

ROBOSNAKE: QUARTA PARTE

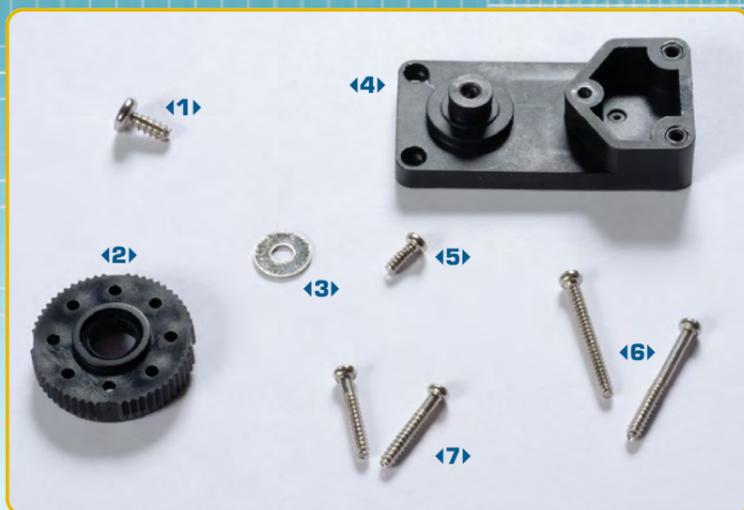
Nella configurazione robotica RoboSnake è necessario connettere il pacco batterie alla coda. Nelle pagine seguenti ti viene mostrato come svolgere questa operazione in pochi e semplici step di montaggio.

In questo fascicolo ti viene mostrato come collegare il pacco batterie alla coda di RoboSnake. Una volta completato l'assemblaggio del serpente robotico, il pacco batterie fornirà l'energia elettrica necessaria al corretto funzionamento dei servomotori digitali. Per fissare questo elemento alla parte terminale della struttura robotica, devi utilizzare le due strisce adesive di velcro che hai trovato allegate al fascicolo numero 28. Una striscia va attaccata sul

sostegno metallico presente sulla coda di RoboSnake, l'altra direttamente sul battery pack. Per effettuare le operazioni di montaggio riportate nelle prossime pagine ti serve solamente una comune forbice. Nel prossimo fascicolo ti sarà mostrato come collegare la prolunga per il pacco batterie a RoboSnake.

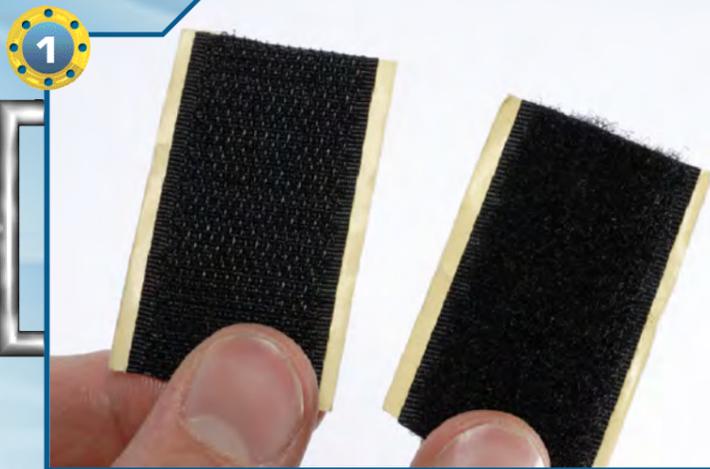


Un particolare di RoboSnake in cui si può vedere il pacco batterie correttamente montato sulla coda del serpente robotico.



COMPONENTI

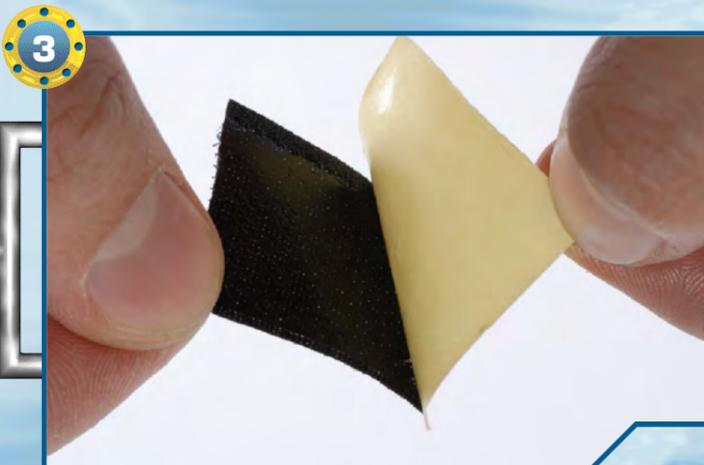
- ◀1▶ vite tipo T-2 da 2,6x6 mm
- ◀2▶ squadretta circolare di tipo 2 per servo
- ◀3▶ rondella da 7,6x2,8x0,5 mm
- ◀4▶ base inferiore per servo tipo A
- ◀5▶ vite tipo T-2 da 2x5 mm
- ◀6▶ 2 viti tipo T-2 da 2x18 mm
- ◀7▶ 2 viti tipo T-2 da 2x12 mm



