

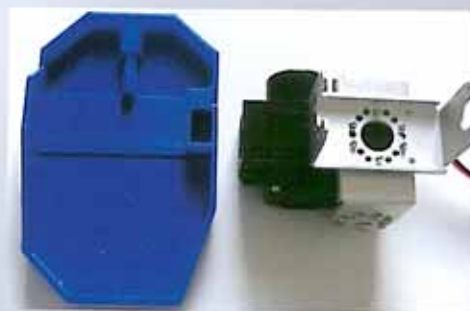
IL MONTAGGIO DEL PIEDE

In questo fascicolo fisseremo il servo motore con i joint frame Jf1 e JF2 montati sul piede.



90

Notare dal lato motore un foro tra la calotta di copertura del motore e l'horn. La punta del cacciavite indica la posizione.



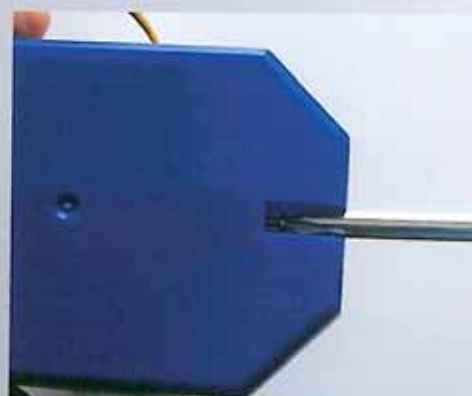
91

Recuperare il piede destro e il blocco servo con i 2 joint frame montati e collocarlo sul piede, con il motore a sinistra, come da figura.



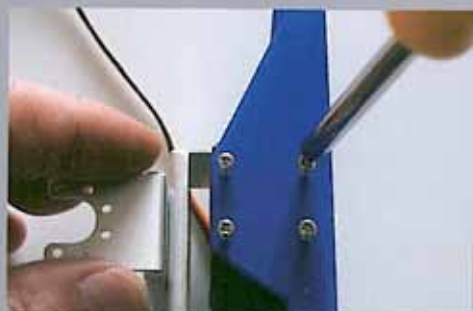
92

Posizionare il servo con i due joint frame montati come da immagine. Spingere il servo fino alla battuta posteriore della vite.



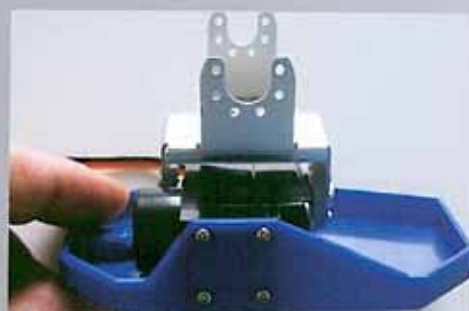
93

Nella parte posteriore del piede, inserire una vite autofilettante **2x20 - code 45**. Stringere bene, senza spalare.



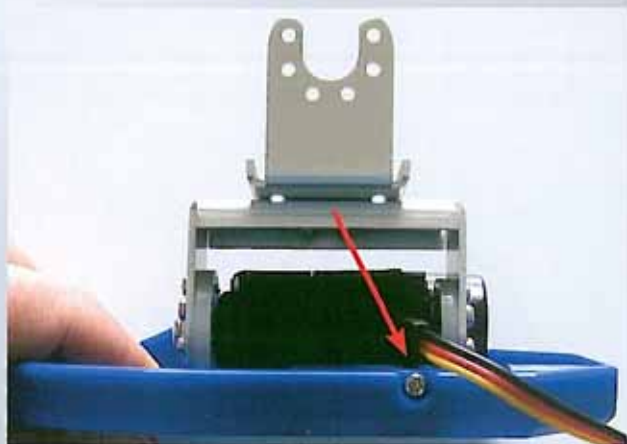
94

Ruotare il piede ed inserire le 4 viti autofilettanti **2x8 - code 43**. Stringere bene, senza spalare.



95

Ecco come si presenta il servo con le 4 viti 2x8 montate. Notate il joint frame, la sede visibile è quella da 10 mm circa ed è sempre in posizione centrale.



