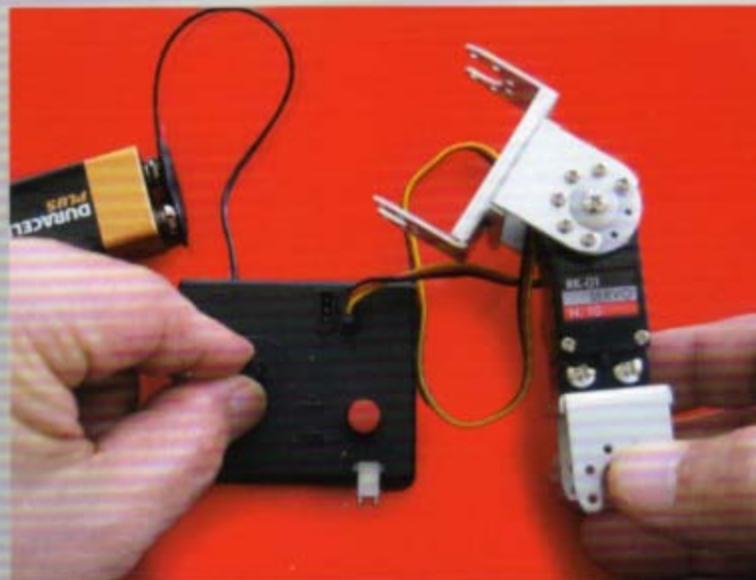


UNIONE DEI SERVO N. 10 E N. 11 DELLA GAMBA DESTRA

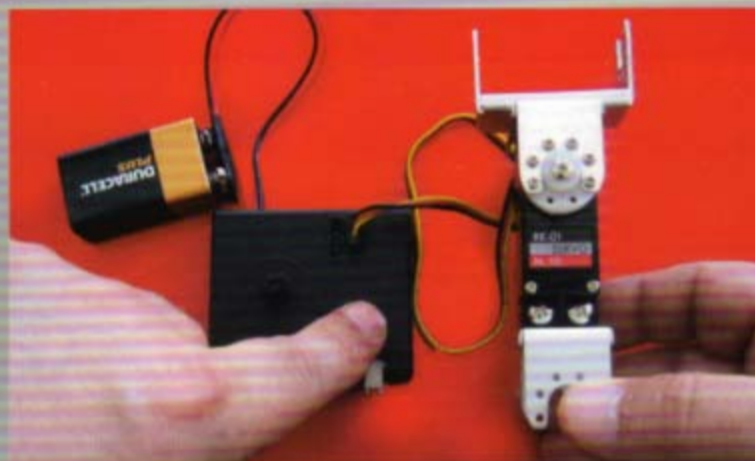
Verifica finale del servo n. 10 montato su joint frame

Prima di tutto, ritestiamo il servo n. 10.



150

Recuperare la pila da 9 V e connetterla al servo tester. Inserire il connettore del terzo servo motore assemblato sul servo tester. Accertatevi che il pulsante non sia premuto (deve essere sollevato) e ruotare il potenziometro in entrambi i sensi.



151

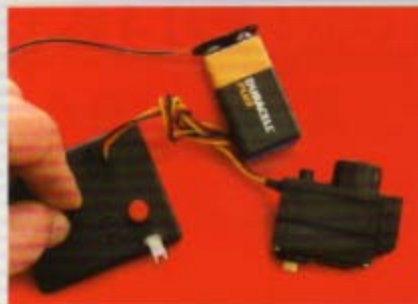
Premete il pulsante rosso del servo tester e verificate che la posizione centrale assunta sia verticale. Eventuali differenze di alcuni gradi non sono rilevanti, poiché si sistemeranno via software.

Unione dei servo n. 10 e n. 11 della gamba destra



152

Seguendo le medesime indicazioni riportate nel fascicolo numero 11, dalla figura 11 alla 53, assembliamo il quarto servo motore. Post assemblaggio recuperare la pila da 9 V e connetterla al servo tester.



153

Inserire il connettore del servo motore appena assemblato sul servo tester. Provate a ruotare il potenziometro. Se il servo risponde non avete premuto il pulsante rosso e state commettendo un errore di posizionamento.



154

Premere il pulsante rosso del servo tester. Quando premuto, il pulsante rosso si abbassa. Il servo motore si porterà in posizione centrale. Staccate il servo motore e scollegate la pila.



155

Post assemblaggio, mettere l'etichetta N. 11 come da immagine.



