

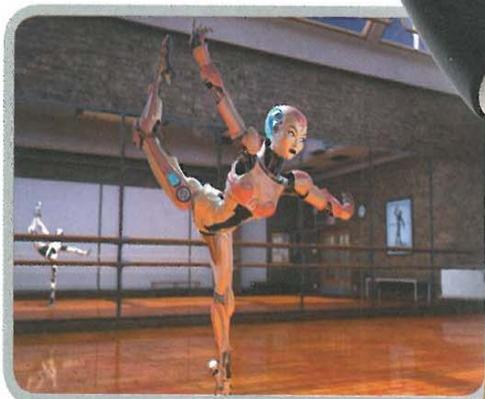
Costruisci il tuo Robbi

05

Tutte le
istruzioni
di montaggio
step by step



Tsutenkaku Robo,
ambasciatore
del turismo di Osaka



Il controllo della stabilità:
perché il robot non cade?



CONTINUIAMO A COSTRUIRE IL BUSTO PROVVISORIO

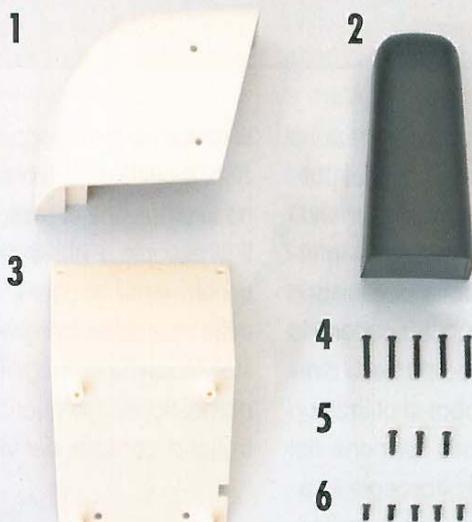
ASSEMBLIAMO IL SUPPORTO LATERALE SINISTRO ALLA PARTE SINISTRA DEL BUSTO. POI UNIREMO LE DUE PARTI DEL BUSTO. INFINE ATTACCHEREMO LA SCIARPA E IL SERVOMOTORE.

Terminate le operazioni di questa uscita, il busto provvisorio sarà quasi completo. Unendo la parte destra e sinistra del busto possiamo montare anche la sciarpa e il servomotore, i componenti

che comporranno il collo di Robi. Poiché il busto provvisorio verrà smontato successivamente, in modo da unire la testa al corpo definitivo, è bene evitare di stringere troppo le viti.



AREA DI MONTAGGIO



I PEZZI IN QUESTO NUMERO

- 1 Parte sinistra del busto provvisorio
- 2 Supporto laterale sinistro del busto provvisorio
- 3 Parte posteriore/inferiore del busto provvisorio
- 4 5 viti a testa svasata M2 x 12 mm (1 di scorta)
- 5 3 viti a testa cilindrica M2 x 6 mm (1 di scorta)
- 6 5 viti a testa svasata M2 x 4,5 mm (1 di scorta)

STRUMENTO DA USARE

Cacciavite Phillips (incluso nell'uscita 2)

Questi articoli non sono un giocattolo; prodotto parte di un kit di montaggio destinato a un pubblico adulto. Made in CHINA. Distribuito da De Agostini Publishing Italia S.p.A. - Via G. da Verrazano, 15 - 28100 Novara

PREPARARE I COMPONENTI CONSERVATI

In questa uscita utilizzeremo i componenti assemblati e conservati nelle uscite precedenti. Prepariamo questi componenti prima di iniziare il lavoro.



LA PARTE DESTRA DEL BUSTO
COSTRUITA NELL'USCITA 3



LA SCIARPA-MANICO
FORNITA NELL'USCITA 3

IL SERVOMOTORE
COSTRUITO NELL'USCITA 4



ATTACCARE IL SUPPORTO LATERALE ALLA PARTE SINISTRA DEL BUSTO

ATTENZIONE!



