

IL QUINTO SERVOMOTORE

Le istruzioni di montaggio presenti in questo numero ti spiegano come assemblare il quinto servo di RoboZak, facente parte della tipologia A.

In questo nuovo fascicolo dovrai assemblare il quinto servomotore di RoboZak. Si tratta di un servo di tipo A, il secondo di questa particolare tipologia. Il motore elettrico è contraddistinto dalla sigla 4N300 (impressa sull'adesivo) e il cavo ha una lunghezza pari a 30 cm. Rispetto a quello che hai montato in corrispondenza dell'uscita numero 13, questo nuovo servo va assemblato in maniera leggermente diversa: il cavo elettrico, infatti, andrà posizionato dal lato opposto. Il posizionamento del cavo elettrico è una delle primissime fasi di montaggio: nella pagina seguente, pertanto, ti sarà mostrato come effettuare questa operazione. Per i successivi step di montaggio, invece, potrai fare riferimento

alle istruzioni presentate in quel medesimo fascicolo (da pagina 5 a pagina 12). Sempre nel fascicolo 13, a pagina 4, trovi l'elenco di tutti i pezzi necessari a costruire il servomotore: potrai così recuperarli prima di procedere all'assemblaggio. Oltre al motore elettrico del servo, allegato al fascicolo hai trovato alcune fascette in plastica per il raggruppamento

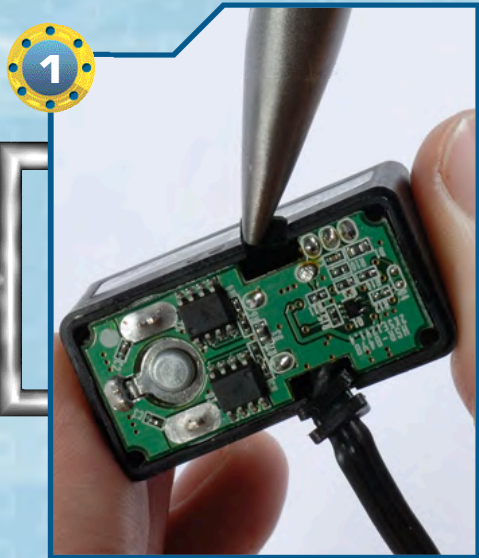
dei cavi, 8 viti di tipo T-2 da 2x4 mm, 4 viti di tipo M da 2x4 mm e due strisce di velcro: queste ultime ti serviranno per fissare il pacco batterie alla 'coda' di RoboSnake, il serpente robotico la cui costruzione inizierà con la prossima uscita. A pagina 13 trovi un elenco che riepiloga le tipologie di elementi che hai trovato a partire dal primo numero sino all'attuale.

➔ *Il servomotore che assemblerai (a sinistra) è leggermente diverso da quello costruito con il fascicolo 13 (a destra): il cavo elettrico, infatti, va posizionato sul lato opposto.*



COMPONENTI

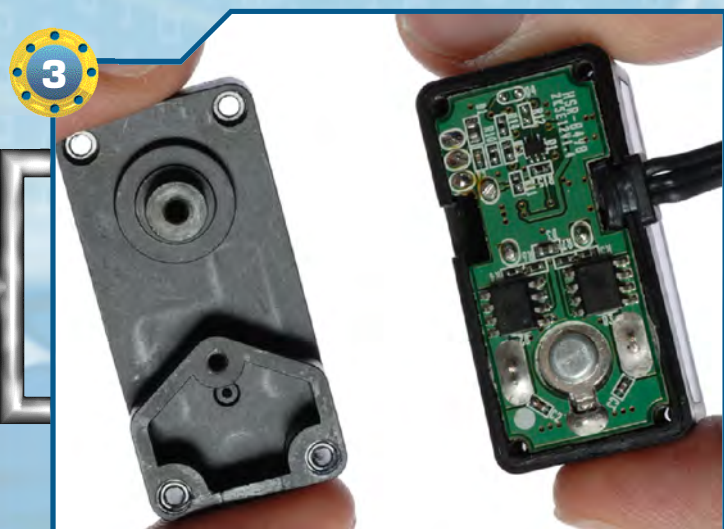
- ➊ motore elettrico del quinto servomotore (tipo A)
- ➋ 10 fascette in plastica per il raggruppamento dei cavi
- ➌ 8 viti tipo T-2 da 2x4 mm
- ➍ 4 viti tipo M da 2x4 mm
- ➎ 2 strisce di velcro



1 Rimuoviamo le due linguette di plastica dal motore elettrico del servo, utilizzando una pinza a becco stretto.



2 Disponiamo il cavo elettrico del servomotore come mostrato nell'immagine qui sopra, utilizzando la fessura indicata dalla freccia per fissare la guaina di gomma.



