

# IL TERZO CD-ROM

*Il CD-Rom allegato a questo fascicolo contiene alcuni utili filmati relativi al montaggio di RoboSnake, un esempio di programmazione in RoboScript e una panoramica relativa ai diversi sensori di RoboZak.*

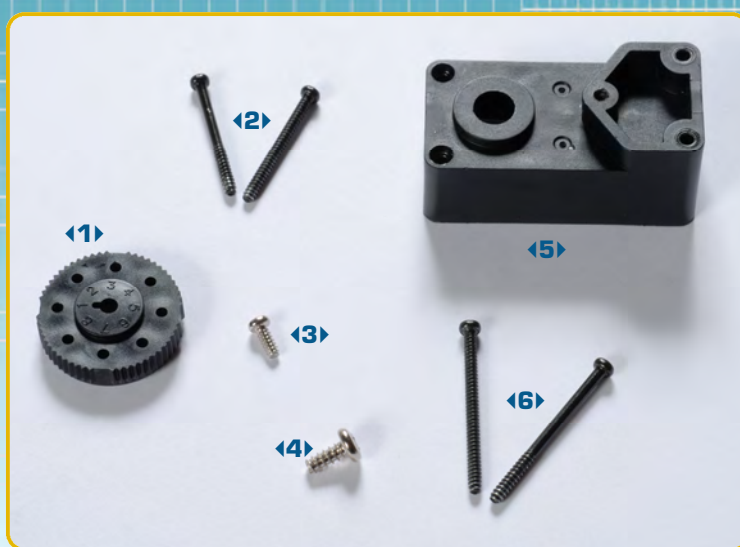


**S**ospendiamo per il momento l'assemblaggio della configurazione robotica RoboSnake per esaminare il contenuto del terzo CD-Rom di RoboZak, che ti è stato fornito in questo fascicolo. La costruzione del serpente articolato riprenderà con la prossima uscita, dove ti saranno fornite le istruzioni e gli ultimi elementi necessari per completarlo. In questo CD-Rom trovi alcuni filmati che mostrano

le fasi salienti del montaggio di RoboSnake. Oltre a questi filmati è presente un esempio di programmazione in RoboScript per questa configurazione robotica: ci occuperemo di questo semplice programma nel fascicolo numero 36, in cui ti sarà spiegato anche come impostare correttamente gli ID dei servomotori di RoboSnake. Un ulteriore video presente sul CD-Rom illustra una breve panoramica introduttiva sui

*Oltre ad alcuni elementi necessari per costruire un servomotore di tipo A, in questo fascicolo trovi il terzo CD-Rom di RoboZak.*

quattro sensori di RoboZak, che potrai utilizzare una volta ricevuta la scheda di controllo MR-C3024. Il primo di questi sensori, quello di luce, è stato allegato al fascicolo numero 22. Nella prossima uscita troverai quello di contatto (o sfioramento).



## COMPONENTI

- ◀1▶ squadretta circolare di tipo 1 per servo
- ◀2▶ 2 viti tipo T-2 da 2x21 mm (nere)
- ◀3▶ vite tipo T-2 da 2x5 mm
- ◀4▶ vite tipo T-2 da 2,6x6 mm
- ◀5▶ base superiore per servo tipo A
- ◀6▶ 2 viti tipo T-2 da 2x26 mm (nere)

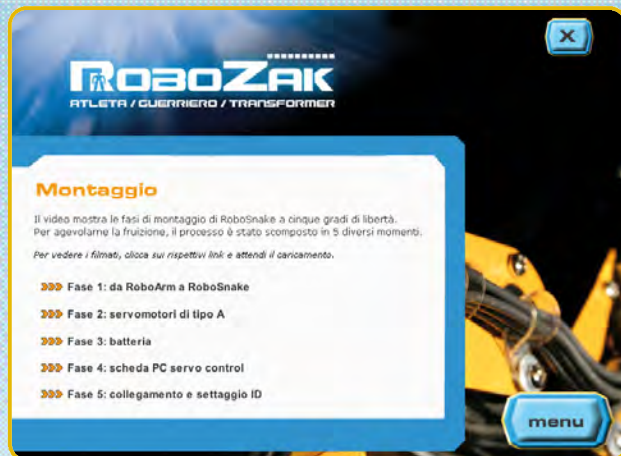


### CONTENUTO DEL CD-ROM

All'interno del terzo CD-Rom di RoboZak trovi alcuni video che ripercorrono le tappe di montaggio del serpente articolato RoboSnake, un filmato introduttivo sui sensori e un esempio di programmazione in RoboScript per muovere il serpente robotico. Inserendo il CD-Rom nel personal computer apparirà una schermata con tre menu (vedi immagine a sinistra) grazie ai quali potrai accedere alle tre diverse sezioni **Script**, **Montaggio** e **Anteprima**.

#### Script

Nell'ultima sezione trovi un esempio di programmazione in RoboScript per muovere il serpente RoboSnake.



#### Montaggio

Da questa sezione puoi accedere a cinque filmati che mostrano il montaggio di RoboSnake, compresa la fase di settaggio degli ID dei servomotori.

#### Anteprima

In questa sezione trovi un filmato che spiega quali sono le diverse tipologie di sensori che ti saranno forniti.



# 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