

Costruisci il tuo Roobi

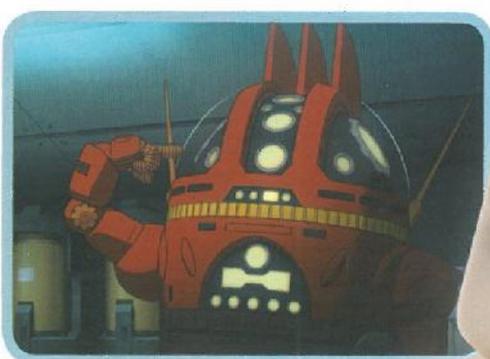
11



Halluc II, un robot a otto zampe



Tutte le
istruzioni
di montaggio
step by step



Analyzer, uno dei personaggi
di *Star Blazers*



D'AGOSTINI

COLLEGHIAMO IL SECONDO SERVOMOTORE AL BRACCIO DESTRO

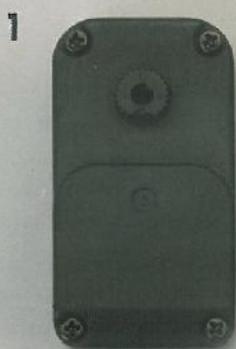
AREA DI MONTAGGIO



TESTEREMO IL SECONDO SERVOMOTORE DEL BRACCIO DESTRO DI ROBI. UNA VOLTA IMPOSTATO L'ID COLLEGEREMO IL SERVOMOTORE CON QUELLO MONTATO NEL GOMITO DI ROBI E LO ATTACCHEREMO AL BRACCIO DESTRO.

Il secondo servomotore del braccio destro equivale a una parte delle articolazioni della spalla degli esseri umani e permette il movimento laterale del braccio. Imposteremo l'ID del servomotore (in questo caso sarà 17) come abbiamo fatto nell'uscita 8 con il servomotore del gomito destro.

Inoltre per la prima volta, collegheremo con un servo cavo due servomotori. Non è un'operazione difficile ma è necessario collegarli correttamente altrimenti il braccio destro di Robi potrebbe non muoversi. Prestiamo molta attenzione in questa fase per evitare eventuali errori.



IL PEZZO IN QUESTO NUMERO

1 Servomotore

STRUMENTO DA USARE

Cacciavite Phillips (inclusa nell'uscita 2)

Questo articolo non è un giocattolo; prodotto parte di un kit di montaggio destinato a un pubblico adulto. Made in CHINA. Distribuito da Da Agostini Publishing Italia S.p.A. - Via G. da Verrazzano, 15 - 28100 Novara



PREPARARE I COMPONENTI CONSERVATI

In questa uscita utilizzeremo i componenti costruiti e conservati nelle uscite precedenti. Prepariamoli prima di iniziare le operazioni.



IL BRACCIO DESTRO COSTRUITO NELL'USCITA 10



IL SERVO CAVO AL QUALE ABBIAMO ATTACCATO L'ADESIVO NELL'USCITA 10



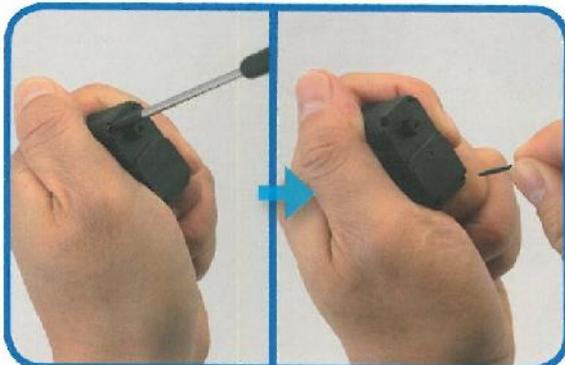
IL BUSTO PROVVISORIO COSTRUITO NELL'USCITA 8

COLLEGARE IL SERVO CAVO AL SERVOMOTORE

ATTENZIONE!

LA SCHEDA SI È SOLLEVATA

Se la scheda si solleva quando stacciamo il coperchio posteriore, premiamo con il dito la parte (in verde) dove non ci sono componenti elettronici per riposizionarla al suo posto.

