

## IL MONTAGGIO DEL BODY FRAME 4L (BF4L) SUL SERVO N. 21

In questo numero seguono le indicazioni su come unire altri servo per dare corpo alla gamba destra. Questo elemento è un tassello importante per la struttura di ROBONOX ed è codificato come Body Frame 4L (dove L sta per Left o Sinistro) e va montato sulla gamba sinistra di ROBONOX.

Il particolare è identico al precedente fornito per la gamba destra (BF4R), solo che è speculare come forma e posizioni delle viti.

Analizziamo il particolare sinistro BF4L e le varie sedi di fissaggio.



227

In allegato a questo numero, troverete il presente particolare plastico in ABS, il Body Frame 4L. È un elemento sagomato e ogni gamba ha il proprio; la foto mostra il particolare sinistro.



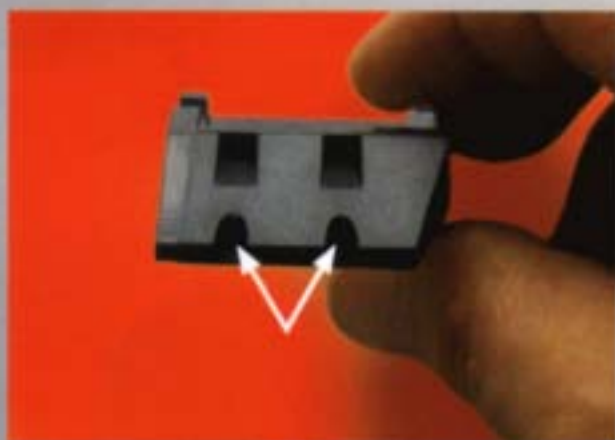
228

L'immagine indica le sedi laterali di fissaggio per le 2 viti **3x12** - **code 51**.



229

La presente immagine (parte superiore) indica le sedi di fissaggio per le 2 viti **2x8** - **code 43**.



230

Nelle sedi semi ovali visibili nell'immagine (parte inferiore) andranno inserite 2 viti **2x8** - **code 43**.



231

Anche su queste due sedi, indicate nell'immagine, andranno inserite 2 viti  $2 \times 8$  - **code 43**.



232

Posizionare il Body Frame 4L sul servo n. 21 (gamba sinistra) come da immagine. Il posizionamento è obbligato. Innestate bene il BF4L sul servo.



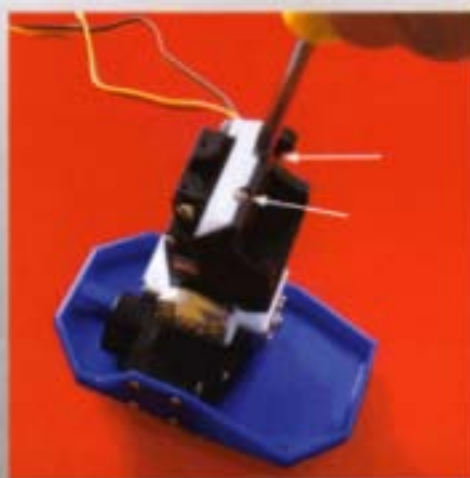
233

Post posizionamento inserire la vite  $3 \times 12$  - **code 51**. Stringere quanto basta senza esagerare.



234

Ruotare il servo come da immagine ed inserire una vite  $2 \times 8$  - **code 43** e stringere senza esagerare.



235

Ora inseriamo le 2 viti superiori  $2 \times 8$  - **code 43**, stringendo quanto basta senza esagerare. A questo punto il montaggio del BF4L sul servo n. 21 è concluso. Il servo che si innesta a lato del BF4L si potrà collocare solo dopo aver montato altri joint frame.

**Non inserire assolutamente per ora un servo senza prima avere realizzato quanto necessario!**

## COME UNIRE I 2 JOINT FRAME JF9 E JF10



236

Recuperiamo 2 joint frame filettati in alluminio.

Tutti i joint frame sono identici, ma vanno uniti diversamente nelle varie posizioni di ciascuna gamba, e quanto illustrato per la gamba destra non vale per la sinistra, pertanto seguite quanto segue.



237

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.



238

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).



239

Posizionate il joint frame JF9 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 **M 2x4 - code 41**.



240

Prendiamo il joint frame JF10 (sarà da connettere "all'anca sinistra" di ROBONOX) e mettiamolo sotto a JF9; posizionare i 2 joint frame prendendo come riferimento i due fori di ciascuno joint frame indicati nell'immagine come F1 e F2. Per JF9 i 2 fori F1 e F2 vanno in alto e a sinistra per JF10.



241

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 **M 2x4 - code 41** e posizionatele nelle relative sedi, come da immagine, una a una e senza stringere in fondo. Quando tutte e 6 le viti sono inserite nelle sedi, allora possono essere serrate senza esagerare, per evitare di rovinare il filetto.

Chi si accinge a realizzare il montaggio di ROBONOX allo stato attuale o ad opera terminata deve tenere presente le differenti combinazioni e rispettive collocazioni, senza procedere d'impulso e senza dare per scontato che l'unione dei primi joint frame sia la medesima per le restanti posizioni, poiché non è così.

Quanto è stato appena realizzato è l'ultimo assemblaggio a "croce" dei joint frame. Le immagini ricalcano gli stessi elementi, ma sono state sviluppate 4 diverse combinazioni di montaggio, ciascuna realizzata per la specifica collocazione sulla struttura ROBONOX.

### In questo numero, il doppio degli allegati!!!

		
La nona calotta inferiore servo	Il nono servo horn lato motore	Il nono joint frame filettato
		
Il body Frame 4L (BF4L)	L'ottavo motore Mabuchi	Il sesto set di serracavi Robonox

