

ROBOPENGUIN: L'ALA DESTRA

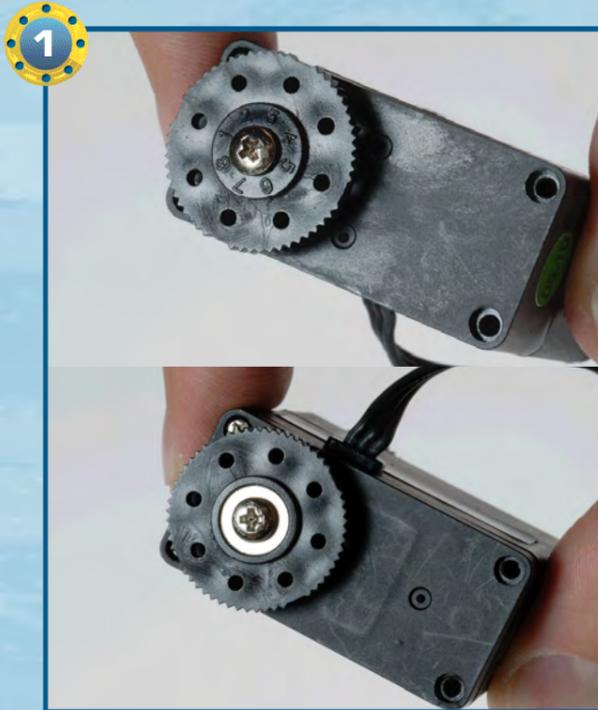
Nelle prossime pagine trovi le istruzioni di montaggio dell'ala destra del pinguino robotico RoboPenguin.

In questo fascicolo sono mostrate le istruzioni necessarie al completamento dell'ala destra di RoboPenguin. Le operazioni di montaggio sono speculari rispetto a quelle viste nello scorso fascicolo, relative all'ala sinistra. Anche in questo caso devi utilizzare due servomotori, uno di tipo B e uno di tipo C: il cavo deve uscire dal lato destro del motore. Nel prossimo fascicolo termineremo l'assemblaggio del pinguino robotico, realizzando il tronco e collegando a esso le zampe e le ali.

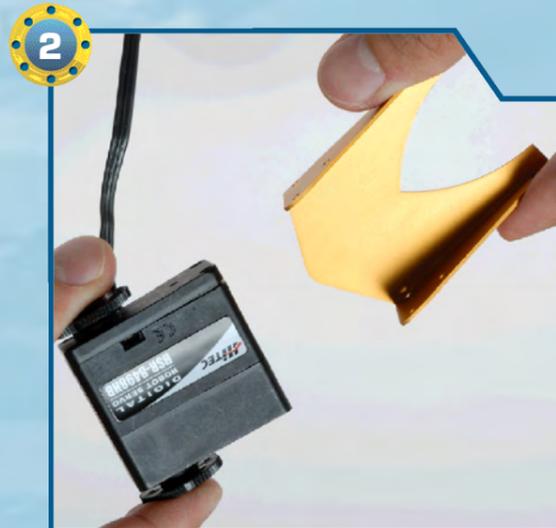


COMPONENTI

- ◀1▶ gruppo di 4 ruote dentate del dodicesimo servomotore
- ◀2▶ perno da 1,6x14 mm
- ◀3▶ perno da 1,6x9 mm
- ◀4▶ 2 cuscinetti a sfera
- ◀5▶ sostegno per potenziometro



1 ▶ Prendiamo un servomotore di tipo B con il cavo elettrico uscente dal lato destro e rimuoviamo due viti di tipo T-2 da 2x21 mm dal lato superiore e due viti di tipo T-2 da 2x12 mm dal lato inferiore.



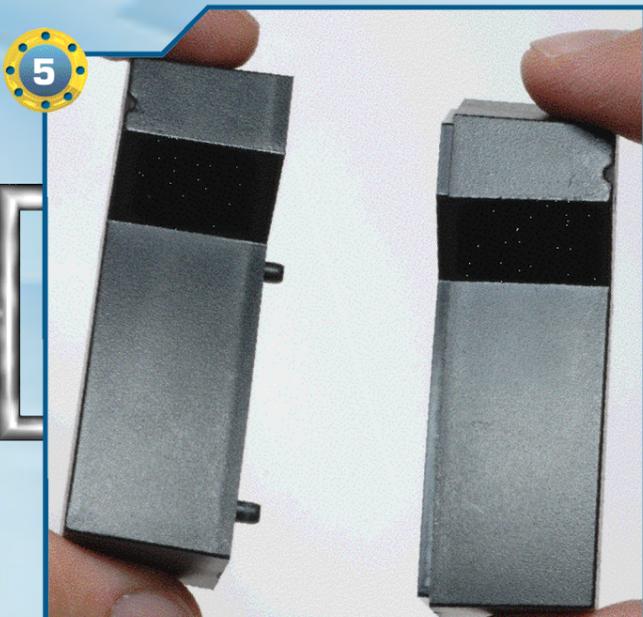
2 ▶ Inseriamo l'intelaiatura metallica del polso sul servomotore di tipo B.