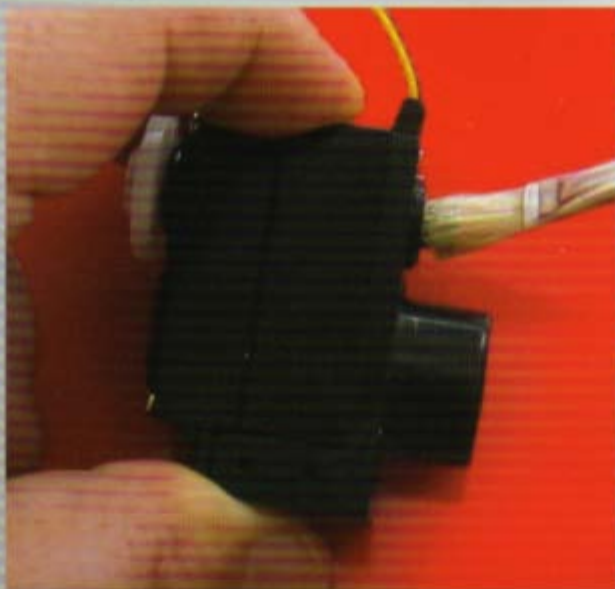
156

Recuperiamo il quarto servo horn lato perno. L'inserimento dell'horn deve essere il più preciso possibile. Inserite l'horn senza premere a 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 gradino e reinserte senza premere.



157

Ad ogni prova, abbiate cura di non spostare o muovere l'albero dell'ingranaggio, altrimenti occorre centrarlo nuovamente ripetendo quanto indicato nelle figure precedenti. 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 dalle due linee gialle.



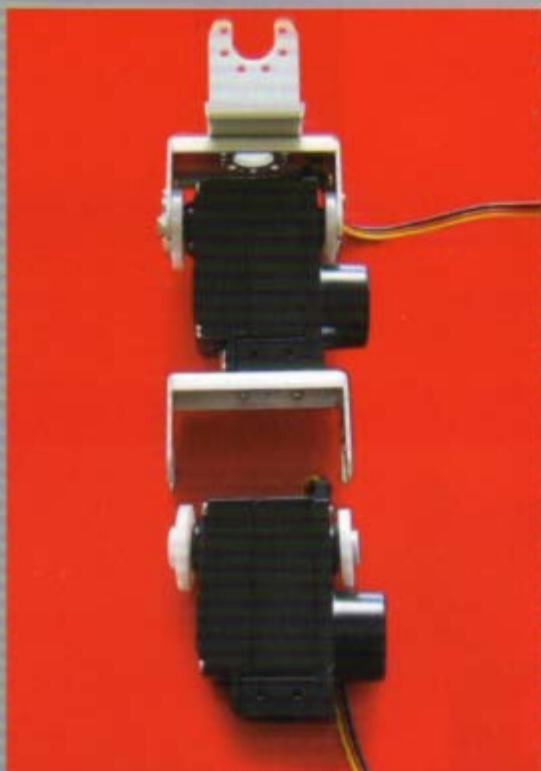
158

Post posizionamento dell'horn lato perno (Gear A) depositare un poco di grasso nel perno plastico lato motore.



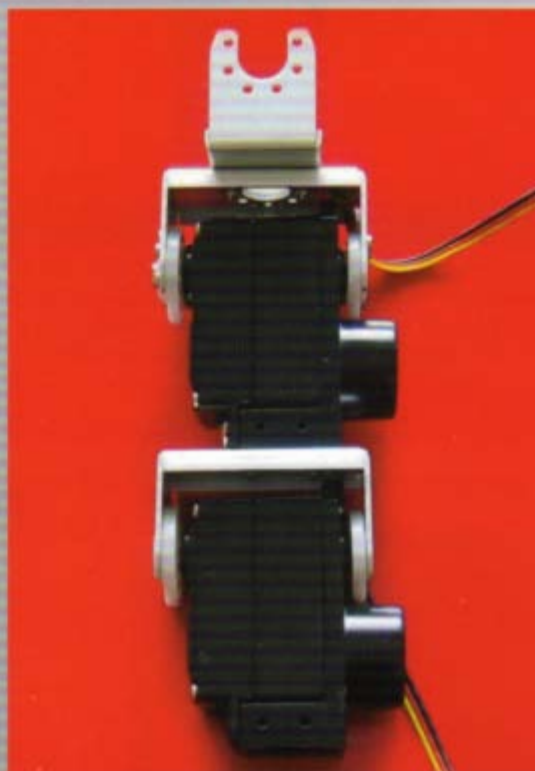
159

Prendete l'horn lato motore e inserirlo nel perno plastico; ruotate per far sì che il grasso aderisca su tutta la superficie.