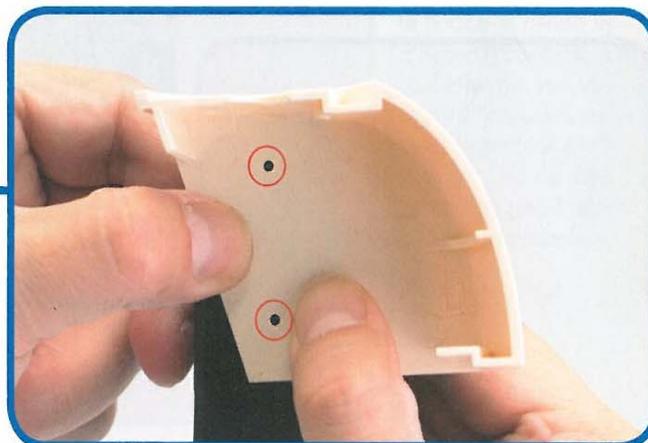
In queste fasi utilizziamo 3 diversi tipi di viti. Prestiamo particolare attenzione a usare la tipologia giusta.



1 Prima di tutto predisporre i componenti del busto come mostrato in foto. Tenere con la mano sinistra la parte sinistra del busto (componente bianco) **(1)** con la parte piatta orientata verso il supporto laterale. Afferrare con la mano destra il supporto laterale sinistro (componente nero) **(2)**, dalla parte esterna più larga, facendo in modo che i fori delle viti dei due componenti siano correttamente allineati come mostrato nella foto.



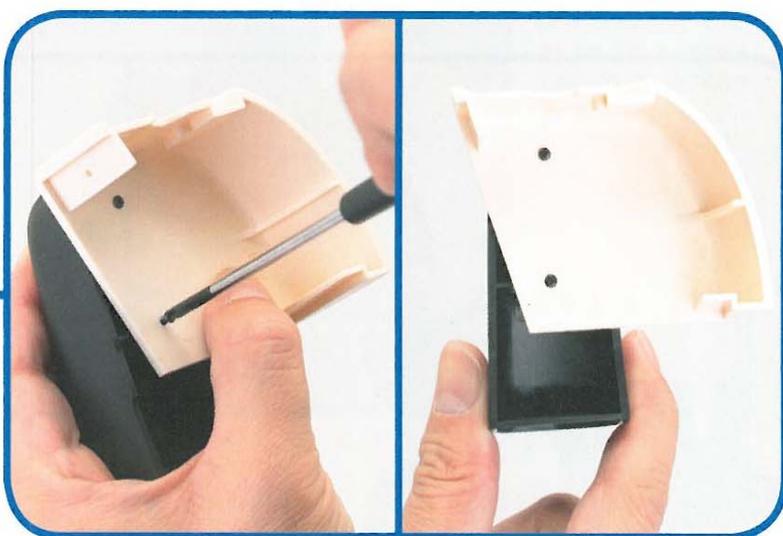
2 Sovrapporre il supporto laterale sinistro alla parte sinistra del busto facendo combaciare i fori delle viti.



3 Rovesciare i componenti facendo sempre combaciare perfettamente i fori delle viti.



4 Preparare una vite M2 x 6 mm **(5)**, inserirla nel foro in alto e avvitare bene con il cacciavite. Fare attenzione a non usare troppa forza.

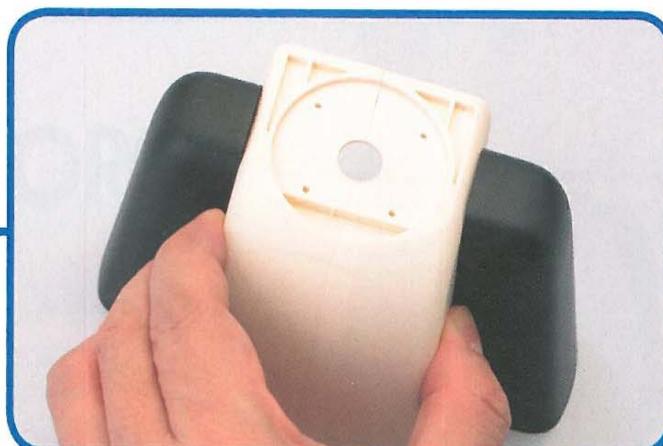


5 Allo stesso modo inserire un'altra vite M2 x 6 mm **(5)** nel foro in basso e avvitare come mostrato nella foto. In caso di difficoltà nel trovare la posizione dei fori delle viti può essere utile riguardare quanto fatto con la parte destra del busto assemblata nell'uscita 3.