3 ▶ Fissiamo il servo alla squadretta, serrando dapprima le due viti di tipo T-2 da 2x21 mm rimosse in precedenza.



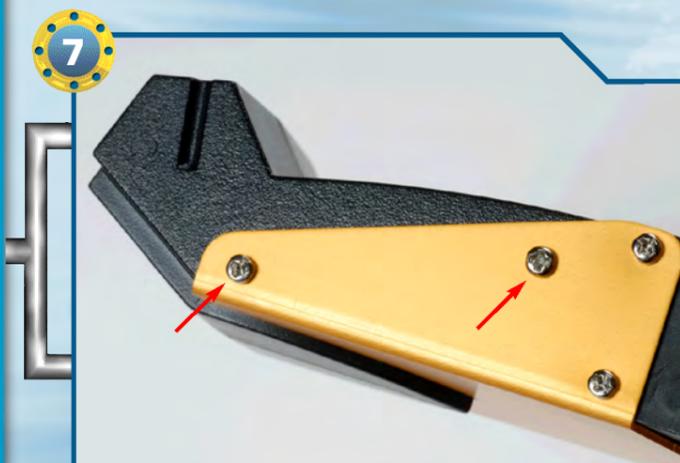
4 ▶ Completiamo l'assemblaggio della squadretta reinserendo anche le due viti di tipo T-2 da 2x12 mm.



5 ▶ Prendiamo le due metà della mano e accostiamole, in modo che i perni coincidano con gli appositi alloggiamenti.



6 ▶ Inseriamo la mano, appena assemblata, all'interno dell'intelaiatura metallica del polso, come indicato nell'immagine.



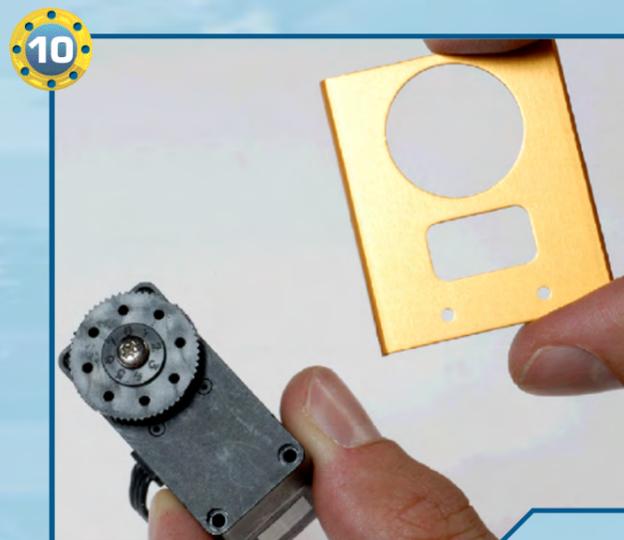
7 ▶ Serriamo due viti di tipo T-2 da 2x5 mm nelle posizioni indicate dalle frecce, per fissare la squadretta di metallo.



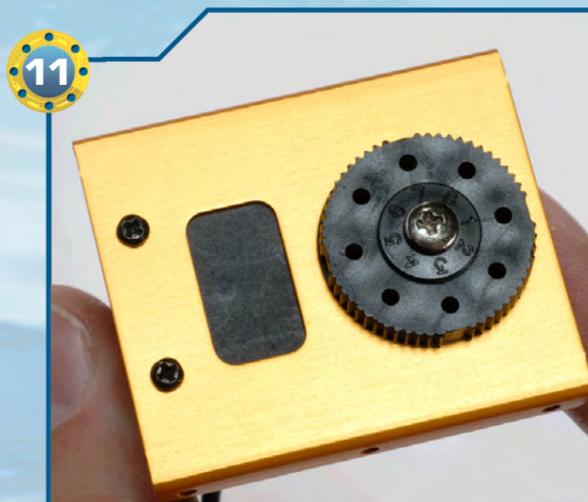
8 ▶ Ripetiamo l'operazione anche sul lato opposto, serrando altre due viti di tipo T-2 da 2x5 mm.



