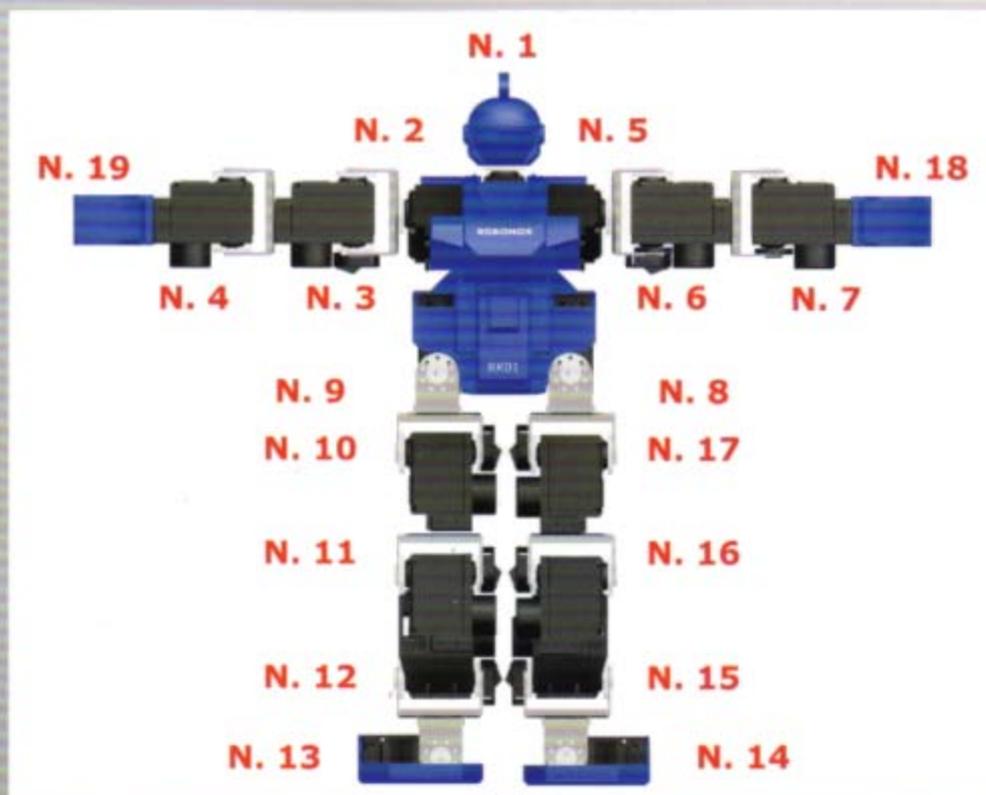


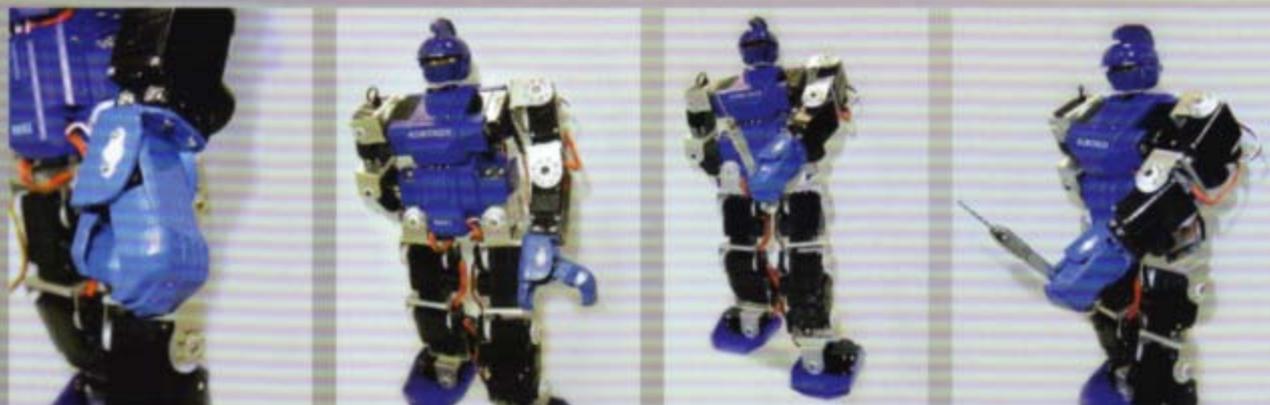
# ASSEMBLAGGIO DEI JOINT FRAME JF4 E JF5 PER LA GAMBA DESTRA

Numerazione e identificazione dei servo ROBONOX



125

La numerazione sopra riportata è relativa ai canali dei servo motori, dal canale n. 1 (CH 1) al canale n. 19 (CH 19) per un totale di 19 servo, di cui 2 per le Hand Grip opzionali e non fornite nell'opera numerate n. 18 e n. 19 che attualmente sono le due mani in plastica. Il software prevede l'uso delle 2 Hand Grip opzionali.



Alcune immagini prototipali delle Hand Grip.

## Come unire i due joint frame JF4 e JF5



126

Recuperiamo altri 2 joint frame filettati in alluminio che vi sono stati forniti.  
Per ogni gamba i Joint frame totali necessari sono 5.



127

Come indicato in precedenza ma che rimarchiamo, tutti i joint frame sono identici, ma vanno uniti diversamente nelle varie posizioni della gamba, e quanto illustrato per la gamba destra non vale per la sinistra. L'immagine illustra la sede semicircolare con il 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 sempre il servo horn lato motore del servo.



128

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) di tutti i servo.



## 129

Posizionate il joint frame JF4 come da immagine.

Le 3 linee gialle riportate nell'immagine del joint frame sui 6 fori evidenziano le sedi in cui dovremo inserire le 6 viti **M2x4 - code 41**. Questi saranno i fori da utilizzare per l'unione del joint frame JF4 sul joint frame JF5. Notate i 2 fori F1 e F2 in alto, utilizziamoli come riferimento per posizionare correttamente i joint frame.

Posizionando il JF4 con F1 e F2 in alto, a servo fissato con gli horn plastici avremo su JF4:

- in basso l'Horn plastico lato perno (Gear A)
- in alto l'horn plastico lato motore.



## 130

Prendiamo il joint frame JF5 (sarà da connettere "all'anca" di ROBONOX) e mettiamolo sotto a JF4; posizionate i 2 joint frame prendendo come riferimento i due fori di ciascuno joint frame indicati nell'immagine come F1 e F2. Per JF4 i 2 fori F1 e F2 vanno in alto, per JF5 vanno a destra.



## 131

Tenendo sempre presente i 4 fori di riferimento dei due joint frame F1 e F2, fate collimare i fori di fissaggio dei joint frame; prendere 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 le viti saranno inserite nelle sedi, allora potranno essere serrate, senza esagerare per evitare di rovinare il filetto.



## 132

Seguendo le medesime indicazioni riportate nel fascicolo numero 11, dalla figura 11 alla figura 53, ora assembliamo anche il terzo servo motore per l'alloggiamento sul joint frame JF4.

## In questo numero

La quinta calotta centrale servo	La quinta calotta superiore servo	Il quinto servo horn lato perno	Il quinto kit ingranaggi