dell'apparato di rilevamento ostacoli. A questo punto, quindi, è possibile effettuare in sicurezza i passi di montaggio descritti negli ultimi tre fascicoli: al termine delle istruzioni che seguono si potrà riposizionare il marsupio e, quindi, riaccendere I-D01. Il sistema US sarà utilizzabile prossimamente, quando la scheda Base sarà connessa al B&V.

## COMPONENTI



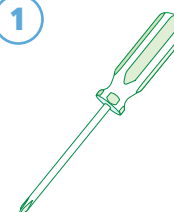
1. Ricevitore a ultrasuoni



*Se non l'hai ancora fatto, prima di iniziare con i passi descritti nel seguito effettua quelli mostrati nei fascicoli 61 e 62. Poi recupera la seconda parte del marsupio (a sinistra) e le quattro viti usate per comporre quest'ultimo.*

## COSA TI SERVE

1

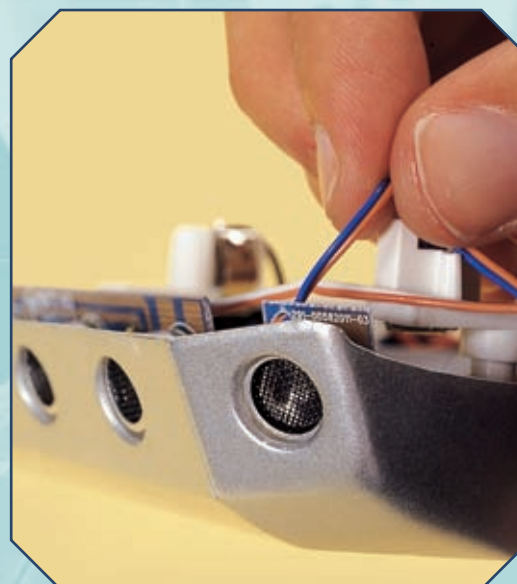


1. Un cacciavite magnetico a croce piccolo

## IL SISTEMA US

## MONTAGGIO

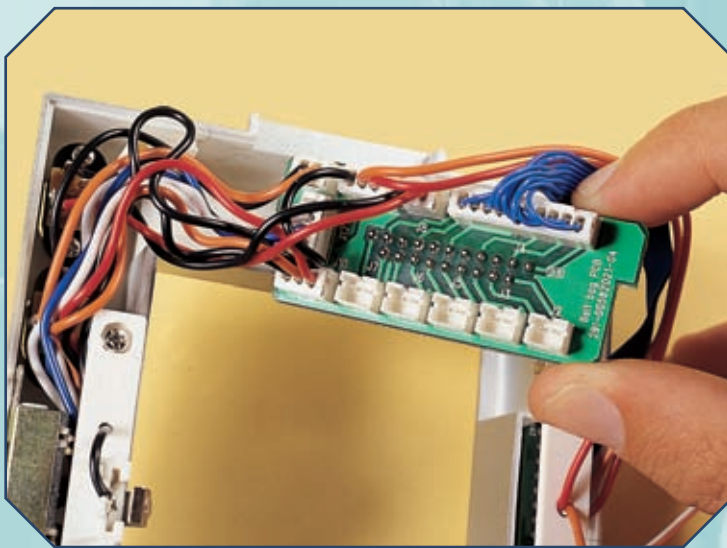
**1** Prendi il ricevitore a ultrasuoni allegato a questo fascicolo (caratterizzato dai fili arancione e blu) e posizionalo nella sua sede, nella parte anteriore del marsupio, come mostrato nell'immagine qui a destra.