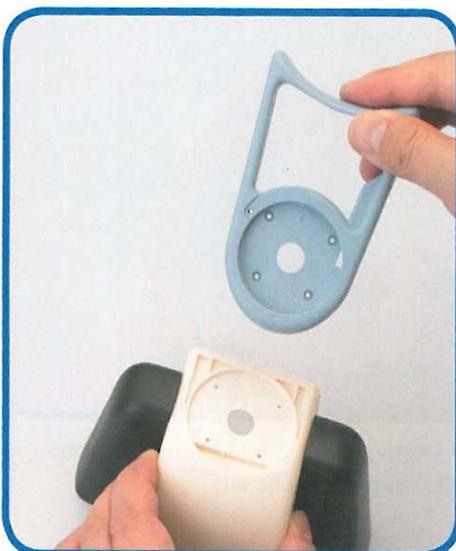
UNIRE LE DUE PARTI DEL BUSTO E I COMPONENTI DEL COLLO



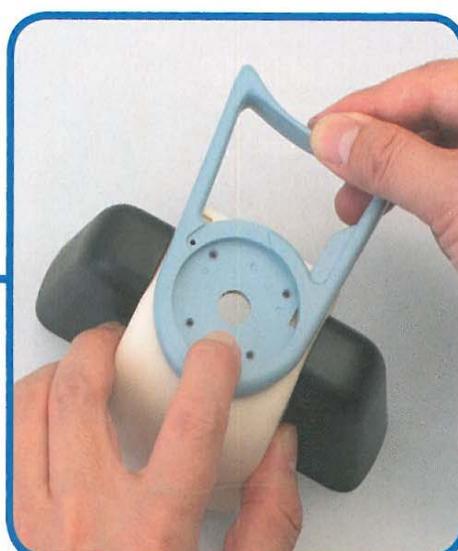
6 Afferrare la parte destra del busto, costruita nell'uscita 3, con la mano sinistra e la parte sinistra del busto, assemblata nel punto 5, con la mano destra. La parte curva dei due componenti deve essere rivolta verso di noi, come da foto.



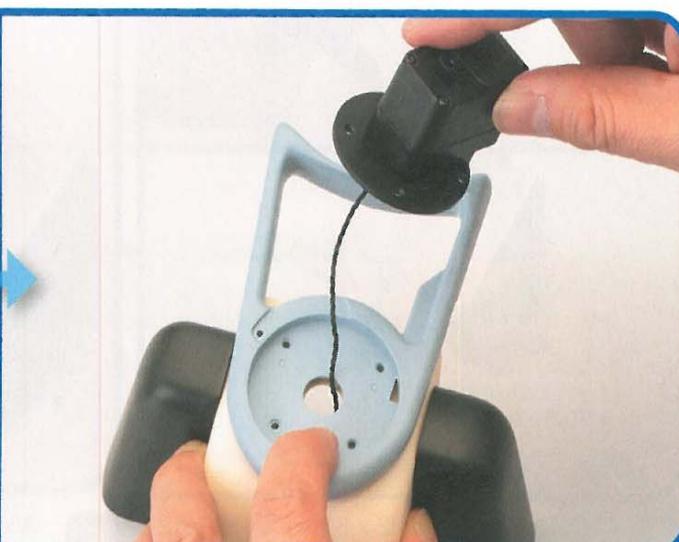
7 Unire la parte destra con la parte sinistra del busto.



8 Tenere ferme le due parti del busto e prendere la sciarpa-manico (fornita nell'uscita 3) predisponendola come mostrato in foto.



