

LA ZAMPA POSTERIORE SINISTRA

In questo fascicolo ci occupiamo dell'assemblaggio dell'appendice posteriore sinistra del ragno robotico.

Nello scorso fascicolo hai visto come realizzare le due zampe anteriori di RoboSpider. Nelle prossime pagine ti sono fornite le istruzioni di montaggio per costruire una nuova zampa del ragno robotico: quella posteriore sinistra. L'assemblaggio è molto simile a quello delle due zampe anteriori. Tuttavia, a differenza delle appendici frontali di RoboSpider, la parte terminale delle zampe posteriori è costituita da una coppia di squadrette metalliche a I, anziché da una squadretta

metallica ad H. Per costruire la zampa è necessario un servomotore di tipo A con il cavo elettrico uscente dal lato destro: gli ultimi due servomotori di tipo A, recuperati con lo smontaggio del serpente RoboSnake presentano già il cavo che esce dalla giusta direzione, pertanto puoi utilizzare indifferentemente uno di questi due motori. Allegati a questo fascicolo trovi gli ultimi elementi necessari per l'assemblaggio di un nuovo servomotore di tipo B: in uno dei prossimi numeri ti sarà spiegato come assemblarlo



Il cavo del servomotore di tipo A montato nella zampa posteriore sinistra esce dal lato destro del motore.

correttamente rispettando la giusta direzione di uscita del cavo, per soddisfare le esigenze di montaggio richieste da RoboSpider. Nell'uscita 41 di RoboZak, con la costruzione della zampa posteriore destra, terminerai l'assemblaggio delle quattro appendici di RoboSpider.

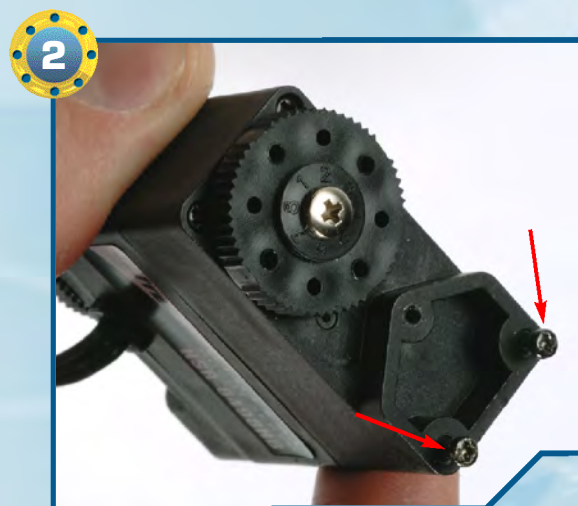


COMPONENTI

- ◀1▶ gruppo di ruote dentate dell'ottavo servomotore
- ◀2▶ perno da 1,6x14 mm
- ◀3▶ perno da 1,6x9 mm
- ◀4▶ 2 cuscinetti a sfera
- ◀5▶ sostegno per potenziometro



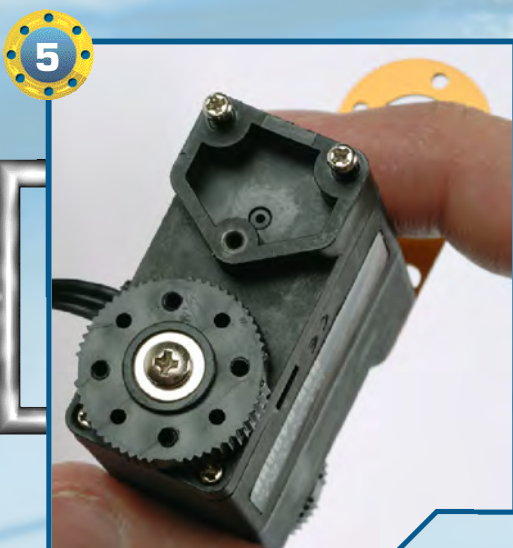
1 Per realizzare la zampa posteriore di sinistra è necessario un servomotore di tipo A, con il cavo elettrico uscente dal lato di destra, come mostrato nell'immagine qui sopra.