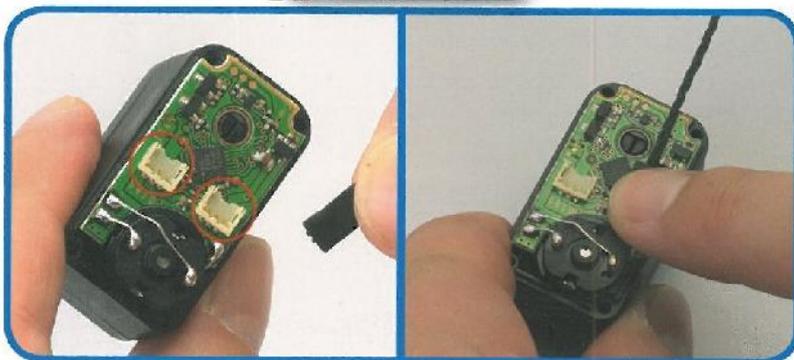


1 Preparare il servomotore (1) e staccare tutte le 4 viti. Fare attenzione a non perderle perché verranno utilizzate successivamente.

2 Staccare lentamente il coperchio posteriore facendo attenzione a non sollevare la scheda (utilizzeremo il coperchio al punto 4). Fare attenzione non toccare i componenti elettronici sulla scheda.



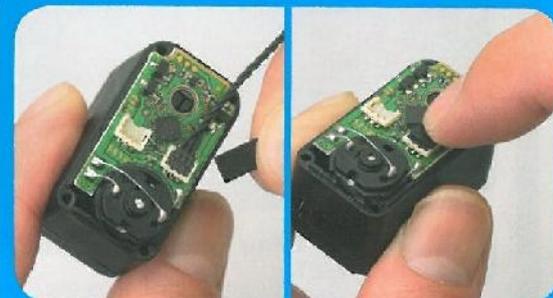
il punto chiave
guardiamo
www.hellorobi.it



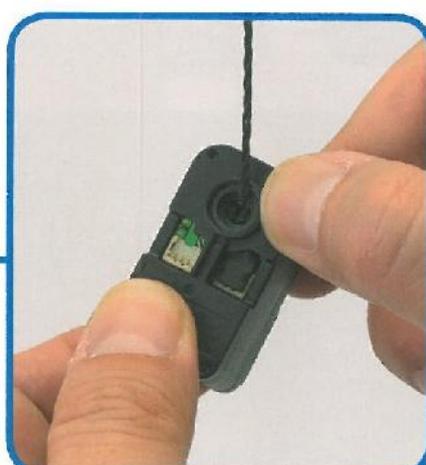
3 Preparare il servo cavo, fornito nell'uscita precedente, al quale abbiamo applicato l'adesivo di protezione e collegarlo a uno dei connettori della scheda (uno o l'altro è indifferente) premendo verticalmente con un dito.

L'ALTRA POSSIBILITÀ: ATTACCARE L'ADESIVO DOPO AVER COLLEGATO IL CAVO

Se non avete attaccato l'adesivo al cavo prima di collegarlo al servomotore, attaccatelo ora. Premete l'adesivo sulla base del connettore con il dito in modo che aderisca perfettamente.



4 Far passare il servo cavo nel foro circolare del coperchio posteriore che è stato rimosso al punto 2.



5 Far aderire bene il coperchio al servomotore, come era prima di essere rimosso.

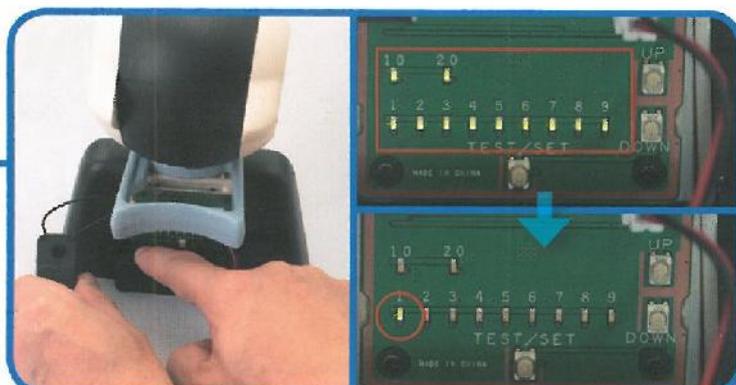


6 Fissare il coperchio stringendo solamente 2 delle viti svitate al punto 1 (quelle dei fori cerchiati in rosso). Non stringere troppo perché sviteremo di nuovo queste viti.

