

LA MANO DESTRA DI ROBOZAK

Anticipiamo in questo fascicolo le istruzioni per l'assemblaggio della mano destra di RoboZak, che potrai completare solo quando riceverai la struttura metallica superiore, allegata alla prossima uscita.

Nelle prossime pagine trovi le istruzioni per costruire la prima delle due mani di RoboZak, quella destra. Tuttavia, per compiere queste fasi di montaggio, dovrai attendere l'ultimo elemento necessario, che sarà allegato al prossimo fascicolo: la struttura metallica superiore. In questo fascicolo, invece, trovi la struttura metallica inferiore. Questi due elementi in alluminio anodizzato (che sono identici a

quelli che ti verranno forniti per l'assemblaggio della mano sinistra) vanno montati su un servomotore di tipo B, con cavo uscente dal lato destro. Gli elementi per la costruzione del servo sono stati allegati ai fascicoli 81, 82, 83 e 84. Il collegamento della mano robotica sul braccio di RoboZak (con il conseguente cablaggio del cavo) avverrà solo negli ultimi fascicoli, dopo che avrai assemblato anche la mano

sinistra del robot. Nei prossimi fascicoli continueremo a occuparci della programmazione di RoboZak, analizzando i nuovi esempi di codice in RoboBasic contenuti nel sesto CD-Rom.



COMPONENTI

- ◀1▶ struttura metallica inferiore della mano



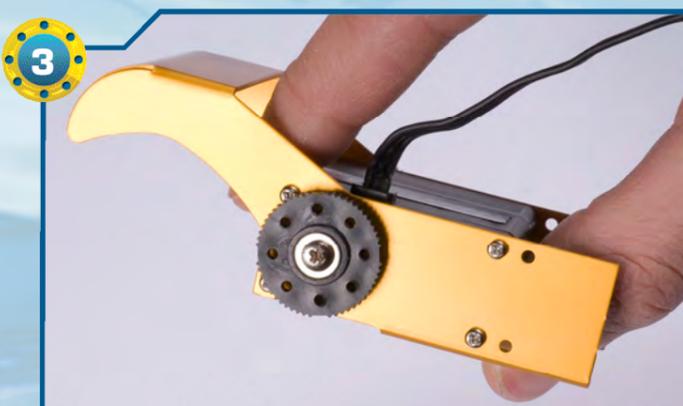
◀ La mano di RoboZak è composta da due elementi in alluminio anodizzato (inferiore e superiore) e da un servomotore di tipo B.



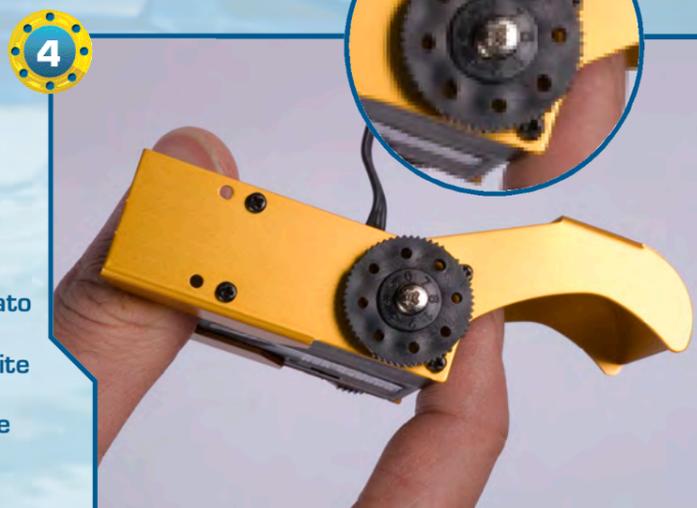
1 Prendiamo un servo di tipo B con cavo uscente dal lato destro e rimuoviamo le viti e le squadrette circolari da entrambi i lati.



2 Inseriamo il servo nella struttura metallica inferiore della mano, orientandolo come nell'immagine. I pignoni del servo devono uscire dai due fori laterali della struttura metallica.



3 Riposizioniamo le viti e la squadretta circolare di tipo 4 sul servo. Prima di serrare la vite di tipo T-2 da 2,6x6 mm, ricordiamoci di posizionare anche la rondella da 7,6x2,8x0,5 mm.



4 Reinseriamo le viti anche sull'altro lato del servo e posizioniamo la squadretta circolare di tipo 3: prima di serrare la vite di tipo T-2 da 2,6x6 mm, orientiamo le tacche numeriche della squadretta come mostrato nell'immagine nel tondo.



◀5▶ Prendiamo la struttura metallica superiore della mano e agganciamola alle due squadrette circolari del servomotore.



◀6▶ Serriamo quattro viti di tipo T-2 da 2x4 mm per fissare la struttura metallica alla squadretta circolare di tipo 4 del servo.



◀7▶ Fissiamo anche la squadretta di tipo 3 con quattro viti di tipo T-2 da 2x4 mm, orientando le tacche numeriche come indicato nell'immagine.



◀8▶ L'assemblaggio della mano destra è completato. La collegheremo a RoboZak solo quando avremo completato anche quella sinistra.

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 di metallo
- ▶ 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
- ▶ ricevitore IR
- ▶ 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
- ▶ sensore di suono
- ▶ sostegno per potenziometro
- ▶ squadrette circolari per servo (tipo 1, 2, 3, 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)
- ▶ struttura metallica inferiore della mano
- ▶ telecomando Remocon
- ▶ 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