2 Per prima cosa allentiamo le due viti nere di tipo T-2 da 2x26 mm (indicate dalle frecce) presenti sulla parte superiore del servomotore e rimuoviamo la vite di tipo T-2 da 2x5 mm.



3 Agganciamo sulla parte superiore del servo una squadretta metallica a I, come illustrato nell'immagine.



4 Ruotiamo il servo sul lato inferiore, allentiamo le due viti di tipo T-2 da 2x18 mm e togliamo la vite di tipo T-2 da 2x5 mm.



5 Serriamo le due viti nere di tipo T-2 da 2x26 mm e reinseriamo la vite di tipo T-2 da 2x5 mm.



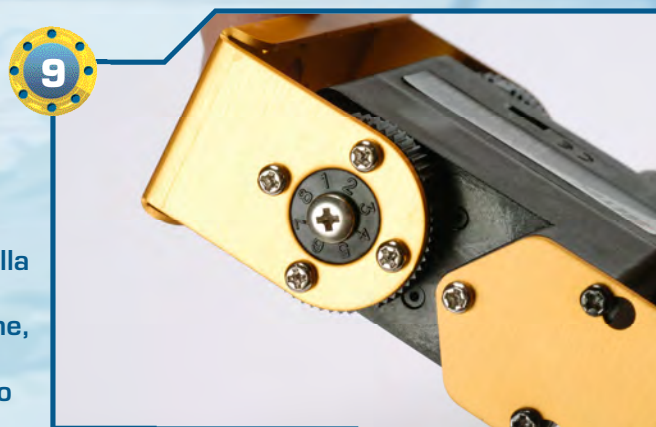
◀6▶ Posizioniamo una squadretta a L anche su questo lato del servo, come mostrato nella foto.



◀7▶ Fissiamo la squadretta al servo, serrando le due viti di tipo T-2 da 2x18 mm e reinserendo la vite di tipo T-2 da 2x5 mm rimossa in precedenza.



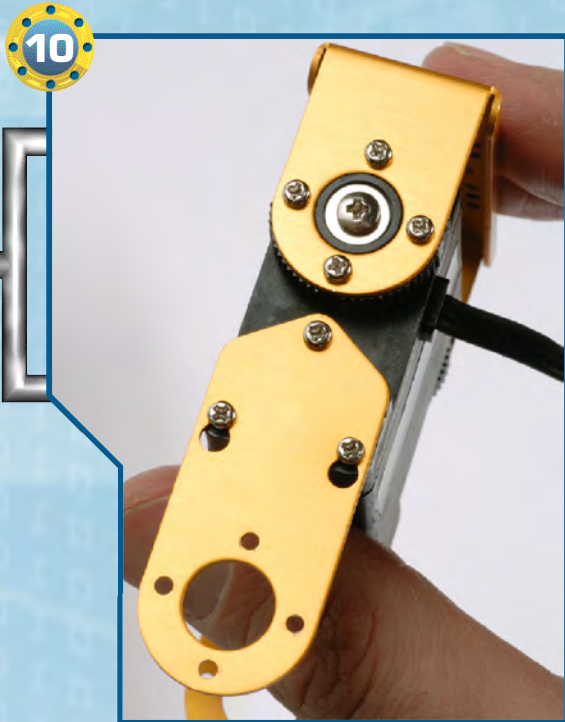
◀8▶ Prendiamo una squadretta metallica a U (con 22 fori) e incastriamola sul servomotore, come illustrato nell'immagine.