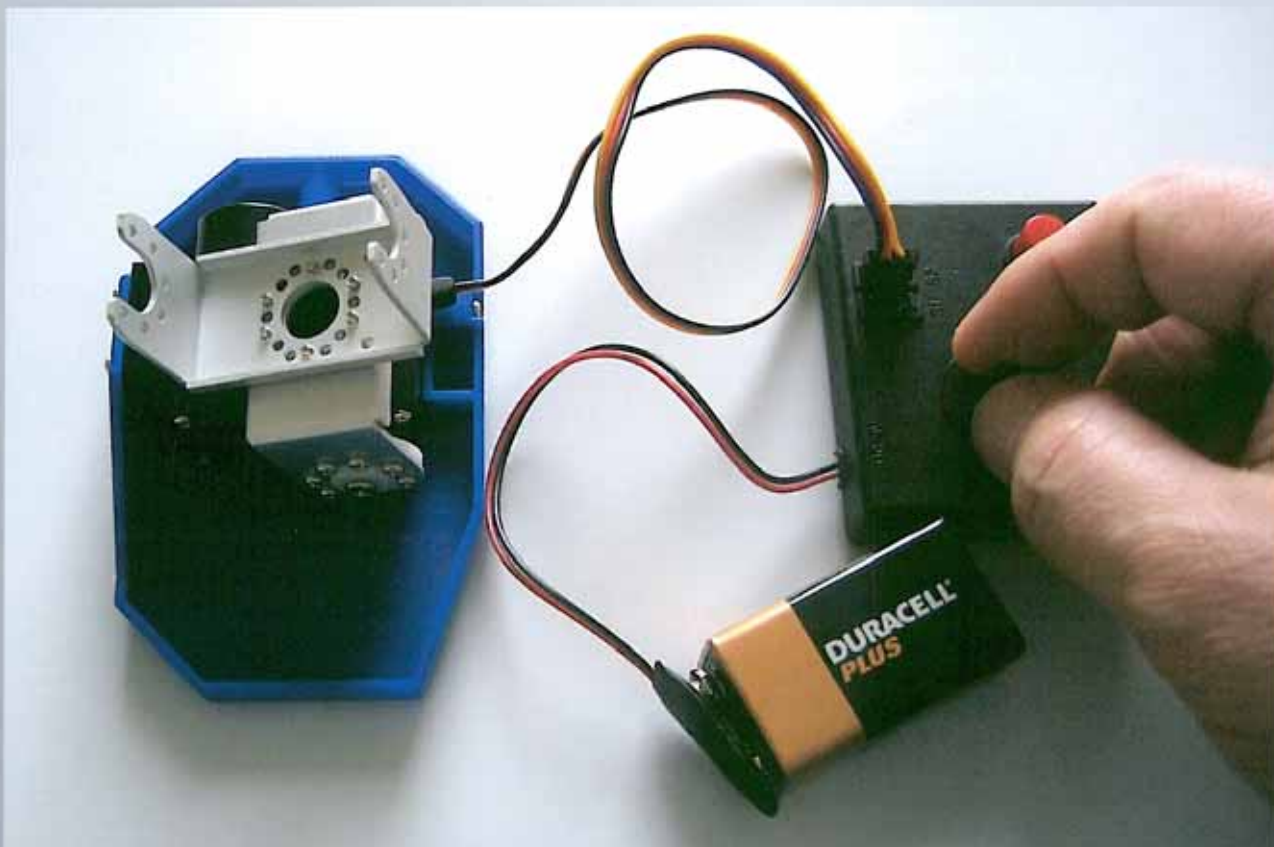
96

Recuperare una vite **2x12 - code 44** e inserirla nella sede indicata dalla freccia e stringere bene senza spalare: il piede destro è fissato.



97

Recuperare l'etichetta **RK-01 N. 13** e applicarla sul servo come da immagine. N. 13 è l'identificativo presente sul software RMC, corrispondente al canale CH 13.



98

Possiamo verificare che tutti operi correttamente; prendiamo il servo Tester e colleghiamo la pila da 9V. Inseriamo il servomotore sul connettore del Servo Tester e assicuriamoci che il pulsante sia alzato. Ruotando il potenziometro del servo tester si muoveranno i joint frame del piede.

A fine verifica, staccare la pila per evitare di esaurirla inutilmente!

IL SECONDO SERVO MOTORE MONTAGGIO E FISSAGGIO SUL JOINT FRAME NUMERO 2

Procediamo con il fissaggio del secondo servo motore sul joint frame n. 2, per dare corpo alla gamba destra.

