

LA ZAMPA POSTERIORE DESTRA

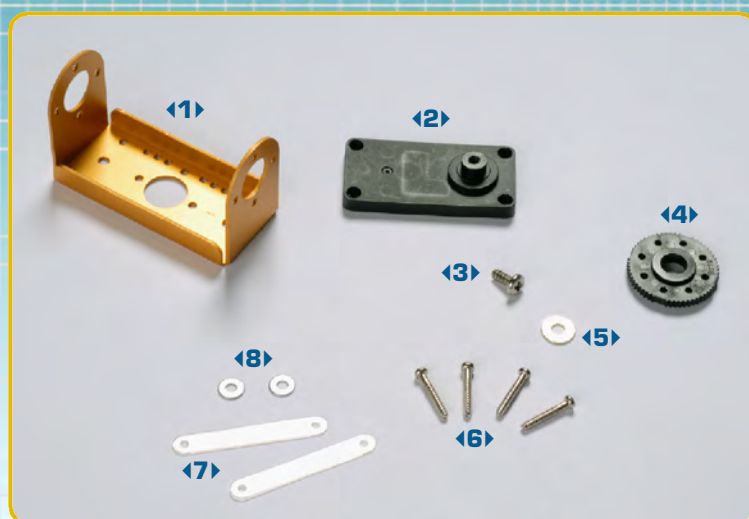
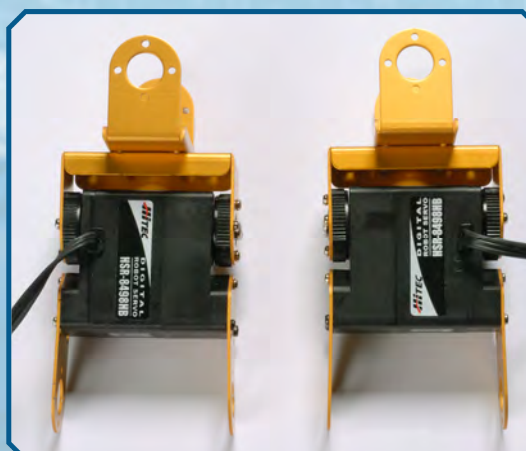
Con il montaggio della zampa posteriore destra concludiamo in questo fascicolo l'assemblaggio delle zampe di RoboZak.

Le istruzioni di montaggio presenti nelle prossime pagine ti spiegano come realizzare la quarta e ultima zampa del ragno robotico, quella posteriore destra. L'appendice è sostanzialmente identica a quella presentata nello scorso fascicolo: cambia solo la direzione di uscita del cavo, che è sulla sinistra del servo anziché sulla destra. Nelle prossime uscite, oltre a completare la costruzione di RoboSpider, ti sarà presentato il software RoboBasic, il potente ambiente

di sviluppo con il quale potrai creare in modo semplice e intuitivo evoluti programmi per controllare RoboZak e le altre configurazioni robotiche, sfruttando tutte le potenzialità della scheda elettronica MR-C3024 (che troverai allegata al fascicolo 42).

➔ *Le due zampe posteriori del ragno RoboSpider: quella di sinistra (a sinistra) e quella di destra (a destra).*

Il cavo del servomotore della zampa posteriore destra fuoriesce dal lato di sinistra.



COMPONENTI

- 1) squadretta metallica a U
- 2) base inferiore per servo tipo B
- 3) vite tipo T-2 da 2,6x6 mm
- 4) squadretta circolare di tipo 4 per servo
- 5) rondella da 7,6x2,8x0,5 mm
- 6) 4 viti tipo T-2 da 2x12 mm
- 7) 2 fascette di fissaggio dei cavi
- 8) 2 rondelle da 6x2,2x0,5 mm



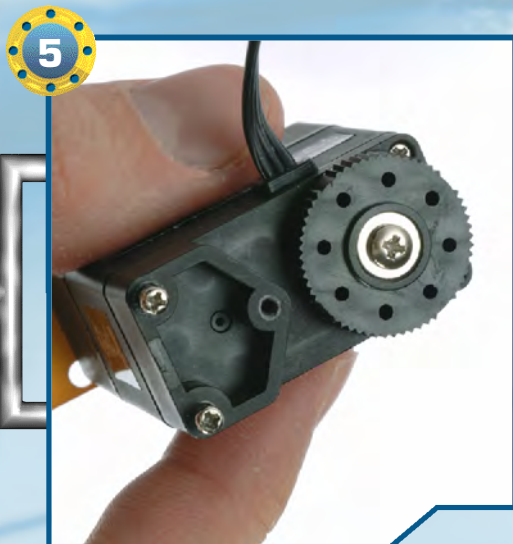
1 ▶ Rendiamo l'ultimo servo di tipo A rimasto e invertiamo la posizione del cavo elettrico, facendo in modo che fuoriesca dal lato sinistro, come nell'immagine.