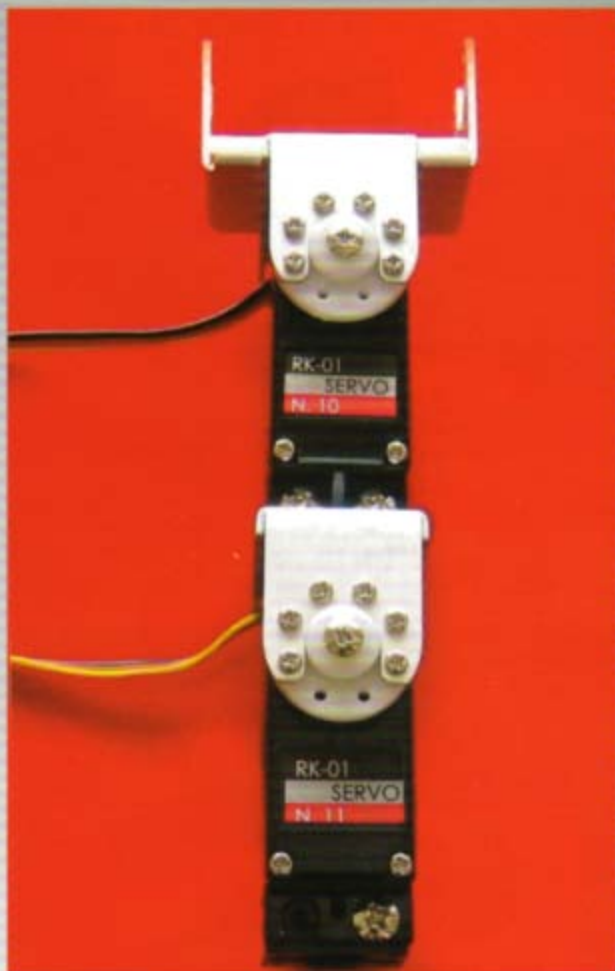
160

Recuperare il servo n. 10 con i joint frame JF4 e JF5 montati in precedenza e il servo n. 11 e posizionarli come da immagine. Ripiegare il cavetto del servo n. 11 sotto alla calotta del servo.



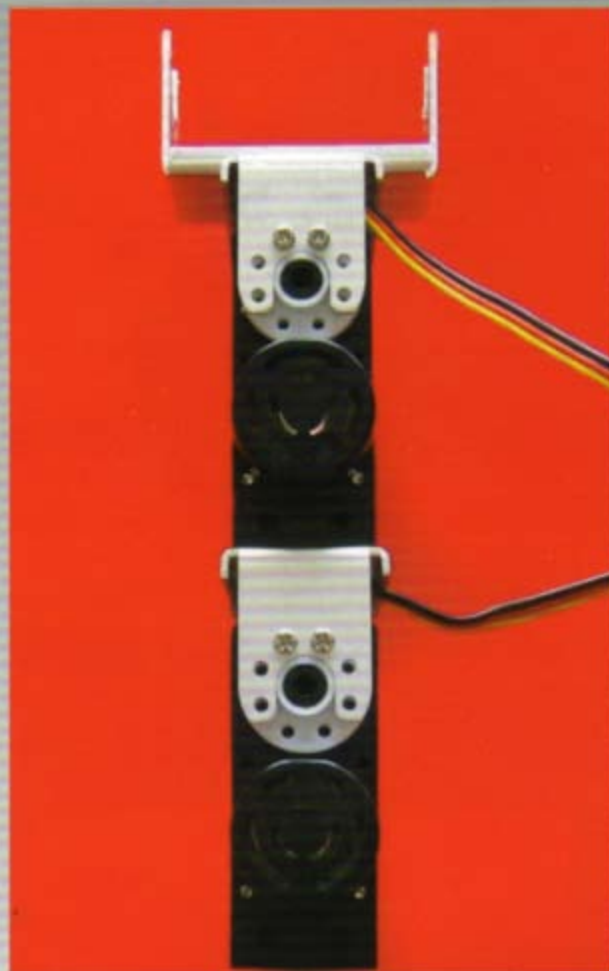
161

Inserire il motore n. 11 nel joint frame JF3.
N.B.: i due motori vanno posizionati a destra.



162

Inserire le 6 viti autofilettanti **2x4 - code 42** sul servo horn. Inserire la vite **2,6x6 - code 47** sull'albero di uscita. Inserire la vite **3x6 - code 49**, a destra per l'unione della calotta inferiore con la calotta superiore.



163


Ruotare il blocco e inserire 2 viti autofilettanti **2x4 - code 42**. Sui restanti 4 fori non inserire viti in quanto vi andranno posizionati i serracavi.

In questo numero



Il secondo set di viti per la gamba.



www.giorgieditore.it
 **VIENI SUL FORUM!**