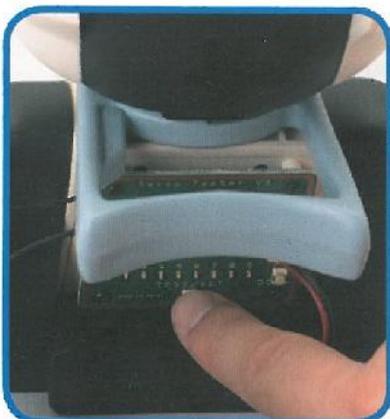
EFFETTUARE IL TEST DEL SERVOMOTORE



7 Collegare il servo cavo al connettore del Servo Tester V2 premendo bene con un dito.



8 Posizionare l'interruttore in posizione [ON]: tutti i LED lampeggeranno due volte e dopo rimarrà acceso solo il LED [1].



9 Premere l'interruttore [TEST/SET].



10 L'albero girerà di 45° verso sx poi 45° verso dx per poi fermarsi nella posizione iniziale. Non mettere su [OFF] perché dobbiamo impostare l'ID del servomotore.

ATTENZIONE!

SE IL LED LAMPEGGIA CONTINUAMENTE O L'ALBERO DEL SERVO NON RUOTA

Posizionare l'interruttore in posizione [OFF] e controllare se il servo cavo è collegato bene al connettore del Servo Tester V2. Se il problema persiste, staccare le viti del coperchio del servomotore e controllare che il cavo sia collegato bene al connettore del servomotore.

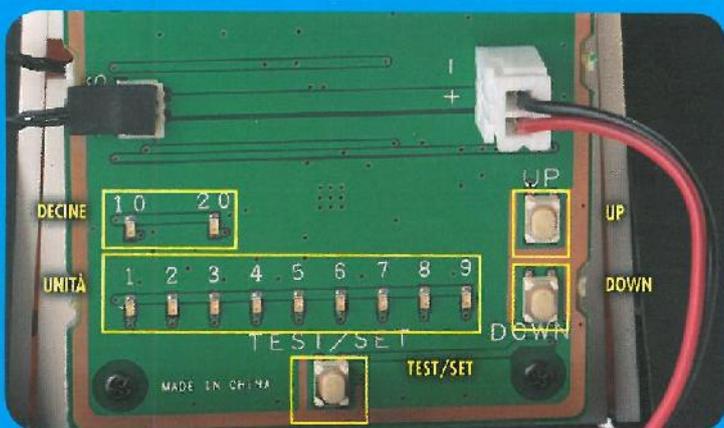
IMPOSTARE L'ID DEL SERVOMOTORE

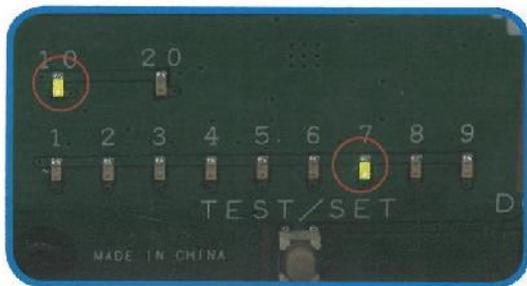


I TASTI DEL SERVO TESTER V2 E LA VISUALIZZAZIONE DEI LED

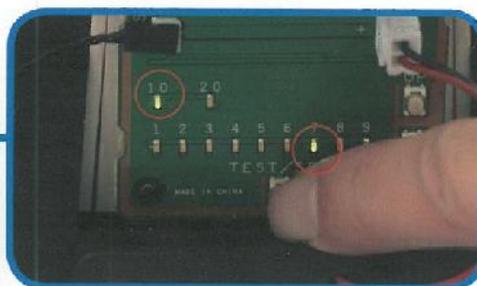
Abbiamo già spiegato l'uso e la visualizzazione del Servo Tester V2 nell'uscita 8. Lo spiegheremo ancora in modo semplice.

- Interruttori [UP] e [DOWN]: quando si preme una volta l'interruttore [UP], il numero ID visualizzato aumenta di un'unità. L'interruttore [DOWN], invece, lo fa diminuire di un'unità. Con questi due pulsanti è possibile impostare il numero di ID desiderato.
- Decine e unità: il numero dell'ID di questo servomotore è [17], quindi bisogna far accendere i LED [10] e [7].
- Interruttore [TEST/SET]: una volta che i LED [10] e [7] sono accesi, tenere premuto TEST/SET per qualche secondo. In questo modo si fissa l'ID del servomotore.





11 Premere 16 volte il tasto [UP], fino a quando i LED [10] e [7] saranno accesi.



12 Tenere premuto il tasto [TEST/SET] fino a quando i LED [10] e [7] lampeggiano velocemente e dopo circa 3 secondi, rimangono accesi. Questo indica che l'impostazione dell'ID è avvenuta correttamente.