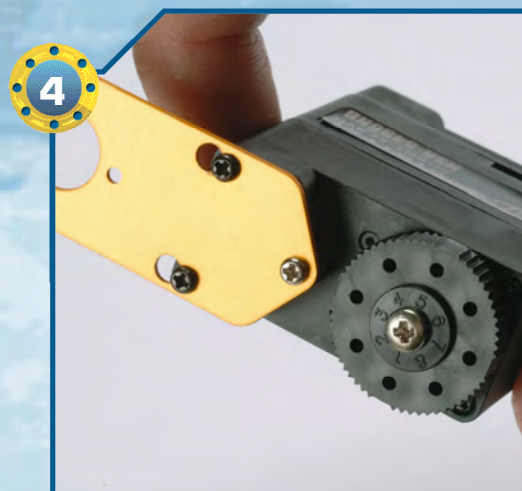
2 ▶ Allentiamo le due viti nere di tipo T-2 da 2x26 mm presenti sul lato superiore del servo e rimuoviamo la vite di tipo T-2 da 2x5 mm.



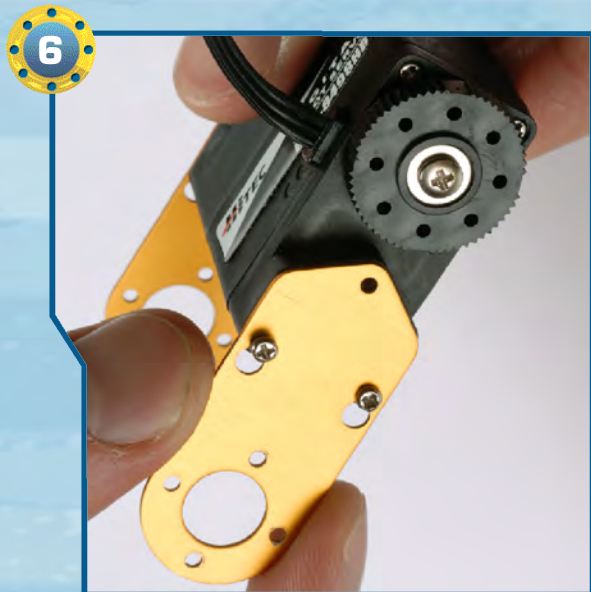
3 ▶ Posizioniamo sul lato superiore del servo una squadretta di metallo a I, come mostrato nell'immagine.



5 ▶ Ruotiamo il servo, allentiamo le due viti di tipo T-2 da 2x18 mm e rimuoviamo la vite di tipo T-2 da 2x5 mm.



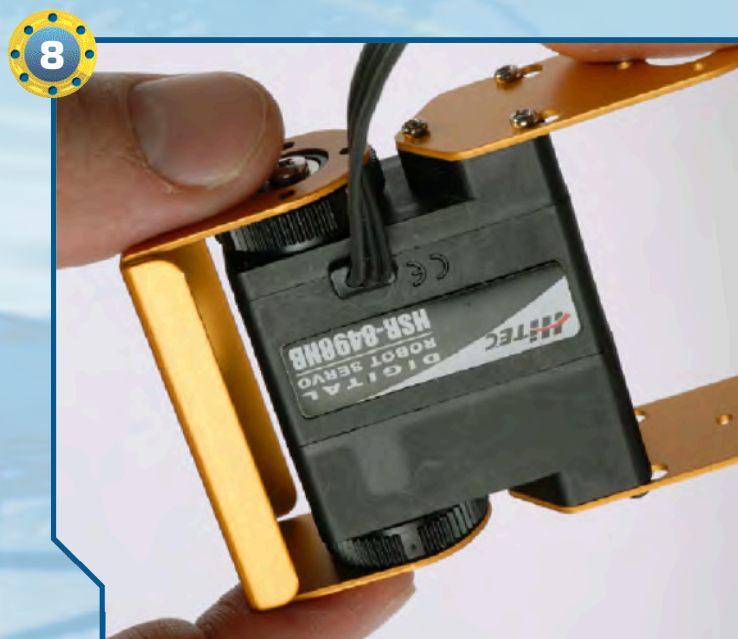
4 ▶ Fissiamo la squadretta al servomotore, stringendo le due viti nere di tipo T-2 allentate in precedenza e reinserendo la vite di tipo T-2 da 2x5 mm.