3 Richiudiamo il servo con la base inferiore in plastica, orientandola come mostrato nell'immagine.



4 Fissiamo il servomotore alla base serrando le relative viti (2 viti di tipo T-2 da 2x12 mm, 2 viti di tipo T-2 da 2x18 mm e una vite di tipo T-2 da 2x5 mm), come indicato negli step di montaggio 2, 3 e 4 presenti a pagina 5 del fascicolo 13.



5 Per completare l'assemblaggio facciamo riferimento alle istruzioni presenti sul fascicolo 13, da pagina 6 a pagina 12.

RIEPILOGO COMPONENTI

Inauguriamo in questo fascicolo di RoboZak una nuova sottosezione di ZakInProgress, in cui terremo traccia di tutte le tipologie di elementi che hai ricevuto a partire dal primo numero. Tale elenco presenta solo i 'tipi' e non le quantità di pezzi che ti sono stati forniti: potrai consultarlo quando affronterai le fasi di montaggio in modo da avere un riferimento immediato per i componenti che dovrai utilizzare e per quelli che hai a disposizione.

- ▶ armatura del dorso
- ▶ armatura del torace
- ▶ base inferiore per servo A
- ▶ base inferiore per servo B
- ▶ base inferiore per servo C
- ▶ base superiore per servo A
- ▶ base superiore per servo B

- ▶ base superiore per servo C
- ▶ caricabatterie
- ▶ cavo di prolunga per pacco batterie
- ▶ cavo seriale
- ▶ circuito con LED
- ▶ copertura in plastica del piede sinistro
- ▶ cuscinetto a sfera
- ▶ elementi plastici della mano
- ▶ fascetta di fissaggio dei cavi
- ▶ fascetta in plastica per il raggruppamento dei cavi
- ▶ intelaiatura metallica del dorso
- ▶ intelaiatura metallica del piede
- ▶ intelaiatura metallica del polso
- ▶ intelaiatura metallica del torace
- ▶ motore elettrico cavo 200 mm (6N200 - Servo C)
- ▶ motore elettrico cavo 300 mm (4N300 - Servo A)
- ▶ motore elettrico cavo 400 mm (5N400 - Servo B)
- ▶ nastro biadesivo
- ▶ pacco batterie ricaricabili
- ▶ parte anteriore della testa
- ▶ parte posteriore della testa
- ▶ perno da 1,6x14 mm
- ▶ perno da 1,6x9 mm
- ▶ rondella da 6x2,2x0,5 mm

- ▶ rondella da 7,6x2,8x0,5 mm
- ▶ ruota dentata di tipo 1
- ▶ ruota dentata di tipo 2
- ▶ ruota dentata di tipo 3
- ▶ ruota dentata di tipo 4
- ▶ scheda PC Servo Control
- ▶ sensore di luce
- ▶ sostegno per potenziometro
- ▶ squadretta circolare di tipo 1
- ▶ squadretta circolare di tipo 2
- ▶ squadretta circolare di tipo 3
- ▶ squadretta circolare di tipo 4
- ▶ squadretta circolare per il fissaggio della testa
- ▶ squadretta metallica a I
- ▶ squadretta metallica a U (16 fori)
- ▶ squadretta metallica a U (22 fori)
- ▶ squadretta metallica ad H
- ▶ tubetto di grasso
- ▶ visiera
- ▶ vite di tipo M da 2,6x4 mm
- ▶ vite di tipo M da 2x4 mm
- ▶ vite di tipo T-2 da 2,6x6 mm
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x12 mm
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x18 mm
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x21 mm (nera)
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x26 mm (nera)
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x4 mm
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x5 mm
- ▶ vite di tipo T-2 da 2x8 mm