ID 17
SPALLA DESTRA
Oscillazione laterale

L'ID 17 viene impostato in questa uscita.

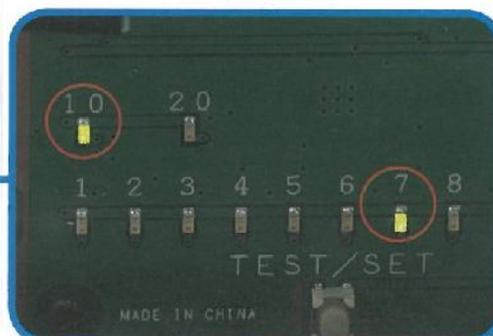
! L'IMPOSTAZIONE NON CORRETTA DELL'ID PUÒ CAUSARE INCIDENTI!

Se dimentichiamo di impostare l'ID oppure diamo un numero ID sbagliato, dobbiamo assolutamente reimpostare correttamente l'ID. Un servo con un ID sbagliato può causare danni a Robi. Impostiamo gli ID con precisione!

VERIFICARE L'ID DEL SERVOMOTORE



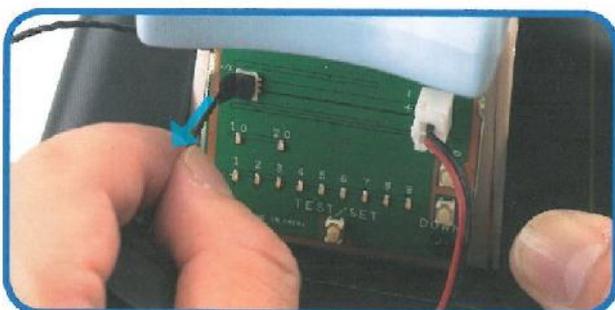
13 Con il servo collegato mettiamo l'interruzione su [OFF] e poi mettiamo di nuovo su [ON]. Tutti i LED lampeggiano 2 volte e dopo rimane acceso solo il LED [1].



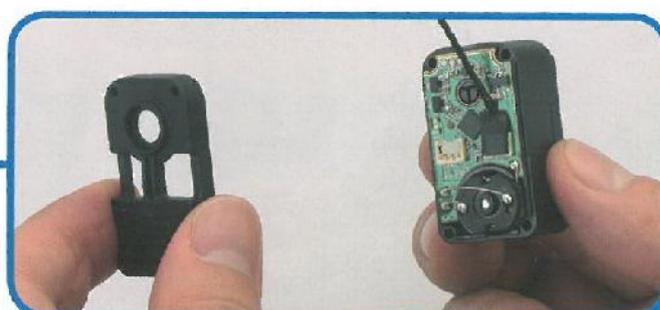
14 Se l'ID è stato impostato correttamente, si accendono i LED [10] e [7] quando si preme il tasto [TEST/SET] e l'albero del servo gira come da foto mostrata nell'operazione 10.

ATTENZIONE!

Se si accendono i numeri sbagliati, ripetere le operazioni 11 e 12 e reimpostare l'ID corretto.



15 Collegare di nuovo il cavo del servomotore del collo al connettore del Servo Tester V2. Posizionare l'interruttore su [OFF] e staccare il cavo del servomotore del gomito destro tirandolo verticalmente.

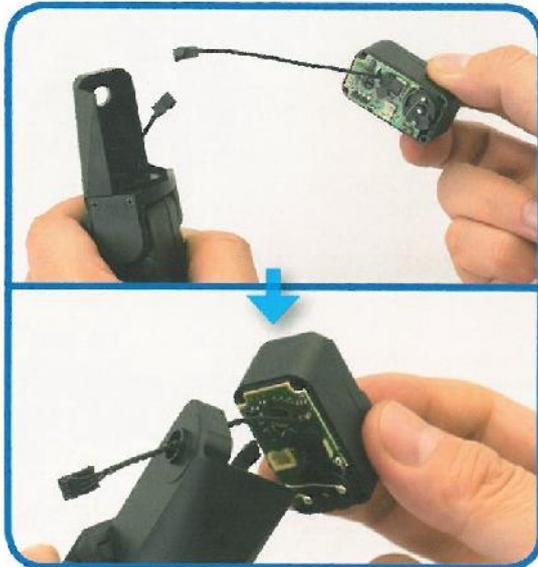


16 Svitare le 2 viti lunghe del servomotore inserite nel punto 6 e staccare di nuovo il coperchio posteriore, che non verrà più utilizzato.