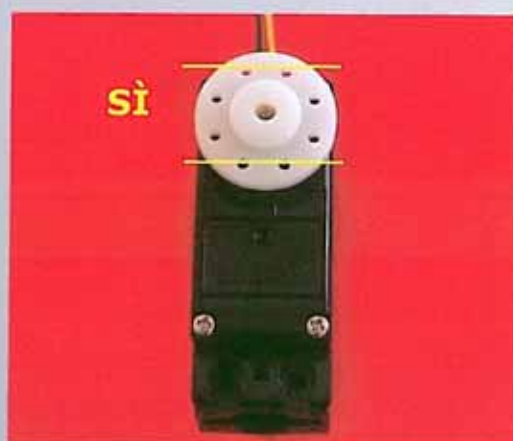
La costruzione del servo motore è la medesima indicata nel fascicolo 11, dalla figura 11 alla figura 60. Volutamente non riportiamo le medesime indicazioni e foto per la costruzione di ogni servo, ma solo i particolari di montaggio sequenziali di ciascuno e relative note, pertanto fate riferimento alle figure indicate.

Vi ricordiamo nuovamente di posizionare correttamente il servo horn lato perno (Gear A) come da figura 77; è importante altrimenti lo zero centrale non sarà posizionato in modo corretto e dovrete disassemblare il servo dai joint frame e l'horn lato perno.



99

L'inserimento del servo horn sul perno deve essere il più preciso possibile. Inserite l'horn senza premere in fondo. Le due linee gialle indicano il parallelismo dei 2 fori superiori e inferiori dell'horn. Se questi sono fuori asse, estraete l'horn, spostate la posizione di un passo e reinserte senza premere.



100

Ad ogni prova abbiate cura di non spostare o muovere l'albero di uscita del perno, altrimenti occorre ricentrarlo con il servo tester. Con calma e pazienza passo dopo passo si troverà un punto in cui i 2 fori superiori e inferiori saranno sullo stesso asse, come illustrato nell'immagine.



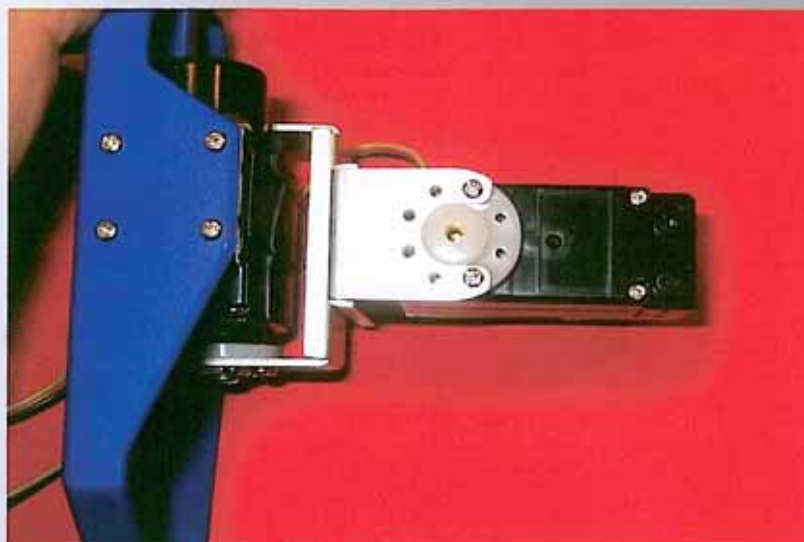
101

Ripiegare il cavo del secondo servo motore come da immagine e inserire il servo horn lato motore, avendo ingrassato il perno.



102

Alloggiare il secondo servo motore con entrambi gli horn inseriti, come da figura; notare il lato di uscita del cavo.



103

Sul'horn lato perno inserire 2 viti autofilettanti 2x4 mm - code 42.



104

Ruotiamo il servo di 180 gradi; sull'horn lato motore inserire solo 2 viti autofilettanti 2x4 - code 42.

Qui, sui restanti 4 fori vanno inserite viti diverse, prestate attenzione!

In questo numero

<p>La quarta calotta inferiore servo</p>	<p>Il quarto servo horn lato motore</p>	<p>Il quarto joint frame filettato</p>	<p>Il quarto motore Mabuchi</p>