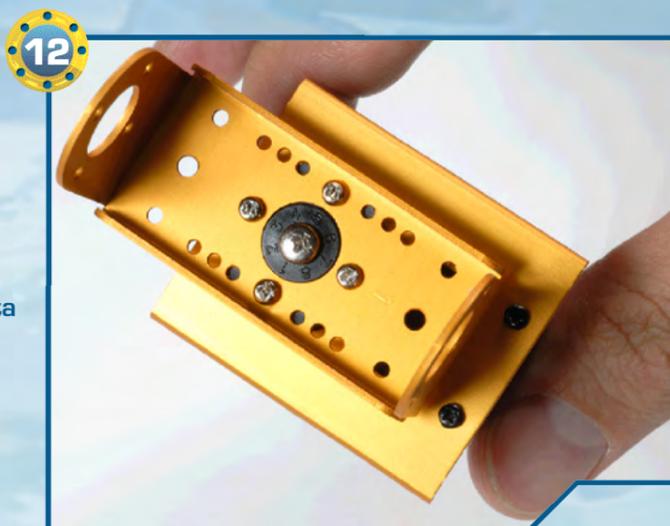
◀9▶ Prendiamo un servomotore di tipo C con il cavo uscente dal lato destro e rimuoviamo due viti di tipo T-2 da 2x21 mm dal lato superiore, come mostrato nell'immagine.



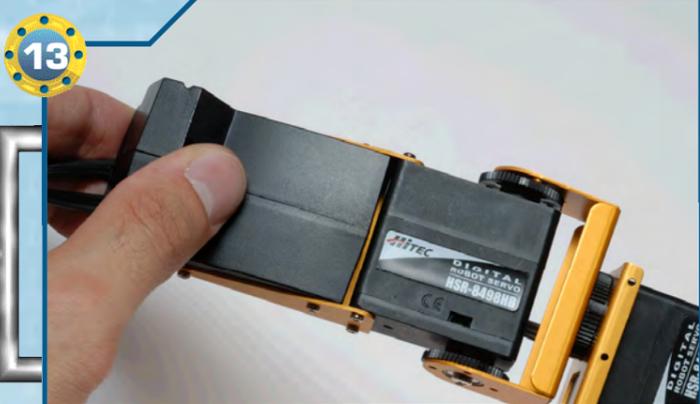
◀10▶ Poniamo una squadretta metallica della spalla (esterna) sul servo di tipo C: la squadretta circolare del servo deve combaciare con la fessura circolare presente sulla squadretta di metallo.



◀11▶ Fissiamo il servo alla squadretta di metallo, reinserendo le due viti di tipo T-2 da 2x21 mm rimosse in precedenza.



◀12▶ Posizioniamo una squadretta metallica a U (22 fori) sulla squadretta circolare del servo e fissiamola con 4 viti di tipo T-2 da 2x4 mm. Prima di serrare le viti, verificiamo che le tacche numerate della squadretta circolare del servo siano orientate come nell'immagine accanto.



13 Uniamo i due elementi appena assemblati, inserendo il servomotore di tipo B nella squadretta metallica a U.



14 Orientiamo le tacche della squadretta circolare di tipo 3 come nell'immagine, quindi fissiamola con quattro viti di tipo T-2 da 2x4 mm.



15 Serriamo quattro viti di tipo T-2 da 2x4 mm anche sul lato opposto, ricordandoci di inserire una fascetta e una rondella da 6x2,2x0,5 mm sulla vite indicata dalla freccia, fissando così il cavo del servomotore di tipo B.

16 L'ala destra del pinguino robot è assemblata. Nel prossimo fascicolo completeremo l'assemblaggio di RoboPenguin.



RIEPILOGO COMPONENTI

In questo elenco trovi tutte le tipologie di pezzi che ti sono state fornite 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
- ▶ bullone da 3x4 mm
- ▶ caricabatterie
- ▶ cavo di prolunga per pacco batterie
- ▶ cavo seriale
- ▶ circuito con LED
- ▶ coperchio vano batterie
- ▶ copertura in plastica del piede sinistro e destro
- ▶ cuscinetto a sfera
- ▶ distanziatore da 3x5 mm
- ▶ elementi plastici della mano
- ▶ fascetta di fissaggio dei cavi
- ▶ fascetta in plastica per il raggruppamento dei cavi
- ▶ guaina in plastica proteggi cavo
- ▶ intelaiatura metallica del dorso
- ▶ intelaiatura metallica del piede
- ▶ intelaiatura metallica superiore
- ▶ 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
- ▶ protezione per scheda MR-C3024
- ▶ 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 MR-C3024
- ▶ scheda PC Servo Control
- ▶ sensore di contatto
- ▶ sensore di distanza
- ▶ 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
- ▶ squadrette metalliche a U (16 fori e 22 fori)
- ▶ squadretta metallica ad H
- ▶ squadretta metallica spalle (interna ed esterna)
- ▶ tubetto di grasso
- ▶ visiera
- ▶ vite di tipo M da 2,6x4 mm
- ▶ vite di tipo M da 2x4 mm
- ▶ vite di tipo M da 3x4 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