## IL SISTEMA US (CONTINUA)

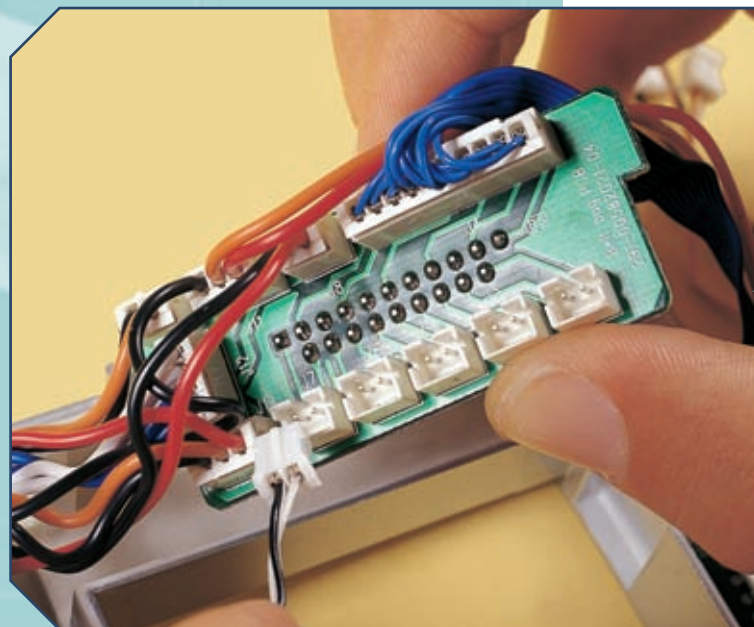
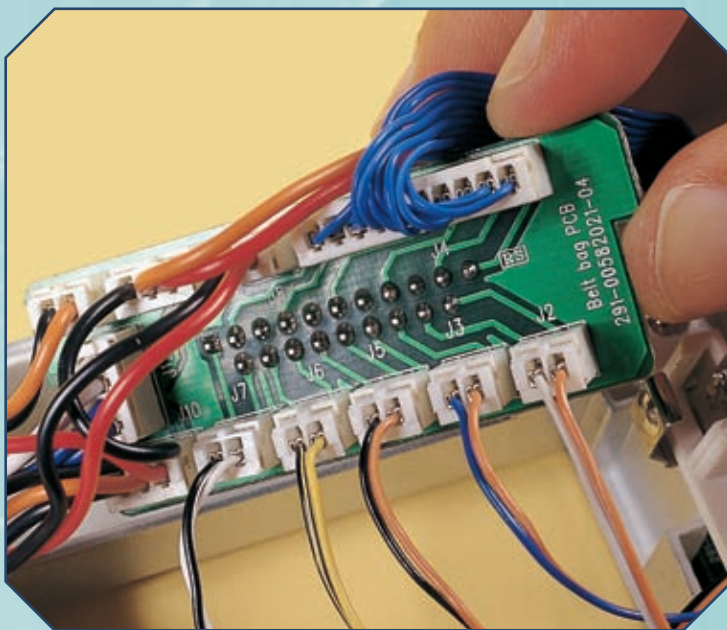
## MONTAGGIO



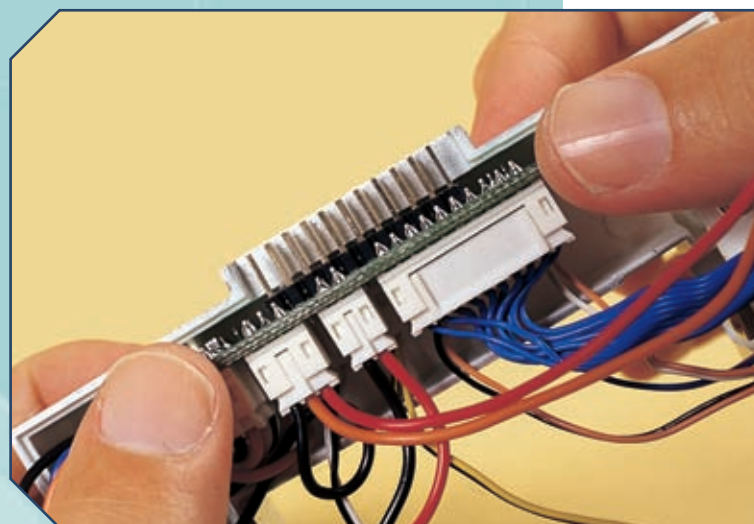
**2** In seguito, cercando di mantenere in posizione tutti gli elementi a ultrasuoni, sfila il circuito di comunicazione del marsupio dalla sua sede, nella parte posteriore del marsupio stesso (a sinistra).