9 Inserire la sciarpa nel cerchio nella parte superiore del busto. Tenere ben fermi con le dita i tre componenti.

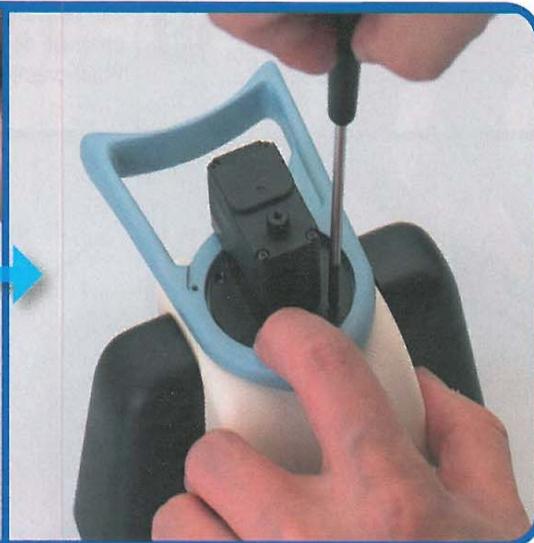


10 Prendere il servomotore costruito nell'uscita 4 e far passare il cavo nel foro centrale della sciarpa.



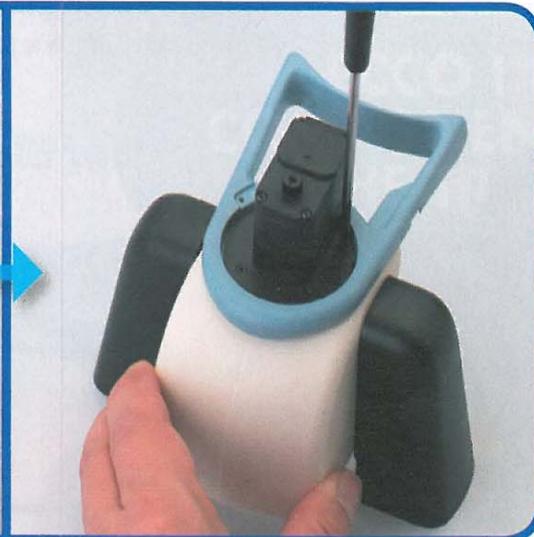
11

Spostare l'indice della mano sinistra sul perimetro esterno della sciarpa in modo da poter inserire il servomotore nell'alloggiamento a forma di cerchio della sciarpa e allineare i quattro fori delle viti indicati nella foto.



12

Spostare nuovamente l'indice al centro in modo da bloccare la posizione del servomotore. Iniziare a inserire la prima vite M2 x 12 mm **(4)** nel foro indicato in foto e serrare con il cacciavite.



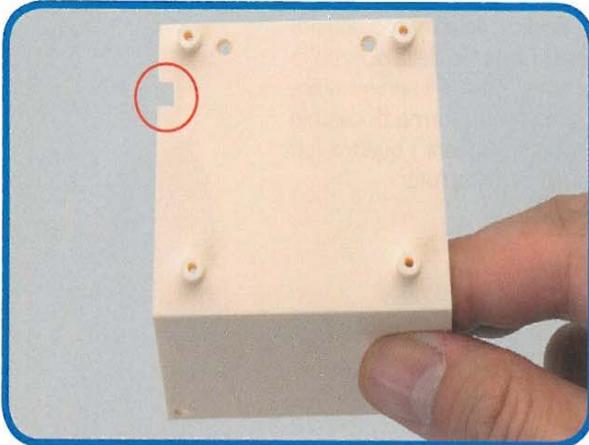
13

Ripetere lo stesso procedimento con le altre tre viti e serrare evitando di stringere troppo, perché poi dovranno essere svitare

