

ROBOSNAKE: QUINTA PARTE

La scheda PC Servo Control va collegata al pacco batterie per mezzo del cavo di prolunga.



Nelle prossime pagine vedrai come montare il cavo di prolunga per il pacco batterie, che hai trovato allegato al fascicolo numero 15.

Per 'trasportare' l'energia elettrica dal pacco batterie, montato sulla coda di RoboSnake, alla scheda PC Servo Control, che dovrà essere assemblata sulla sommità del serpente robotico, è necessario usare l'apposita

prolunga. Questo elemento, alle cui estremità sono presenti due connettori di colore bianco, ti è stato fornito con il fascicolo numero 15. Le operazioni di montaggio presenti nelle prossime due pagine sono molto semplici: trovi le informazioni su come connettere il cavo di prolunga al pacco batterie e, successivamente, su come fissarlo a RoboSnake utilizzando alcune fascette in plastica.

configurazione robotica. Allegato a questa uscita hai trovato invece un nuovo motore elettrico che ti servirà più avanti per costruire un servo di tipo A, necessario per completare RoboSnake.

COMPONENTI

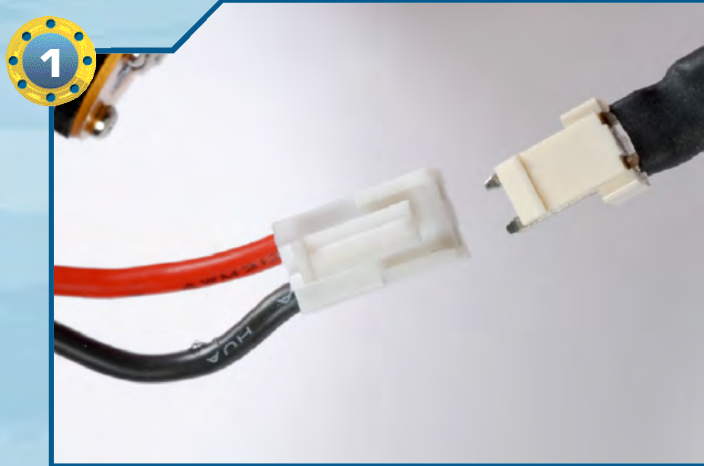
- ◀1) Motore elettrico del sesto servomotore (per servo tipo A, 4N300)



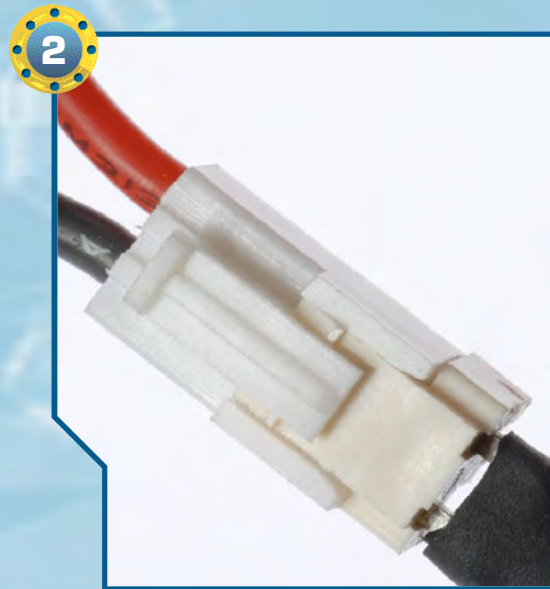
Nel prossimo fascicolo troverai allegato il terzo CD-Rom di RoboZak che conterrà, tra l'altro, un filmato riassuntivo sulle fasi salienti di montaggio di RoboSnake e un semplice programma in RoboScript per questa