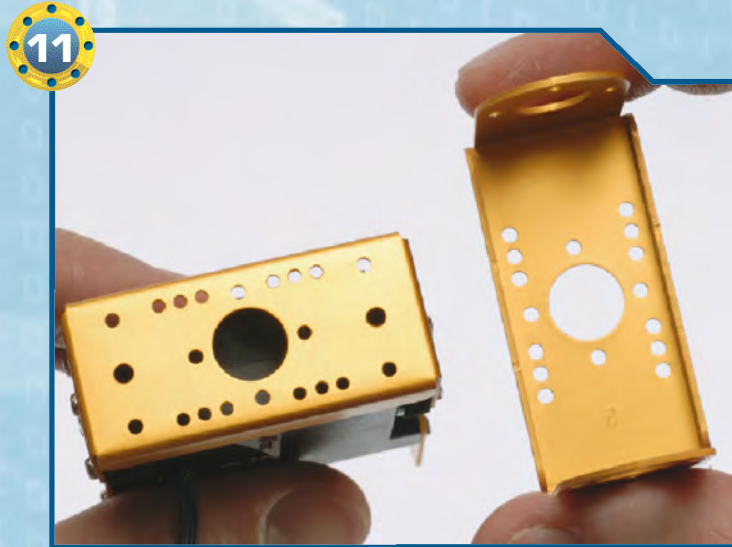
◀9▶ Dopo aver verificato che le tacche numeriche della squadretta del servo siano orientate come nell'immagine, fissiamo la squadretta del servo con quattro viti di tipo T-2 da 2x4 mm.

12

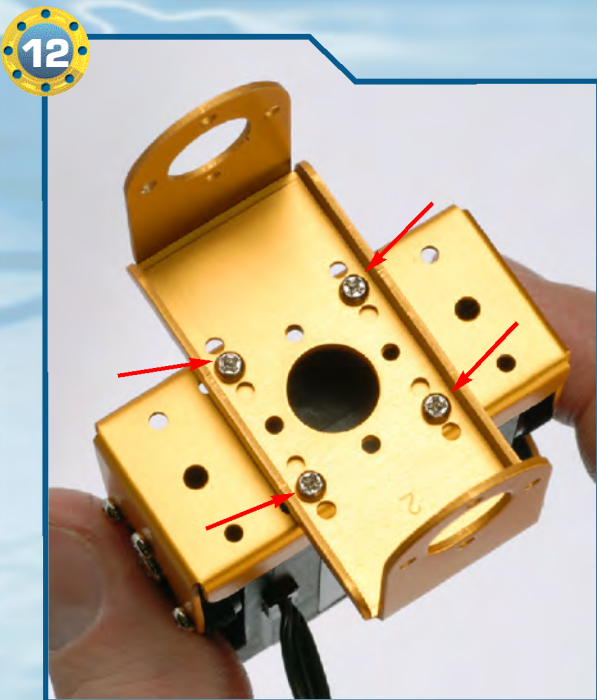
ZAK IN PROGRESS



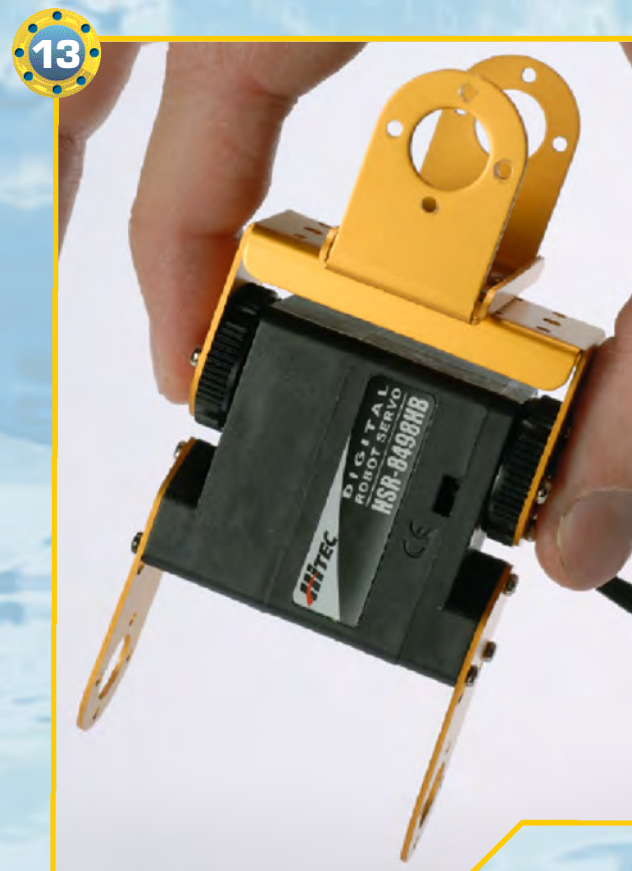
10 Ripetiamo l'operazione anche sul lato opposto del servo, serrando altre quattro viti di tipo T-2 da 2x4 mm.