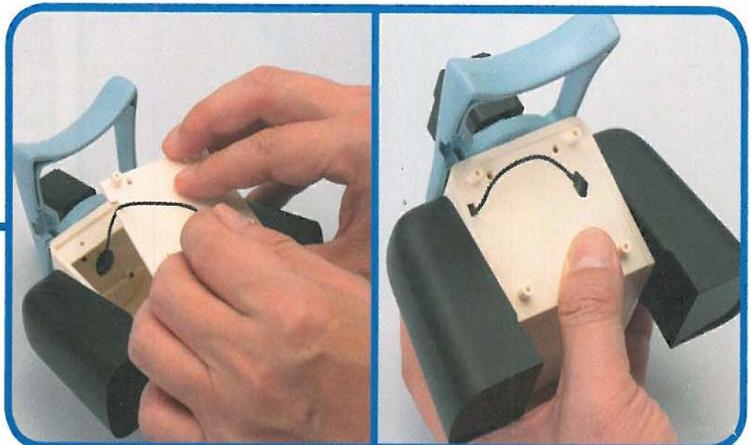
Le due parti del busto provvisorio sono state unite. Il busto non è ancora del tutto stabile, lo sarà quando verrà montato il pezzo a L che chiude la parte posteriore/inferiore del busto.



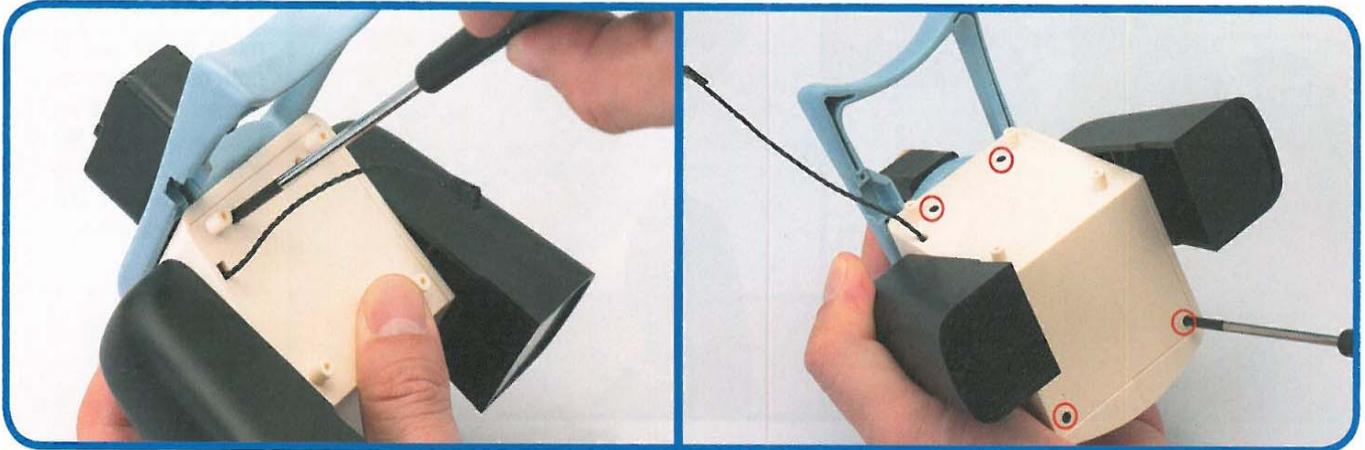
ATTACCARE LA PARTE POSTERIORE/INFERIORE DEL BUSTO



14 Afferrare la parte posteriore/inferiore del busto **(3)** rivolgendo la parte con le quattro sporgenze verso l'alto e la parte con la tacca (indicata in foto) verso sinistra.



15 Far passare il servo cavo, infilato precedentemente nel foro centrale del busto, nella tacca della parte posteriore/inferiore. Posizionare il pezzo in modo da chiudere il busto provvisorio.



16 Preparare 4 viti M2 x 4,5 mm **(6)** e inserire 2 viti nei due fori della parte posteriore e le altre 2 nei due fori nella parte inferiore. Serrare le viti.

Risultato finale!

Il busto provvisorio è quasi completo. Tra qualche uscita potremo divertirci a testare il movimento del collo di Robi.



Prepararsi per il prossimo fascicolo

Nella prossima uscita forniremo il portabatterie. Preparare 4 batterie AA*.

* Le batterie non saranno incluse nel fascicolo.



il punto chiave:
guardiamo

www.hellorobi.it