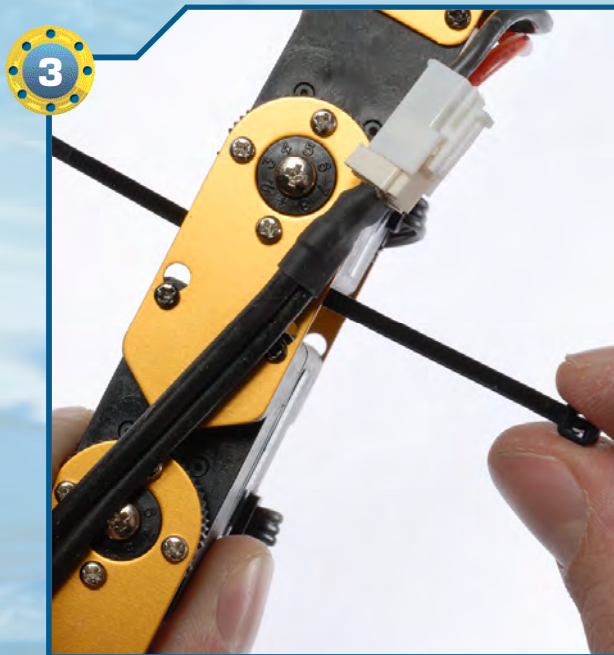
- ⬆ Poiché nella configurazione robotica RoboSnake la scheda PC Servo Control e il pacco batterie sono posizionati a una distanza di circa 25 centimetri, è necessario collegarli mediante l'apposito cavetto nero di prolunga.



1 Prendiamo il cavo di prolunga e avviciniamo il suo connettore con i due poli in metallo al connettore del pacco batterie.



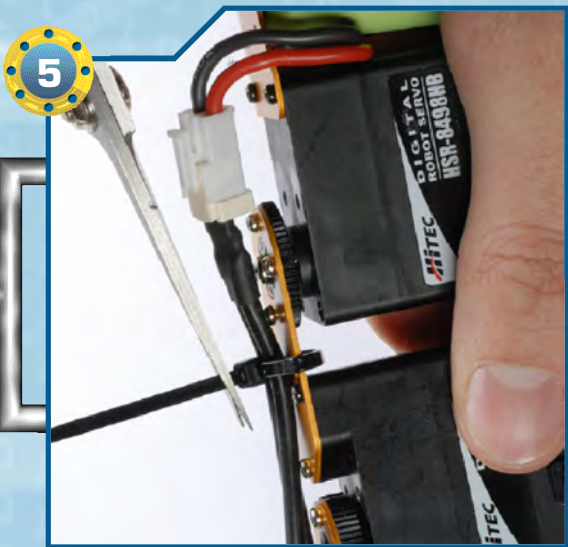
2 Inseriamo il connettore della prolunga in quello del pacco batterie. Per compiere questa semplice operazione è sufficiente esercitare una leggera pressione.



3 Dobbiamo ora fissare il cavo alla struttura del robot. Per fare questo ci serviremo di alcune fascette in plastica. Posizioniamo la prima come mostrato nell'immagine a sinistra.



4 Stringiamo la fascetta intorno al cavo, come illustrato nella foto a lato.



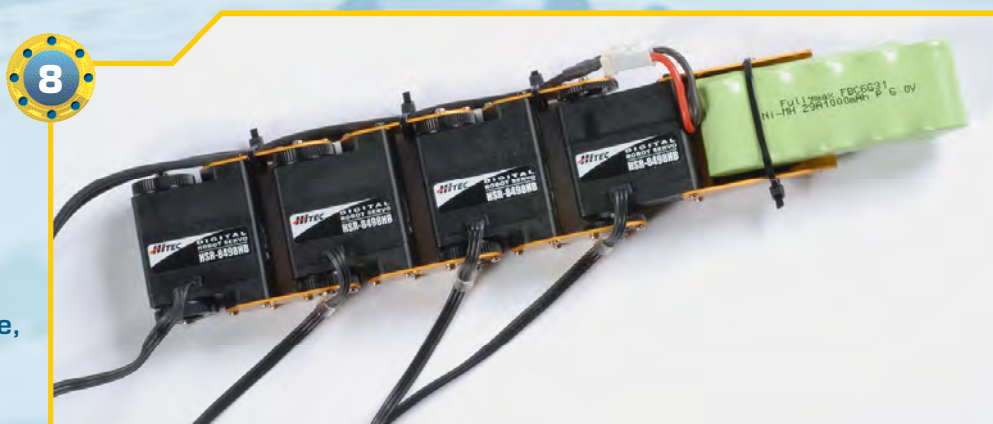
5 Tagliamo la parte in eccedenza della fascetta utilizzando una forbice.



6 Poniamo un'altra fascetta in corrispondenza della successiva squadretta metallica a I.



7 Posizioniamo la terza e ultima fascetta, come mostrato nell'immagine.



8 Grazie alle fascette, il cavo elettrico è ora fissato saldamente al serpente robotico.

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
- ▶ 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

