

# Costruisci il tuo Robbi

33



Gakutensoku, il primo robot giapponese



Il gusto nei robot

Tutte le istruzioni di montaggio step by step



**D'AGOSTINI**

# IMPOSTIAMO L'ID DEL SERVO DELLA GAMBA DESTRA

COLLEGHIAMO IL SERVO CAVO PREPARATO NELLA PRECEDENTE USCITA AL SERVOMOTORE ALLEGATO A QUESTO NUMERO ED ESEGUIAMO IL CONSUETO TEST DI FUNZIONAMENTO. IMPOSTEREMO POI L'ID [2], SEMPRE CON IL SERVO TESTER V2.

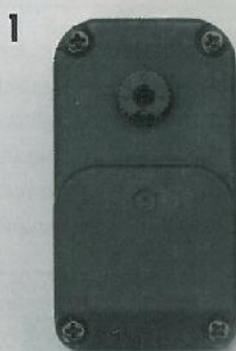
Il servomotore fornito in questo fascicolo funziona come l'articolazione dell'anca che fa piegare la gamba verso destra o sinistra e verrà attaccato in modo da ruotare orizzontalmente (guardando Robi frontalmente). Per prima cosa eseguiremo

il consueto test di funzionamento, poi imposteremo il numero ID [2]. Questo servo andrà conservato e messo da parte, quindi è necessario riporlo in una bustina di plastica ed etichettarlo scrivendo il numero dell'uscita e il numero ID, per non



AREA DI MONTAGGIO

confonderlo con gli altri servomotori allegati nelle prossime uscite.



## IL PEZZO IN QUESTO NUMERO

1 Servomotore

## 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 Veronzano, 15 - 28100 Novara



## PREPARARE I COMPONENTI CONSERVATI

Preparare il busto provvisorio e il servo cavo che useremo per fare il test di funzionamento del servomotore e per impostarne l'ID.



IL SERVO CAVO, AL QUALE È STATO ATTACCATO L'ADESIVO DI PROTEZIONE NELL'USCITA 32



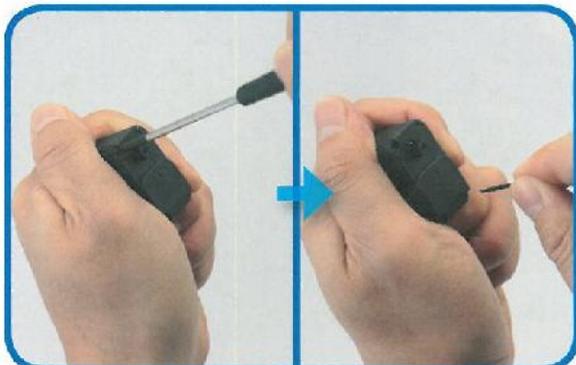
IL BUSTO PROVVISORIO COSTRUITO NELL'USCITA 8

## COLLEGARE IL SERVO CAVO AL SERVOMOTORE

### ATTENZIONE!

#### SE 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 svitare 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 a non toccare i componenti elettronici sulla scheda.



**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 dalla parte interna nel foro circolare del coperchio rimosso nel punto 2.

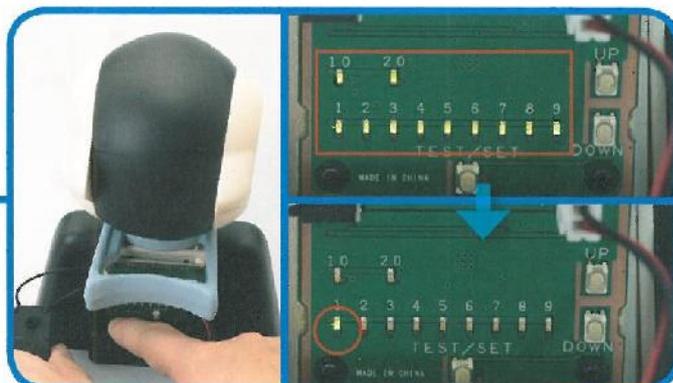
**5** Ricollocare il coperchio. Accertatevi che il servo cavo non resti schiacciato tra le sporgenze presenti sulla scheda del servo e il coperchio.

