

# IL SOFTWARE ROBONOX

## L'EDITOR DI POSIZIONI - II PARTE

Continuiamo in questo numero a illustrare i comandi del Software RMC relativo all' editor di posizioni.

### Come abilitare tutti i canali

tutti i canali

Abilitando il check Box "tutti i canali" si attivano, senza doverli spuntare singolarmente, tutti i canali dei servo su ROBONOX. Ogni servo risponderà alle variazioni effettuate.

### Canali per espansioni future

<input type="checkbox"/>	ch2	90	<		>
<input type="checkbox"/>	ch7	90	<		>
<input type="checkbox"/>	ch12	90	<		>

Il gruppo di 3 canali in basso alla destra nell'editor di posizioni è disponibile ed implementato nel software RMC. Attualmente questi canali non sono utilizzati.

### Accelerometro - Impostazione Guadagno

Imposta Guadagno

Usa sensore

An1  An2

ch16	-20	<		>
ch17	0	<		>
ch21	0	<		>
ch22	0	<		>

Impostazione Gain

Ripristina tutti a zero

Riscrivi

In base a valori di riferimento implementati nel firmware della scheda ROBONOX e in base ai valori generati dall'accelerometro X (an1) e Y (an2), è possibile operare su 4 servomotori, Ch16, Ch17, Ch21, Ch22, impostando un valore di correzione in gradi, scelto a piacere.

#### I Pulsanti

**Impostazione Gain:** attribuisce i valori di correzione alla posizione corrente.

**Ripristina tutti a zero:** pone a zero tutti i valori.

**Riscrivi:** consente di attribuire valori di correzione ad una posizione in un movimento, richiamata dall'editor Movimenti.

## IL MONTAGGIO DEL PIEDE SINISTRO



192

Recuperiamo il servo horn lato perno. La parte posteriore del servo horn lato perno è zigrinata come il perno del Gear A. Provate ripetutamente ad inserire l'horn sul perno dell'albero motore.



193

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. In tal caso il posizionamento è corretto; premere a fondo l'horn sul perno dell'albero motore.



194

Dopo avere depositato un po' di grasso nel perno plastico lato motore, prendete l'horn lato motore e inseritelo nel perno plastico; ruotate per far sì che il grasso aderisca su tutta la superficie.



195

Recuperiamo i 2 joint frame assemblati JF6 e JF7. Posizionate il joint frame tenendo i due fori F1 e F2 alla vostra destra, con la testa delle viti visibili.



196

Prendete il servo motore con entrambi gli horn inseriti ma non ancora fissati con le viti, adagiatelo nelle cavità del joint frame JF6 come da immagine e inserite le prime 2 viti **2x4 mm - code 42** di tipo autofilettante, senza spostare l'albero del servo.



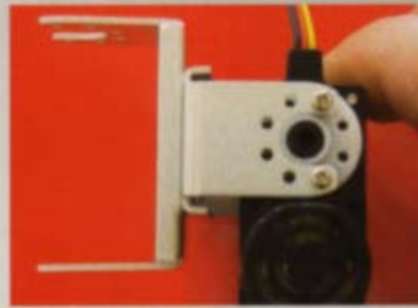
197

In seguito, se tutto collima, montiamo tutte le viti **2x4 mm - code 42** sull'horn lato perno e stringiamo in fondo. Inseriamo la vite **M2.6x6 mm - code 47**, che blocca l'horn al perno del servo (Gear A). La posizione dell'immagine è vista con zero centrale.



198

Ora fissiamo le viti dal lato opposto, sull'horn lato motore. Con la punta del cacciavite, muoviamo l'horn lato motore e facciamo collimare i fori horn con i fori del joint frame JF6.



199

Inseriamo le 6 viti **2x4 mm - code 42** di tipo autofilettante. La posizione dell'immagine è vista con zero centrale, ovvero come deve essere a montaggio ultimato. A questo punto possiamo collocare il tutto sul piede sinistro.

## IL FISSAGGIO DEL SERVO MOTORE CON I JOINT FRAME JF6 E JF7 SUL PIEDE SINISTRO



200

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



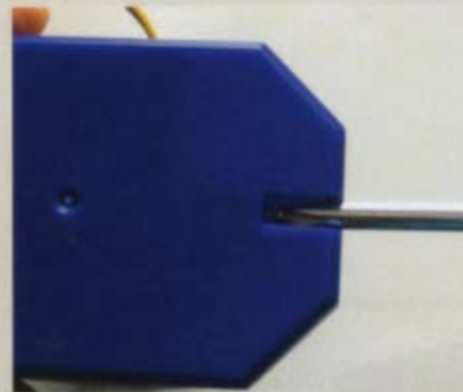
201

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



202

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



203

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



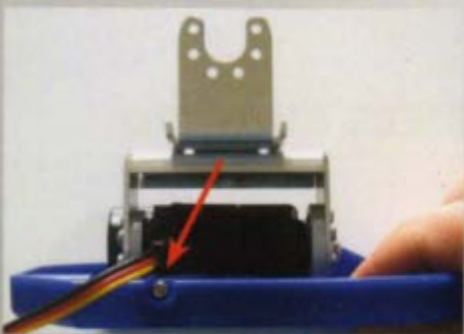
204

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



205

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



206

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



207

Recuperare l'etichetta **RK - 01 N. 22** e applicarla sul servo come da immagine. Inserire le **2 viti 3x6 - code 49** per l'unione dei contenitori inferiore e superiore del servo.



208

Possiamo verificare che tutti operi correttamente; prendiamo il servo tester e colleghiamo la pila da 9V. Inseriamo il servo motore sul connettore del servo tester e assicuriamoci che il pulsante sia alzato.

Ruotando il potenziometro del servo tester si muoveranno i joint frame fissati al piede.

A fine verifica staccare la pila per evitare di esaurirla inutilmente.

### In questo numero!

			
La settima calotta centrale servo	La settima calotta superiore servo	Il settimo servo horn lato perno	Il settimo kit di ingranaggi