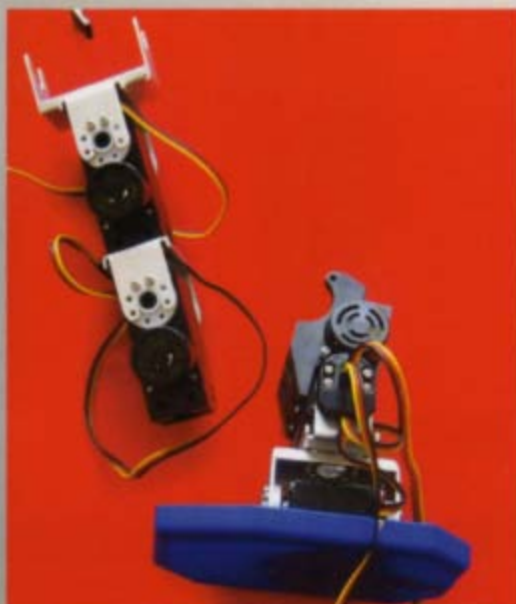


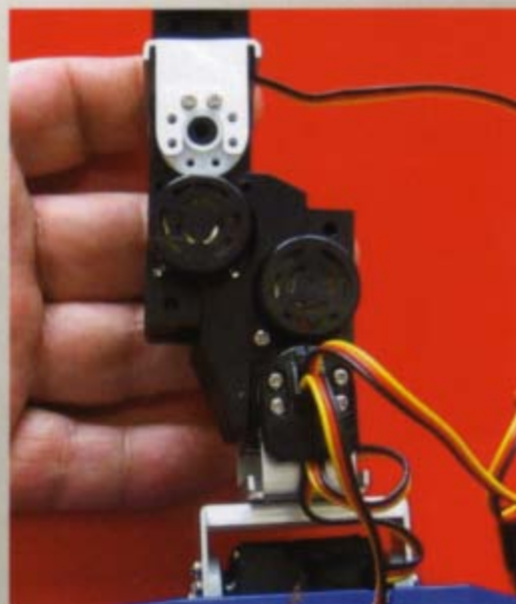
ULTIMAZIONE DELLA GAMBA DESTRA

In questo articolo termineremo la gamba destra, fissandola al BF4R, procedendo come da immagini sotto riportate.



164

Reperiamo il piede assemblato in precedenza e il blocco del servo 10 e 11. Posizioniamo i due pezzi come da immagine.



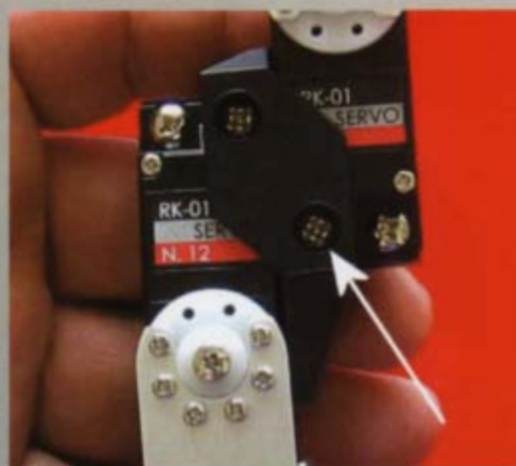
165

Innestiamo i 2 pezzi tra di loro: il motore del servo N11 si deve inserire nella sede semicircolare del sul BF4R.



166

Inseriamo la vite autofilettante 2x8 - **code 43**, come indicato nell'immagine.



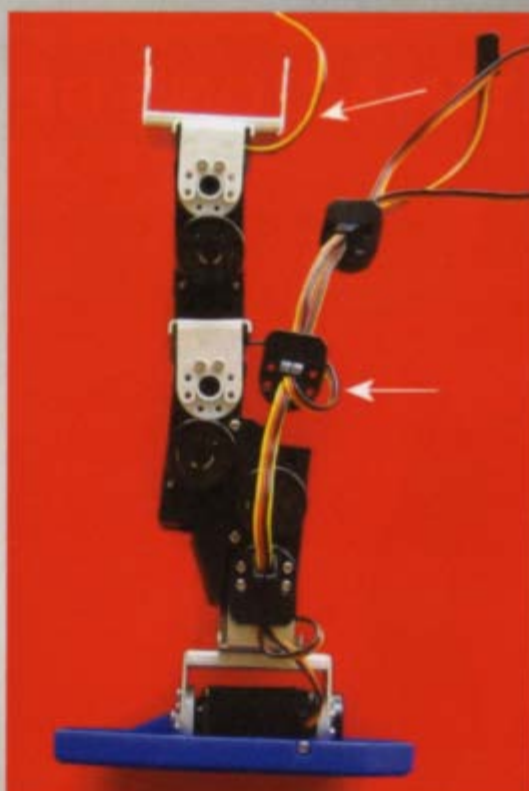
167

Ruotare il blocco e mettere una vite 3x12 - **code 51** come indicato nell'immagine.