**6** Fissare il coperchio con le 4 viti svitate nel punto 1. Sviteremo nuovamente queste 4 viti, quindi non stringerle troppo.

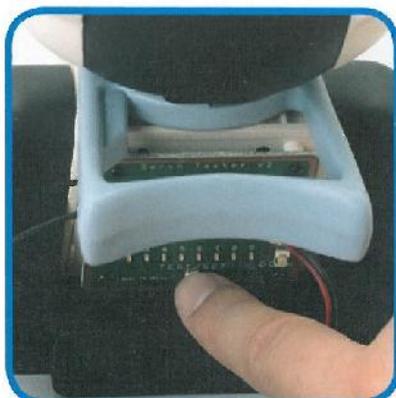
## FARE IL TEST DEL SERVOMOTORE



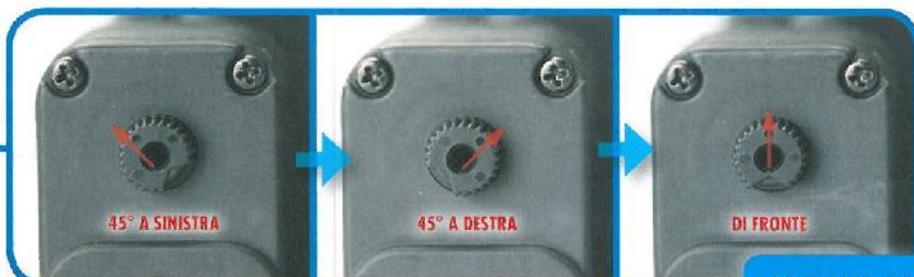
**7** Preparare il busto provvisorio. Se il servo cavo del servo del collo è ancora collegato, staccarlo tirando verticalmente. Collegare il connettore del cavo, che abbiamo collegato al servo in questa uscita, al connettore del Servo Tester V2.



**8** Posizionare l'interruttore su [ON], vedremo tutti i LED del Servo Tester V2 lampeggiare due volte. Dopodiché si accenderà solamente il LED contrassegnato con il numero [1].



**9** Premere l'interruttore [TEST/SET].



**10** L'albero del servomotore girerà di 45° sia a sinistra sia a destra e poi si fermerà nella posizione iniziale. Non spegnere la scheda perché ora imposteremo l'ID del servomotore.

**ATTENZIONE!**

### SE IL LED LAMPEGGIA CONTINUAMENTE E L'ASSE DEL SERVOMOTORE NON GIRA

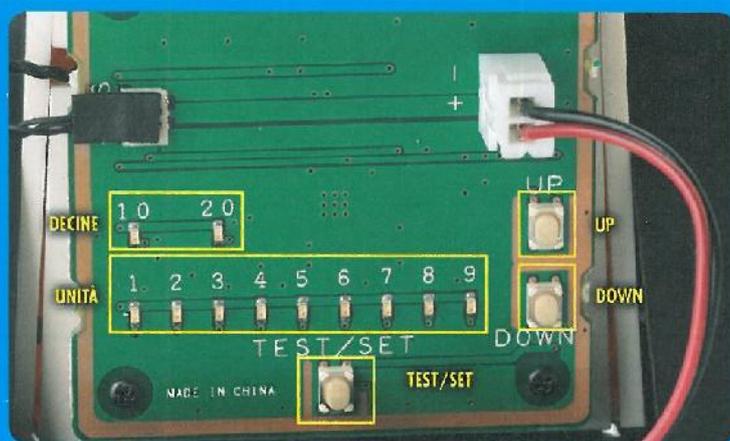
Posizionare l'interruttore in posizione [OFF] e controllare se il servo cavo è collegato bene al connettore del Servo Tester V2. Se il problema persiste, staccare le viti del coperchio del servomotore e controllare se il cavo è collegato bene al connettore del servomotore.