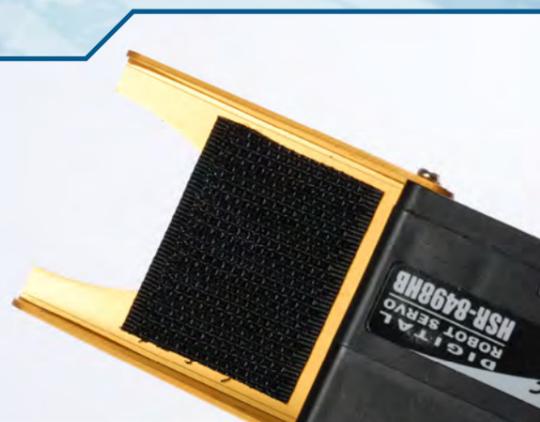
1 ▶ Prendiamo le due strisce di velcro allegate al fascicolo numero 28: le utilizzeremo per fissare il pacco batterie su RoboSnake. Una delle due strisce presenta una superficie ruvida (sulla sinistra nell'immagine), l'altra morbida (sulla destra).



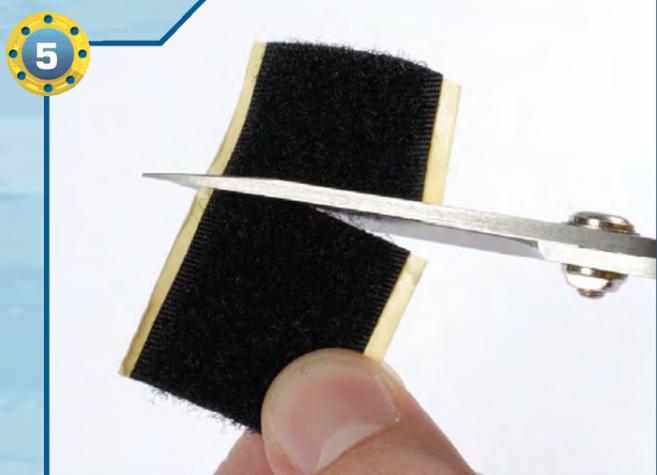
2 ▶ Prendiamo la striscia di velcro 'ruvida' e ritagliamone un pezzo di lunghezza pari a circa 2 cm.



3 ▶ Stacciamo dalla striscia appena ritagliata il sottile foglio di plastica che ricopre il lato adesivo.



4 ▶ Adagiamo la striscia di velcro sul sostegno metallico montato sulla coda di RoboSnake, come mostrato nell'immagine.



◀5▶ Prendiamo ora l'altra striscia di velcro e ritagliamone un pezzo di lunghezza pari a 2 cm, analogamente a quanto fatto per l'altra striscia.



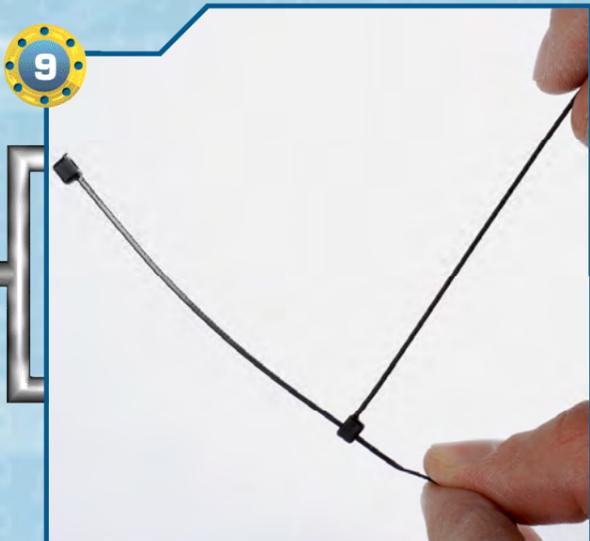
◀6▶ Incolliamo quest'ultimo pezzo di velcro sul pacco batterie, come illustrato nell'immagine, dopo aver rimosso la pellicola dal lato adesivo.



