

# IL TERZO SERVOMOTORE

*L'elemento allegato a questo fascicolo è il motore elettrico del terzo servo. Lo utilizzeremo più avanti per costruire un nuovo servomotore.*

In questo fascicolo hai trovato un nuovo motore elettrico che ti servirà per costruire il terzo servo di RoboZak.

Si tratta di un servomotore di tipo B, come il primo che hai assemblato (anche la direzione di uscita del cavo elettrico è la stessa). Prima di poterlo realizzare dovrai aspettare gli ultimi elementi necessari (la squadretta circolare di tipo 3, la base superiore e alcune viti), che ti saranno forniti con il fascicolo numero 20. Con il terzo servomotore potrai finalmente completare l'assemblaggio della prima

configurazione robotica, ossia RoboArm a tre gradi di libertà. Nel prossimo fascicolo, invece, troverai allegato il secondo CD-Rom, con il software necessario alla programmazione degli ID numerici dei servomotori, alcuni filmati didattici ed esempi di programmazione scritti appositamente per il braccio robotico (sia per quello a tre motori sia per quello a quattro). Per il momento conserva con cura il nuovo elemento che hai trovato, in attesa di assemblare il prossimo servomotore digitale.



Il motore elettrico allegato a questo fascicolo ti permetterà di assemblare un nuovo servo di tipo B, identico al primo realizzato.

## COMPONENTI

1 motore elettrico del terzo servomotore



Con il terzo servomotore potrai completare la costruzione di RoboArm, aggiungendo l'ultimo grado di libertà.