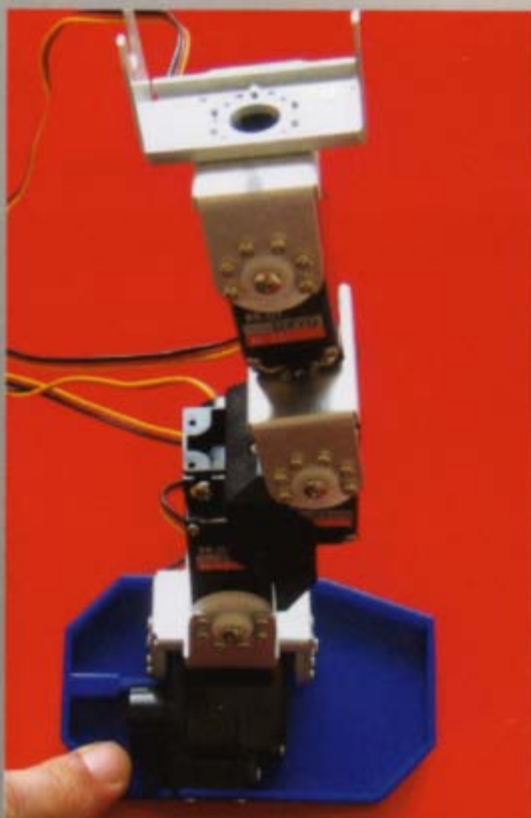
168

Pieghiamo con moderazione il servo 12 in modo da poter inserire le 2 viti autofilettanti **2x8 - code 43** nelle 2 sedi, facendo attenzione che il cavetto del servo n. 12 non tiri. **NOTA:** occorre recuperare un cacciavite a stella con diametro 3 mm con una punta idonea, in quanto quello in dotazione non entra nella sede. Stringere con moderazione magari senza serraria a fondo, altrimenti se la testa della vite o la filettatura si rovina sarà impossibile estrarla.



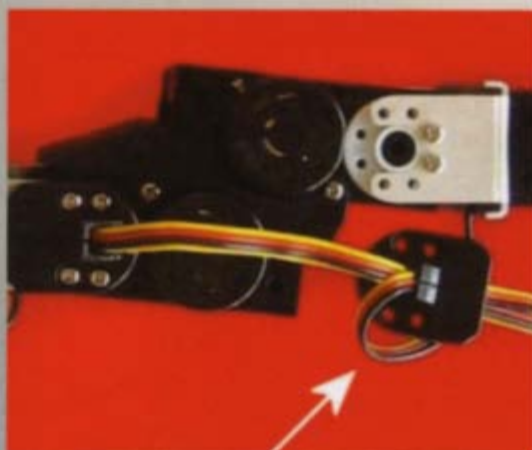
169

Ecco i primi 4 servo della gamba destra montati, in ordine di numerazione dal basso verso l'alto, il n. 13, 12, 11 e 10. Con il Servo Tester non sarà possibile provare due servo contemporaneamente, in quanto il consumo e spunto di corrente è elevato e la batteria a 9 V non riesce a fornire quanto viene richiesto a meno che non si usi un alimentatore esterno.



170

Recuperare due serracavi e posizionarli sui cavetti del servo. Tre sono i cavetti che possono passare dalla fessura di un serracavo. Il cavetto in alto del servo n. 10 rimane al momento libero.



171

Facendo attenzione a non invertire il senso di posizionamento dei serracavi, uniteli come da immagine. Notate che il terzo cavetto che proviene dal servo n. 11 passa sotto agli altri 2 e li sormonta quando inserito nel serracavo.



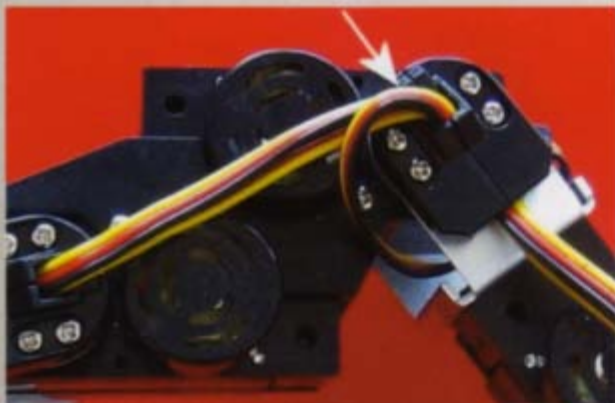
172

Fissare il serracavo sul Joint Frame n. 3, con 4 viti autofilettanti **2x8 - code 43**. Notare il cavetto che fuoriesce dal servo n. 11.