11 Posizioniamo una squadretta di metallo a U (con 16 fori) sull'altra squadretta metallica, come mostrato nell'immagine qui sopra.



12 Fissiamo le due squadrette con quattro viti di tipo M da 2x4 mm, serrandole nelle posizioni indicate dalle frecce.



13 La zampa posteriore sinistra è assemblata. Nel prossimo fascicolo ci occuperemo del montaggio della zampa posteriore destra.

MONTAGGIO

RIEPILOGO COMPONENTI

In questo elenco trovi tutte le tipologie di pezzi che ti sono state fornite a partire dal primo fascicolo: puoi consultarlo quando devi affrontare le fasi di montaggio, in modo da avere un riferimento immediato per i componenti che dovrai utilizzare e per quelli che hai a disposizione.

- ▶ armatura del dorso
- ▶ armatura del torace
- ▶ base inferiore per servo A
- ▶ base inferiore per servo B
- ▶ base inferiore per servo C
- ▶ base superiore per servo A
- ▶ base superiore per servo B
- ▶ base superiore per servo C
- ▶ caricabatterie
- ▶ cavo di prolunga per pacco batterie
- ▶ cavo seriale
- ▶ circuito con LED
- ▶ copertura in plastica del piede sinistro
- ▶ cuscinetto a sfera
- ▶ distanziatore da 3x5 mm
- ▶ elementi plastici della mano
- ▶ fascetta di fissaggio dei cavi
- ▶ fascetta in plastica per il raggruppamento dei cavi
- ▶ intelaiatura metallica del dorso
- ▶ intelaiatura metallica del piede
- ▶ intelaiatura metallica del polso
- ▶ intelaiatura metallica del torace
- ▶ motore elettrico cavo 200 mm (6N200 - Servo C)
- ▶ motore elettrico cavo 300 mm (4N300 - Servo A)
- ▶ motore elettrico cavo 400 mm (5N400 - Servo B)
- ▶ nastro biadesivo
- ▶ pacco batterie ricaricabili

- ▶ parte anteriore della testa
- ▶ parte posteriore della testa
- ▶ perno da 1,6x14 mm
- ▶ perno da 1,6x9 mm
- ▶ rondella da 6x2,2x0,5 mm

- ▶ rondella da 7,6x2,8x0,5 mm
- ▶ ruota dentata di tipo 1
- ▶ ruota dentata di tipo 2
- ▶ ruota dentata di tipo 3
- ▶ ruota dentata di tipo 4
- ▶ scheda PC Servo Control
- ▶ sensore di contatto
- ▶ sensore di luce
- ▶ sostegno per potenziometro
- ▶ squadretta circolare di tipo 1
- ▶ squadretta circolare di tipo 2
- ▶ squadretta circolare di tipo 3
- ▶ squadretta circolare di tipo 4
- ▶ squadretta circolare per il fissaggio della testa
- ▶ squadretta metallica a I
- ▶ squadretta metallica a U (16 fori)
- ▶ squadretta metallica a U (22 fori)
- ▶ squadretta metallica ad H
- ▶ tubetto di grasso
- ▶ visiera
- ▶ vite di tipo M da 2,6x4 mm
- ▶ vite di tipo M da 2x4 mm
- ▶ vite di tipo M da 3x4 mm
- ▶ vite di tipo T-2 da 2,6x6 mm
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x12 mm
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x18 mm
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x21 mm (nera)
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x26 mm (nera)
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x4 mm
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x5 mm
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x8 mm

