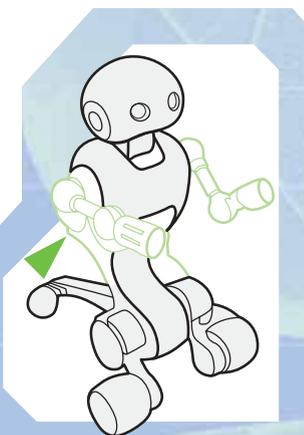


LA PRIMA PARTE DELLO ZAINO



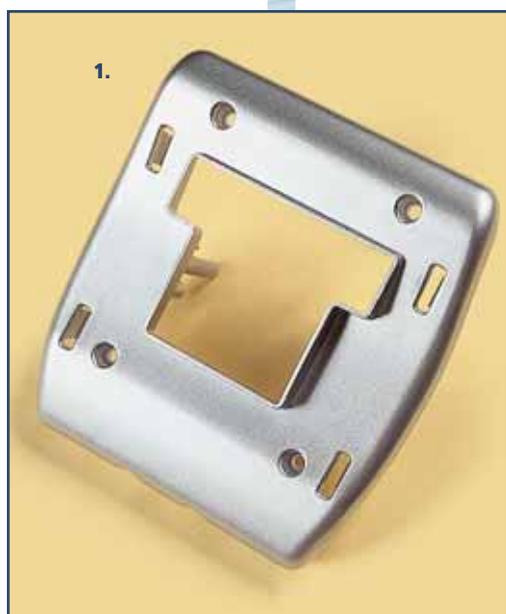
Allegato a questo fascicolo trovi il primo elemento di un altro 'sottosistema' di I-Droid01, lo zaino, che verrà collocato sulla schiena del robot.

Con questo fascicolo hai trovato un nuovo elemento che farà parte del corpo esterno di I-Droid01, più precisamente della sua parte posteriore. Si tratta, infatti, della prima metà della scatola dello zaino, un elemento che verrà connesso al retro del torso allegato al fascicolo precedente. L'involucro esterno dello zaino sarà completato da un altro componente, che ti verrà fornito prossimamente. Nel frattempo puoi cominciare a effettuare una prova di composizione tra l'elemento allegato a questo fascicolo e la parte posteriore del torso. Lo zaino riveste grande importanza dal punto di vista strutturale, dal momento che permetterà l'alloggiamento di diverse schede elettroniche,

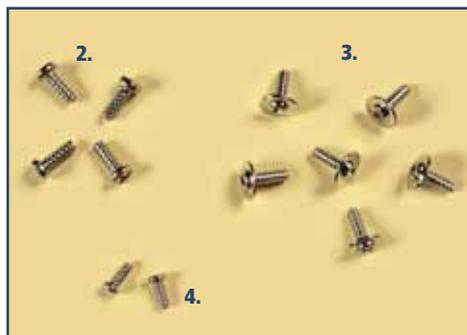
come quelle del modulo Voice e del modulo Bluetooth, ad esempio, che al momento sono 'pendenti' e non fissate ad alcun sostegno. Come esse, anche la scheda con le porte RS232 e USB, per la comunicazione tra il modulo B&V e il PC, troverà posto nello zaino, all'interno del quale verrà inserita anche la scheda del modulo Arms. Oltre alla prima parte dello zaino, in allegato trovi complessivamente 12 viti, suddivise in tre gruppi: il primo è costituito da quattro viti da 3x8 mm, il secondo da sei viti da 2,6x8 mm di tipo flangiato e, infine, il terzo da due viti da 2,3x6 mm. Riponile tutte da parte con la consueta attenzione.

Lo zaino di I-D01, posto sul retro del torso (a sinistra), è un elemento importante: infatti, esso conterrà diverse schede elettroniche.

COMPONENTI



1. Parte interna della scatola dello zaino
2. 4 viti da 3x8 mm
3. 6 viti da 2,6x8 mm di tipo flangiato
4. 2 viti da 2,3x6 mm





IL RETRO DEL TORSO E LO ZAINO

MONTAGGIO



1 Recupera la parte posteriore del torso, allegata al fascicolo precedente (a sinistra) e prendi anche la parte interna della scatola dello zaino, allegata invece a questo fascicolo (a destra). Osserva entrambi gli elementi: essi presentano alcuni supporti circolari che dovranno combaciare nella composizione.



2 Avvicina la parte interna dello zaino al retro del torso come mostrato qui a sinistra. Per effettuare la composizione, i fori a forma di T che entrambi gli elementi presentano devono essere orientati coerentemente.

3 Appoggia la parte interna dello zaino al retro del torso: i supporti circolari dell'uno e dell'altro dovrebbero combaciare senza problemi (immagina qui a destra).



I-DO1 LAB

I-DO1 ZOOM



Prossimamente, per l'installazione dei sensori a ultrasuoni, dovrai riaprire la scatola del marsupio. Per farlo non è necessario smontare la base del robot, alla quale il marsupio è connesso, ma basterà staccare quest'ultimo dal suo supporto rettangolare. In questo modo è possibile maneggiare il marsupio stesso in modo molto più comodo. La procedura da seguire è semplice. Partendo dalla base, così come si trova a questo punto dell'assemblaggio di I-Droid01 (immagine A), prima di tutto bisogna rimuovere il coperchio del vano per le batterie, per poi togliere anche quest'ultimo dalla sua sede, rendendo in questo modo accessibili le due viti che si trovano nella cavità (immagine B). Tali viti sono quelle che fissano il marsupio al supporto sottostante e, tramite questo, alla base del robot.

Rimuovendo le due viti è possibile, agendo con decisione, ma senza forzare eccessivamente, staccare il marsupio dal supporto, che rimane invece fissato alla base (immagine C). In questo modo, quindi, il marsupio potrà essere riaperto per le installazioni che si renderanno necessarie al suo interno.



La base del robot priva di marsupio (immagine D) potrà invece essere tenuta da parte. Tra l'altro, essa sarà presto connessa al resto del corpo, in particolare al torso. Anche dopo che ciò avverrà, comunque, il marsupio potrà essere rimosso, all'occorrenza, effettuando le semplici operazioni descritte sopra.

