

ASSEMBLAGGIO DEI JOINT FRAME PER IL PIEDE SINISTRO

Da questo numero inizieremo ad assemblare la gamba sinistra che è identica ma speculare in tutto per tutto alla gamba destra. In ogni modo è doveroso riportare i passi di assemblaggio anche se sono simili (ma non uguali) a quella appena costruita; vi sono dettagli sul fissaggio dei joint frame per la gamba sinistra, i quali se non vengono eseguiti correttamente vanificano il risultato con relativo disassemblaggio. Come sempre per la costruzione dei servo faremo riferimento, per evitare ripetizioni, a quanto riportato nel fascicolo 11 dalla figura 11 alla 53.

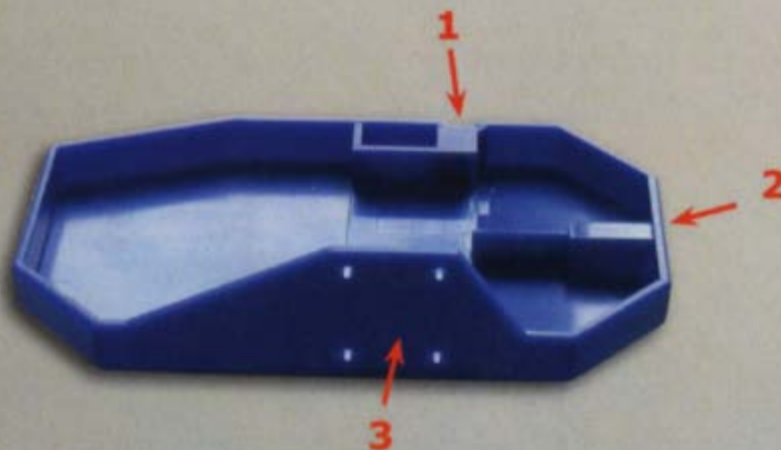
Dato che molti utenti assembleranno ROBONOX a opera terminata, vi ricordiamo di non confondere i "piedi".

Il piede destro si distingue per la lettera L inserita nella sede, come visibile nell'immagine.

Pertanto nell'assemblaggio i piedi non dovranno essere collocati erroneamente sulle gambe.



181



182

Notate le frecce in corrispondenza ai fori; indicano le viti corrispondenti.

- 1 = 1 vite **AF 2x12 - code 44**
- 2 = 1 vite **AF 2x20 - code 45**
- 3 = 4 viti **AF 2x8 - code 43**

Le viti sono le medesime per entrambi i piedi



183

Recuperiamo altri due joint frame flettati in alluminio che vi sono stati forniti.



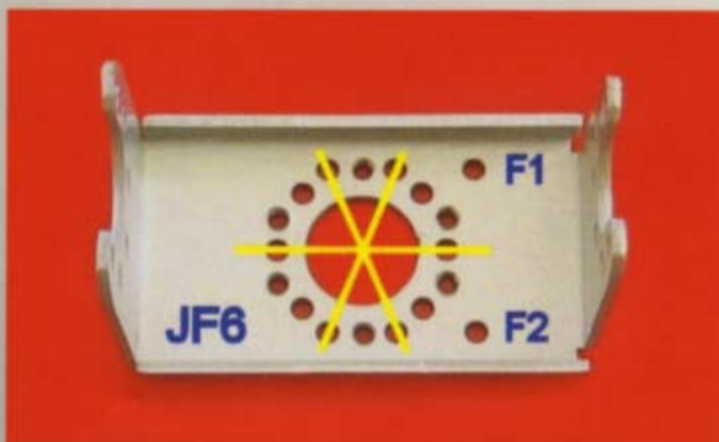
184

La freccia indica il lato stretto ripiegato a U visibile dallo spazio che rimane nella piega superiore. Su questo lato nella sede semicircolare da 8 mm si fisserà il servo horn lato motore.



185

Ruotando il joint frame di 180 gradi la parte a U è visibilmente più larga. Su questo lato nella sede semicircolare da 10 mm si fisserà il servo horn lato perno (Gear A).



186

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!



187

I primi joint frame per il piede sinistro sono JF6 e JF7 (vedere immagine 124 nel fascicolo n.18). Poniamo JF7 sotto a JF6; posizionare 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 JF7 i 2 fori F1 e F2 vanno in basso, per JF6 i due fori F1 e F2 vanno a destra.



188

Tenendo sempre presente i 4 fori di riferimento dei due joint frame F1 e F2, fate collimare i fori dei joint frame. Prendete le 6 viti **M2x4 - code 41** e posizionatele nelle relative sedi, come da immagine, una a una e senza stringere a fondo. Quando tutte e 6 sono inserite nelle sedi, avvitarle a fondo con moderazione per evitare di rovinare la filettatura.

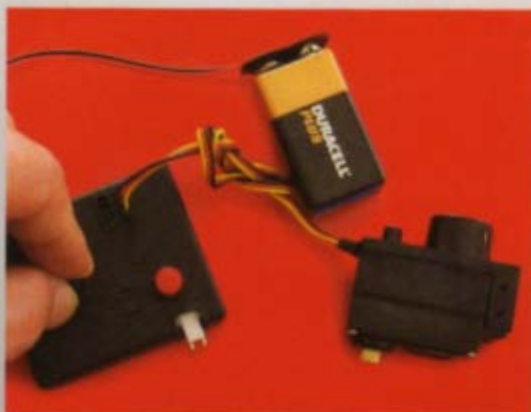


189

Seguendo le medesime indicazioni riportate nel fascicolo numero 11, dalla figura 11 alla figura 53, ora assembliamo anche il quinto servo motore per l'alloggiamento sul joint fame JF6.

ATTENZIONE!

Ormai dovrete aver ben chiaro, se avete seguito e letto i fascicoli precedenti, che il posizionamento centrale dell'albero motore di ogni servo motore è importante e determinante. Useremo queste immagini come riferimento futuro, le quali valgono per tutti i servomotori quando sono richiamate nei fascicoli successivi.

**190**

Recuperare la pila da 9 V e connetterla al servo tester. Inserire sul servo tester il connettore del servo motore appena assemblato e provare a ruotare il potenziometro. Se il servo risponde non avete premuto il pulsante rosso e state commettendo un errore di posizionamento.

**191**

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, scollegate la pila e non muovete il perno del Servo (Gear A).

Il Software ROBONOX

Dal prossimo numero inizieremo a presentare "capture scen" del software ROBONOX, in modo tale da comprendere, prima dell'uso e della fornitura del CD ROM, come è strutturato il software RMC, le varie proprietà dei "check box" e degli "slider" e vari menu.

Il software come l'hardware è stato sviluppato dalla IXS.

I requisiti minimi richiesti hardware e software sono i seguenti:

Descrizione	Requisiti minimi e necessari
CPU necessaria sul PC	Pentium III o superiore
Sistema Operativo	Windows XP / 2000
Memoria RAM	Minimo 128 MB o superiore
Porta seriale (COM)	Una UART RS 232

In questo numero

La quinta scheda servo SMC