**3** Comincia a collegare al circuito del marsupio i ricevitori e i trasmettitori a ultrasuoni, iniziando dal cavo con fili bianco e nero, proveniente dalla scheda con tre elementi: collegalo al connettore più a sinistra tra quelli rimasti liberi (immagine sotto).

**4** Prosegui con i collegamenti, connettendo uno dopo l'altro i cavi con fili nero e giallo, nero e arancione, blu e arancione e bianco e arancione, relativi ai vari elementi a ultrasuoni. Verifica con attenzione di aver effettuato tutti i collegamenti in modo corretto (immagine sotto) e che i fili e i connettori siano in buono stato.



**5** Adesso riposiziona il circuito di comunicazione nella sua sede, facendo attenzione che i collegamenti restino ben saldi (a destra).

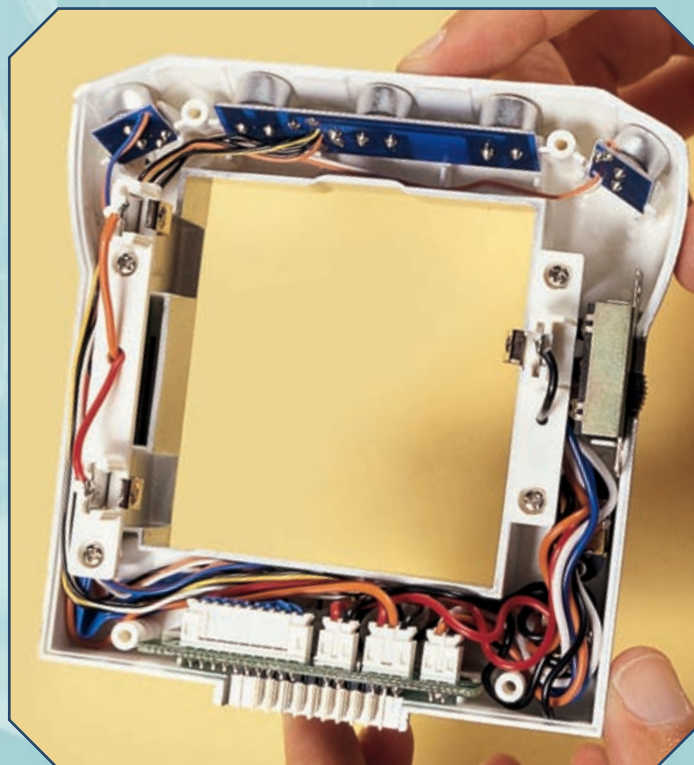




## CHIUSURA DEL MARSUPIO

**1** Sistema con cura tutti i fili degli elementi interni al marsupio, così che non impediscano la chiusura della scatola (a destra).

**2** Recupera la parte inferiore del marsupio e componila con quella superiore, facendo in modo che nessun filo fuoriesca. Se gli elementi US non fossero ben allineati con i fori (sotto), riapri la scatola e sistemali.



**3** Recupera anche le quattro viti che fissavano le due parti del marsupio; serrale di nuovo per chiudere la scatola (a sinistra).

**4** Una volta chiuso, il marsupio può essere riposizionato sulla base del robot (a destra).



**5** Poni il marsupio sulla base, poi inserisci nuovamente le due viti che lo fissavano nei due fori della cavità centrale. Serrale bene (a destra), poi riposiziona il vano delle batterie.

