

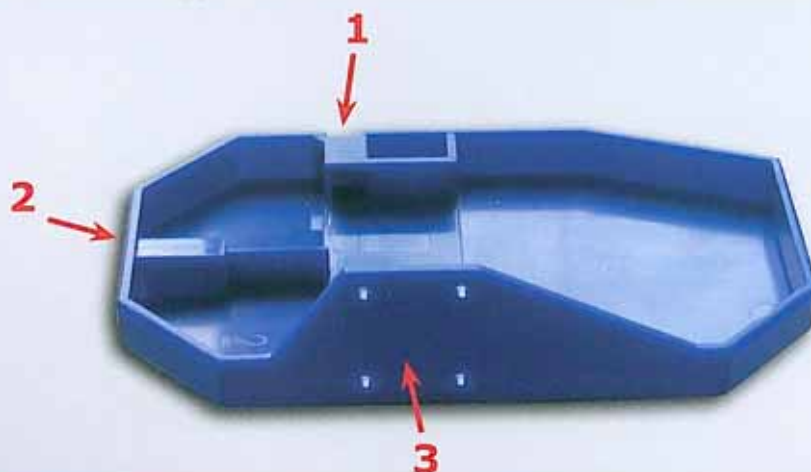
## ASSEMBLAGGIO DEI JOINT FRAME PER IL PIEDE DESTRO

Nel fascicolo numero 2 a suo tempo vi è stato fornito il piede destro di Robonox: è giunto il momento di recuperarlo!



61

Il piede destro si distingue anche per la lettera R (come Right) inserita nella sede, come visibile nell'immagine sopra. Il posizionamento del piede nell'immagine è visto come se fosse la "nostra scarpa", pertanto nell'assemblaggio i piedi non dovranno essere collocati erroneamente sulle gambe.



62

Notate le frecce in corrispondenza ai fori; segue la lista delle viti corrispondenti alla numerazione:

- 1 = 1 vite AF 2×12 - code 44
- 2 = 1 vite AF 2×20 - code 45
- 3 = 4 viti AF 2×8 - code 43



63

Recuperiamo i 2 joint frame filettati in alluminio che vi sono stati forniti.  
In totale i joint frame necessari saranno 14, più alcuni che vi verranno forniti di scorta.



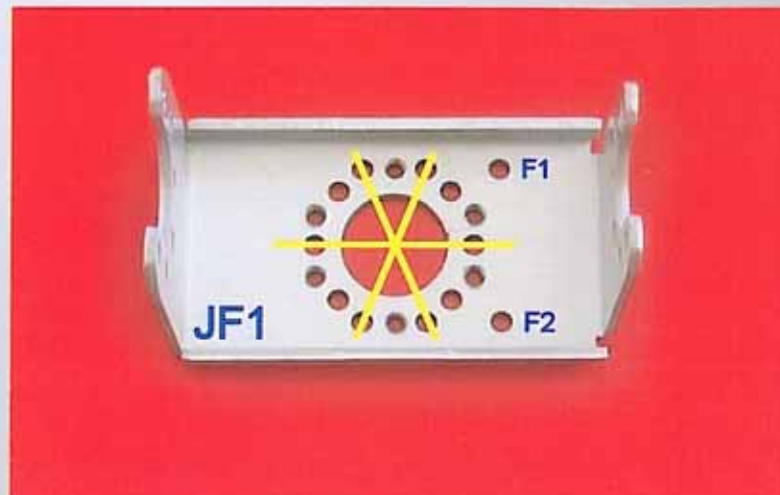
64

Osservate bene le piegature a U dei joint frame.  
Qui la sede semicircolare ha un diametro di circa 8 mm. La parte con i 6 fori piegata è più stretta, visibile dallo spazio che rimane nella piega superiore.  
In questo lato obbligatoriamente si inserirà il servo horn lato motore.



65

Ruotando il joint frame di 180 gradi la parte piegata è più larga ben visibile.  
La sede semicircolare ha un diametro di circa 10 mm. In questo lato obbligatoriamente si inserirà il servo horn lato perno (Gear A).



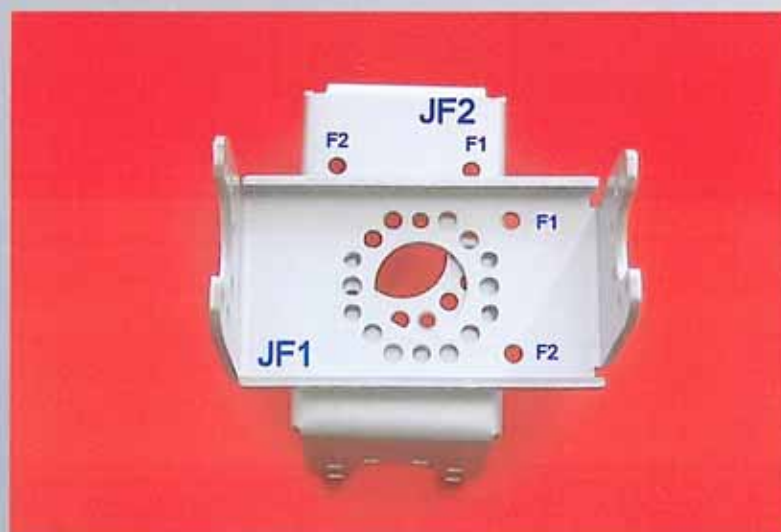
## 66

Le 3 linee gialle riportate nell'immagine del joint frame su 6 fori evidenziano i fori in cui dovremo inserire le 6 viti **M2x4 - code 41**, da non confondere con le autofilettanti!  
 Questi saranno i fori da utilizzare per l'unione del joint frame 1 con il joint frame 2, che chiameremo di seguito JF1 e JF2. Notate alla vostra destra i 2 fori F1 e F2, utilizziamoli come riferimento per posizionare correttamente il JF2 da montare.

Posizionando il JF1 con a destra F1 e F2, a servo fissato con gli horn plastici avremo:

- alla sinistra l'horn plastico lato perno (Gear A )
- alla destra l'horn plastico lato motore

Questo posizionamento vale solo per la gamba destra. La posizione degli horn è obbligata ma se non si presta la massima attenzione, il JF2 potrebbe essere montato in modo speculare, cosa da evitare, altrimenti occorre smontare il tutto.



## 67

Prendiamo il secondo joint frame JF2 e mettiamolo sotto a JF1; posizionate i 2 joint frame prendendo come riferimento i due fori di ciascun joint frame (indicati nell'immagine come F1 e F2). Posizioniamoli come da immagine: per JF2 i 2 fori F1 e F2 vanno in altro, per JF1 i due fori F1 e F2 vanno a destra.



68

Tenendo sempre presente i 4 fori di riferimento dei due joint frame F1 e F2, fate collimare i fori dei due joint frame. Prendete quindi le 6 viti **M2x4 - code 41** e posizionatele nelle relative sedi, come da immagine, una a una e senza stringere in fondo. Quando tutte e 6 sono reinserite nelle sedi, allora possiamo serrarle, senza esagerare per evitare di spalare il filetto.

**In questo numero, il doppio degli allegati!!!**

			
La terza calotta inferiore servo	Il terzo servo horn lato motore	Il terzo joint frame filettato	Il terzo kit ingranaggi
			
La terza calotta centrale servo	La terza calotta superiore servo	Il terzo servo horn lato perno	Il terzo motore Mabuchi