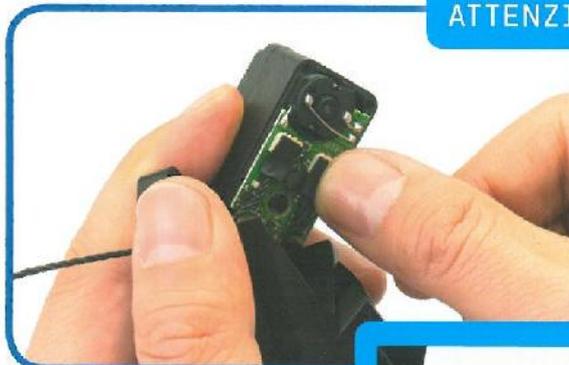
ATTENZIONE!

Per staccare il cavo dalla scheda Servo Tester V2 tirate verticalmente con particolare attenzione. Non dovete mai tirare violentemente oppure orizzontalmente.

COLLEGARE I DUE SERVOMOTORI E ATTACCARLI AL BRACCIO



17 Preparare il braccio destro costruito nell'uscita 10 e far passare il cavo del servomotore assemblato in questa uscita dal foro del braccio destro.

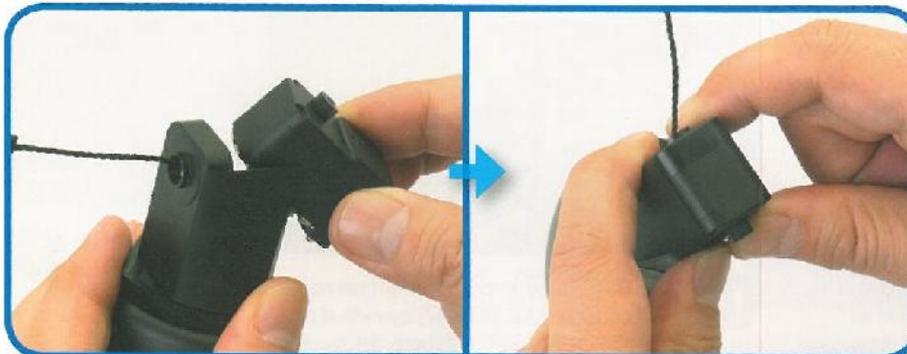


18 Collegare il cavo che fuoriesce dal servomotore del gomito a uno dei connettori del servomotore di questa uscita.

ATTENZIONE!



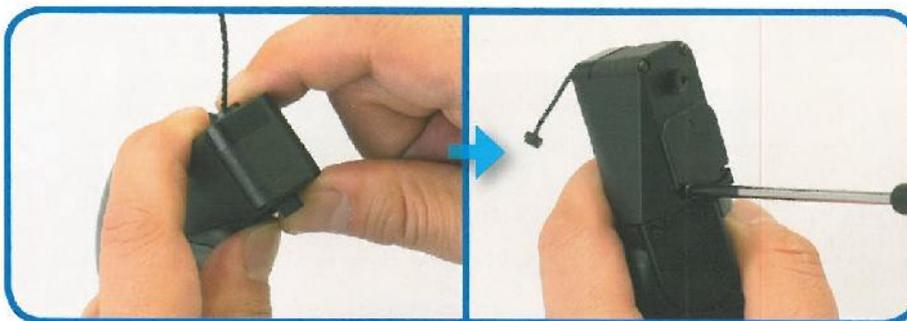
Controllare che il cavo sia collegato bene, osservandolo di lato, come in figura.



19 Inserire il servomotore posizionando l'albero verso la parte interna del braccio destro come da foto. State attenti a non far attorcigliare i due cavi all'interno del braccio.

ATTENZIONE!

Controllare che il cavo fuoriesca dritto dal foro del braccio destro. Se il cavo rimane attorcigliato e schiacciato all'interno del braccio può danneggiarsi.



20 Fissare il servomotore al braccio utilizzando le 4 viti svitate in precedenza.

Risultato finale!

Due articolazioni (due servomotori) del braccio destro sono state inserite. Il braccio destro è quasi completo.



ATTENZIONE!

Quando si uniscono due o più servomotori, come in questa uscita, non si deve mai collegarli al Servo Tester V2 perché questa operazione può danneggiarli.



il punto chiave
guardiamo

www.hellorobi.it