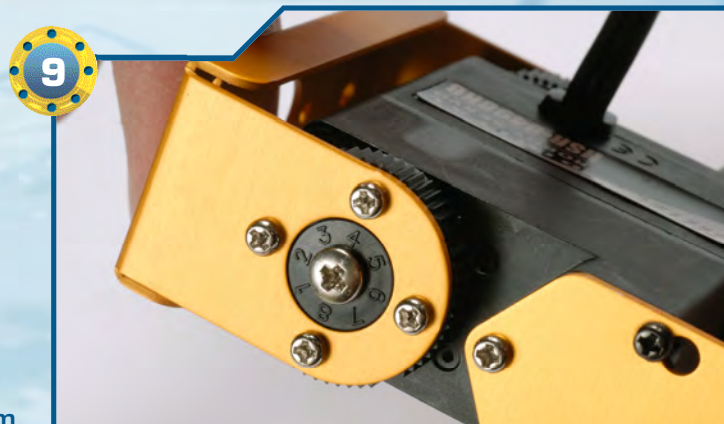
◀6▶ Posizioniamo anche sul lato inferiore del servo una squadretta metallica a I, come illustrato nell'immagine.



◀7▶ Affranchiamo la squadretta, riavvitando le due viti di tipo T-2 da 2x18 mm e reinserendo la vite di tipo T-2 da 2x5 mm.



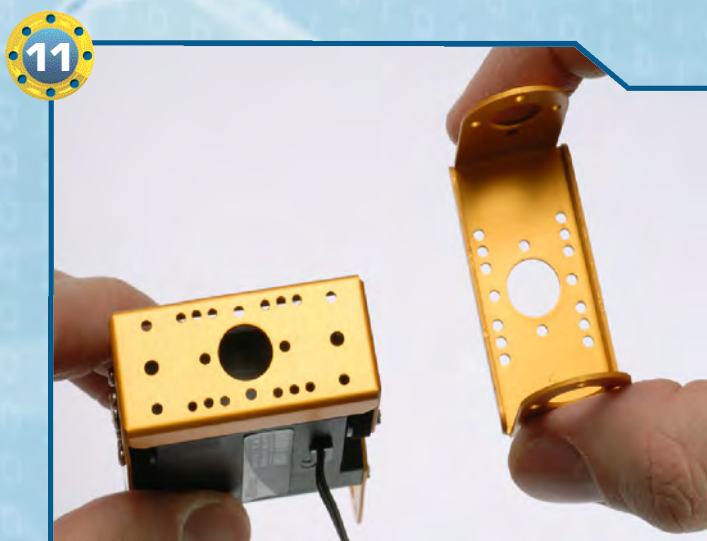
◀8▶ Prendiamo ora una squadretta di metallo a U (con 22 fori) e incastriamola sul servomotore, come mostrato nell'immagine.



◀9▶ Verifichiamo che le tacche numerate della squadretta del servo siano orientate come nell'immagine, quindi serriamo quattro viti di tipo T-2 da 2x4 mm.



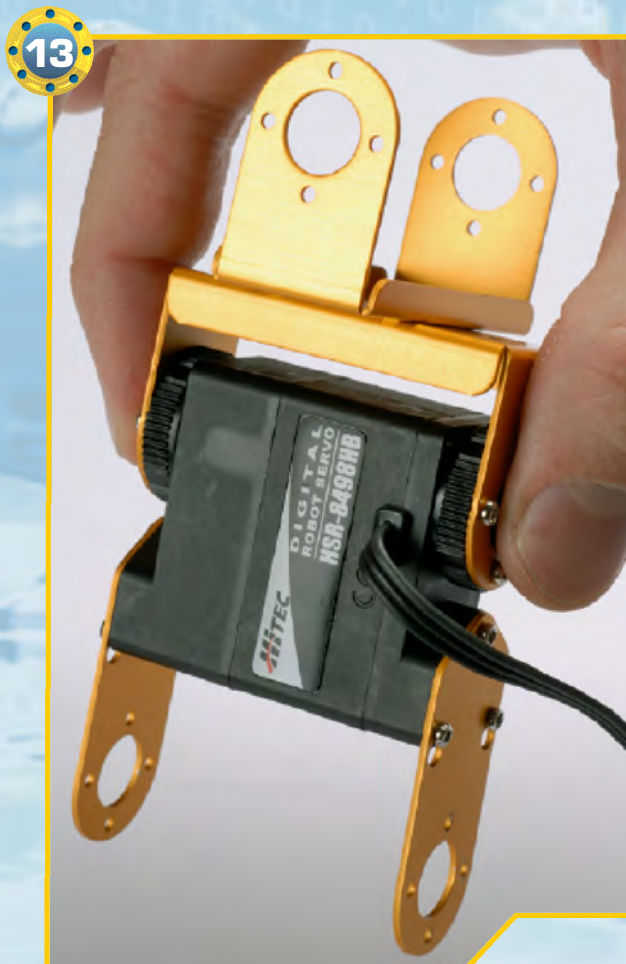
10 Serriamo anche sul lato opposto quattro viti di tipo T-2 da 2x4 mm.



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



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



13 Anche la zampa posteriore destra di RoboSpider è assemblata.

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