173

Fissare il serracavo sul Joint Frame n. 4, sempre con 4 viti autofilettanti **2x8 - code 43**.



174

Ruotare con moderazione il servo n. 11 come da immagine; se durante la rotazione i cavetti tirano, fermarsi per evitare rotture interne ai cavetti.



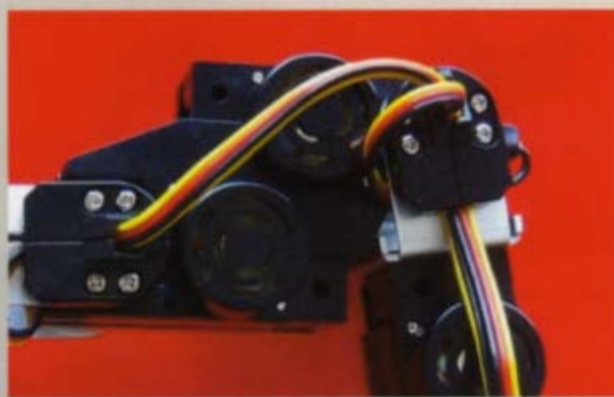
175

Procedere come segue per l'eventuale estrazione; estrarre con moderazione i 3 cavetti dal serracavo fissato sul Joint Frame n. 4 per circa 3-4 mm.



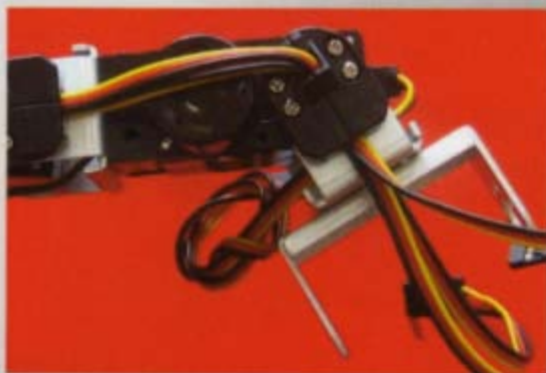
176

Ora sempre con moderazione estrarre i 2 cavetti dal serracavo fissato sul Joint Frame n. 3 per circa 3-4 mm.



177

Ruotare con moderazione il servo n. 11 come da immagine e verificare che non continuino a tirare. Il risultato come da immagine è corretto; se vogliamo, la raggiatura è abbondante e può essere ridotta.



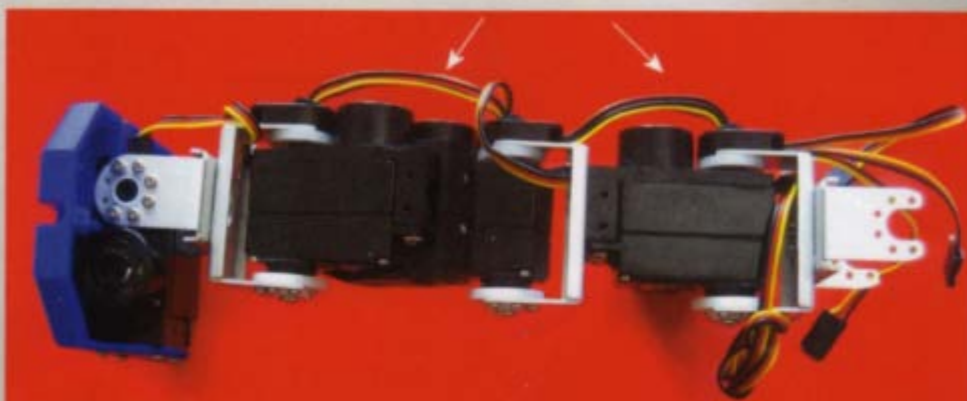
178

Ora ruotare con moderazione il servo n. 10 come da immagine.



179

Se i cavetti sul servo n. 10 tirano, estrarli quanto occorre per agevolare la rotazione.



180

Ecco la gamba destra terminata; notate la raggruppatura dei cavetti per una agevole rotazione. Mettere la gamba al riparo, magari avvolta in un sacchetto di nylon, per il futuro assemblaggio sul servo n. 9.

In questo numero, il doppio degli allegati!!!

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