◀7▶ Collochiamo il pacco batterie sulla coda di RoboSnake, in modo che le due strisce di velcro combacino.



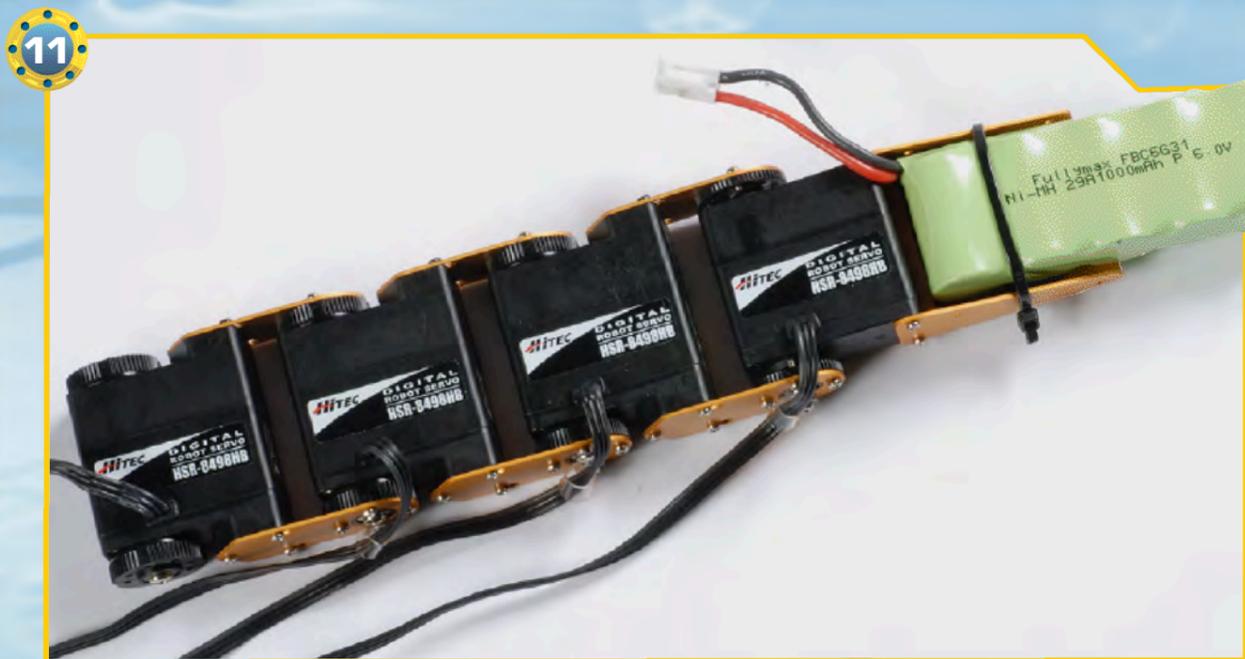
◀8▶ Recuperiamo ora due fascette in plastica: le utilizzeremo per fissare saldamente il pacco batterie alla coda.



◀9▶ Inseriamo una delle due fascette dentro l'altra per circa 2 cm, come mostrato nell'immagine, ottenendo così una fascetta di maggiore lunghezza (formata dall'unione delle altre due).



◀10▶ Utilizziamo le due fascette assemblate nel passo precedente e usiamole per fissare il pacco batterie alla coda. Ritagliamo l'eccedenza delle due fascette con una forbice.



◀11▶ Ecco la 'coda' di RoboSnake, dopo il posizionamento del pacco batterie. Nel prossimo fascicolo monteremo sul serpente robotico il cavo di prolunga del pacco batterie.

RIEPILOGO COMPONENTI

In questo elenco trovi tutte le tipologie di pezzi che ti sono stati forniti a partire dal primo fascicolo: puoi consultarlo quando devi affrontare 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
- ▶ viti di tipo M da 2,6x4 mm
- ▶ viti di tipo M da 2x4 mm
- ▶ viti di tipo T-2 da 2,6x6 mm
- ▶ viti di tipo T-2 da 2x12 mm
- ▶ viti di tipo T-2 da 2x18 mm
- ▶ viti di tipo T-2 da 2x21 mm (nera)
- ▶ viti di tipo T-2 da 2x26 mm (nera)
- ▶ viti di tipo T-2 da 2x4 mm
- ▶ viti di tipo T-2 da 2x5 mm
- ▶ viti di tipo T-2 da 2x8 mm