## IMPOSTARE L'ID DEL SERVOMOTORE

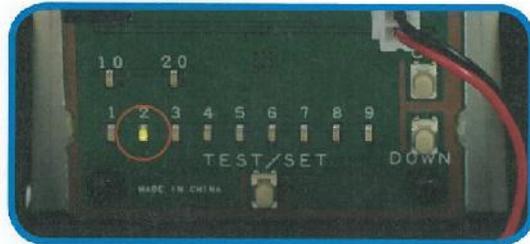
### I TASTI DEL SERVO TESTER V2 E LA VISUALIZZAZIONE DEI LED

Spiegheremo ancora l'operazione del Servo Tester V2 per impostare l'ID e le relative indicazioni.

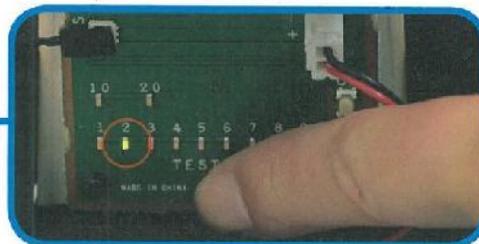
- Interruttori [UP] e [DOWN]: quando si preme una volta l'interruttore [UP], il numero ID visualizzato aumenta di un'unità. L'interruttore [DOWN], invece, lo fa diminuire di un'unità. Con questi due pulsanti è possibile impostare il numero di ID desiderato.
- Decine e unità: il numero dell'ID di questo servomotore è [2], quindi bisogna far accendere solo il LED [2].
- Interruttore [TEST/SET]: una volta che il LED [2] è acceso, tenere premuto TEST/SET per qualche secondo. Il LED lampeggerà per poi rimanere fisso. Attendere ancora un secondo, poi rilasciare l'interruttore. In questo modo si fisserà l'ID del servomotore.



Per risolvere dubbi e difficoltà relativi al montaggio, il nostro esperto è a disposizione tutti i giovedì dalle 18,30 alle 20,30 al numero 3396303825



**11** Premere 1 volta il tasto [UP], fino a quando il LED [2] sarà acceso.



**12** Premere il tasto [TEST/SET] per qualche secondo. Il LED [2] lampeggia velocemente e dopo circa 3 secondi rimane acceso. Così l'impostazione dell'ID è completata.



**ID 2**  
ANCA DESTRA  
Oscillazione laterale

L'ID 2 viene impostato in questa uscita.

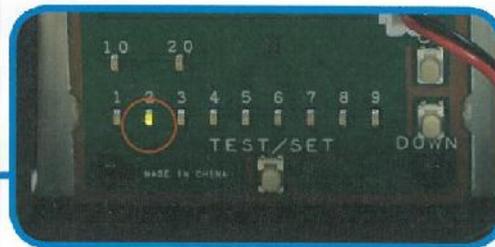
**L'IMPOSTAZIONE NON CORRETTA DELL'ID DI UN SERVOMOTORE PUÒ CAUSARE DEI GUASTI**

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 posizioniamo l'interruttore 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, quando si preme il tasto [TEST/SET] una volta sola, si accende il LED [2] e l'albero del servo gira come mostrato al punto 10.

**ATTENZIONE!**

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



**15** Posizionare l'interruttore su [OFF] e staccare il servo cavo del servomotore di questa uscita dal busto provvisorio tirando verticalmente come indicato dalla freccia azzurra. Possiamo non collegare di nuovo il servo cavo del collo al Servo Tester V2, per evitare di usurare i connettori.

**ATTENZIONE!**

Durante la verifica dell'ID, descritta nell'operazione 14, non bisogna tenere premuto a lungo il tasto TEST/SET poiché si rischia di cancellare l'impostazione appena effettuata. Premete quindi il tasto TEST/SET una volta sola, velocemente. Se dovete sbagliarvi, rifate la procedura dal punto 11.



**Risultato finale!**

L'impostazione dell'ID del servomotore è completata.



**Mettere da parte**

Il servomotore testato in questa uscita a cui abbiamo assegnato il numero ID [2] non verrà utilizzato nella prossima uscita. Per evitare di confonderlo con i prossimi servo che vi verranno forniti, si consiglia di conservarlo mettendolo in una bustina e scrivendo su di essa il numero dell'uscita (33) e il numero dell'ID [2].



il punto chiave:  
guardiamo

[www.hellorobi.it](http://www.hellorobi.it)