

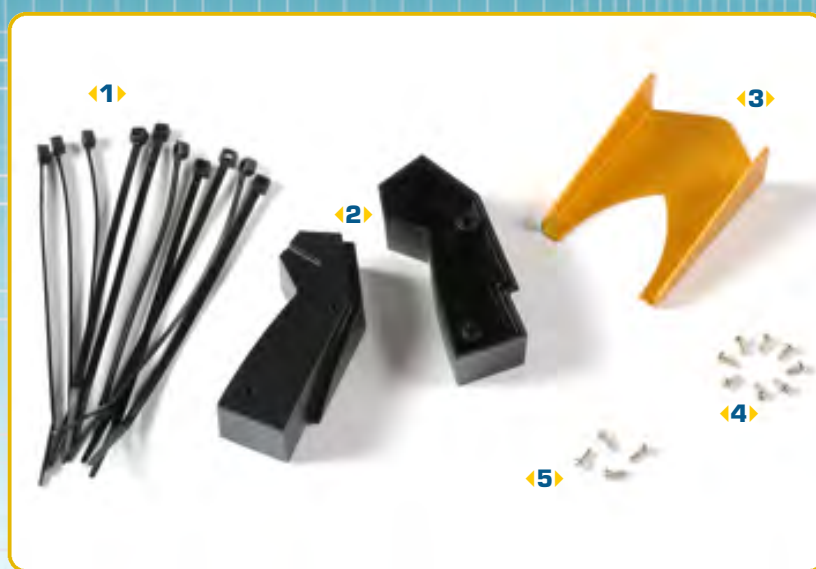
L'ALTRA MANO DI ROBOZAK

Alcuni degli elementi che hai trovato allegati a questo fascicolo ti permetteranno di assemblare la seconda mano di RoboZak, che ti servirà inoltre per realizzare la configurazione robotica RoboPenguin.

Con l'uscita numero 2 hai costruito la prima delle mani di RoboZak, che ti servirà per realizzare le configurazioni robotiche intermedie più semplici quali RoboArm (sia nella versione con tre servomotori sia in quella con quattro) e RoboSnake. Con alcuni dei pezzi che hai trovato allegati a questo nuovo fascicolo potrai assemblare la seconda mano, che utilizzerai invece più avanti al fine di completare RoboPenguin e RoboZak (nella sua versione senza mani prensili). Le istruzioni presenti nella pagina successiva sono molto simili, quindi, a quelle già

presentate nel numero 2, a pagina 12. Una volta montato questo nuovo componente, tienilo da parte in attesa di poterlo usare nelle prossime uscite. Gli elementi necessari per la costruzione della mano di RoboZak sono i due elementi in plastica, l'intelaiatura metallica in alluminio anodizzato e le quattro viti di tipo T-2 da 2x5 mm. Gli altri pezzi allegati al fascicolo, ossia le dieci fascette in plastica e le otto viti di tipo T-2 da 2x4 mm, ti serviranno invece nelle prossime fasi di montaggio: come al solito, conservali con cura in attesa di usarli successivamente.

↳ *La seconda mano di RoboZak, che realizzerai con le istruzioni di montaggio presenti nella prossima pagina, è del tutto identica a quella che hai costruito con il fascicolo numero 2.*

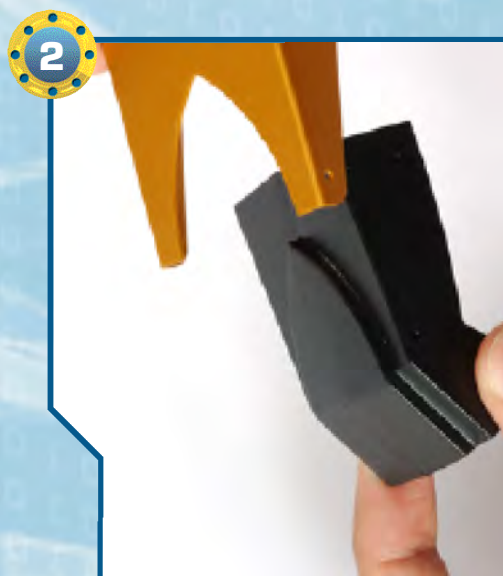


COMPONENTI

- 1 10 fascette in plastica per il raggruppamento dei cavi
- 2 elementi plastici della mano
- 3 intelaiatura metallica del polso
- 4 8 viti tipo T-2 da 2x4 mm
- 5 4 viti tipo T-2 da 2x5 mm



1 Prendiamo i due elementi plastici della mano e accostiamoli, facendo in modo che i due perni coincidano con i rispettivi alloggiamenti. Per incastrare i due pezzi, esercitiamo una lieve pressione con le dita.



2 Posizioniamo l'intelaiatura metallica sui due elementi montati al passo precedente, facendo combaciare la sagomatura a forma di V dell'elemento in alluminio con quella corrispondente presente sulla mano, come mostrato in figura.



3 Utilizziamo ora le quattro viti di tipo T-2 da 2x5 mm per fissare gli elementi, senza forzarle eccessivamente per non 'spanare' i fori presenti sui pezzi.



4 Ecco la seconda mano di RoboZak al termine dell'assemblaggio. Per il momento tienila da parte, in attesa di utilizzarla nelle future fasi di montaggio.