

# SERVOMOTORI E SQUADRETTE

*Nel corso dell'assemblaggio di RoboZak utilizzerai tre diverse tipologie di servomotori. Vediamo insieme quali sono.*

**S**ebbene RoboZak e le diverse configurazioni intermedie che assemblerai siano costituiti da numerosi servomotori, questi ultimi possono essere ricondotti a tre precise categorie in base al numero e alla tipologia di squadrette circolari montate. Per quanto concerne queste ultime, ne esistono quattro diversi tipi, come puoi osservare nel riquadro a destra. Esse si differenziano sia per il diverso

spessore (5 mm e 2 mm) sia per la presenza o meno delle tacche numeriche incise sulla plastica. A ogni squadretta assegneremo un numero, grazie al quale potremo facilmente riconoscerle durante le fasi di montaggio. Per quanto riguarda i servo, invece, saranno identificati con tre diverse lettere, come mostrato nel riquadro sottostante.

## I QUATTRO TIPI DI SQUADRETTE»»



**1**  
spessore 5 mm,  
con tacche  
numeriche



**2**  
spessore 5 mm,  
senza tacche  
numeriche



**3**  
spessore 2 mm,  
con tacche  
numeriche



**4**  
spessore 2 mm,  
senza tacche  
numeriche

## I SERVOMOTORI»»

*Il servomotore di tipo A monta una squadretta di tipo 1 e una di tipo 2*



*Il servomotore di tipo C monta una sola squadretta di tipo 1*



*Il servomotore di tipo B monta una squadretta di tipo 3 e una di tipo 4*



# LE RUOTE DENTATE DEL PRIMO SERVO

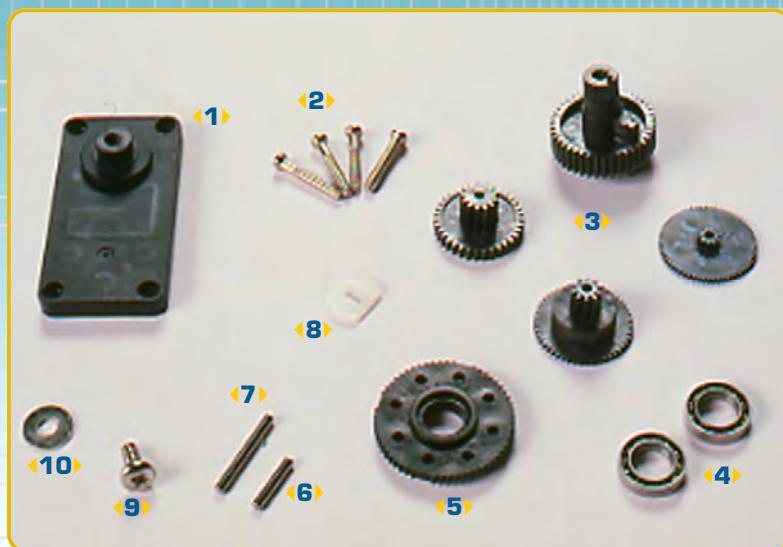
*Le ruote dentate allegate a questo fascicolo ti serviranno per assemblare, a breve, il primo servomotore di RoboZak.*

**T**ra i numerosi pezzi che hai trovato insieme a questo fascicolo, vi sono le ruote dentate che dovrai utilizzare per il montaggio del primo servomotore di RoboZak. Per l'assemblaggio di tale sofisticato componente dovrai comunque attendere l'uscita numero 8, con la quale troverai allegato, insieme alle istruzioni dettagliate per il montaggio, anche l'ultimo elemento necessario, ossia il motore elettrico del servo.

All'interno di ogni servo alloggiato quattro diversi tipi di ruote dentate. Oltre a queste hai trovato anche una coppia di cuscinetti a sfera, il cui scopo è quello di ridurre le forze di attrito, agevolando lo scorrimento delle varie parti mobili. I due perni metallici, invece, serviranno come asse di rotazione per alcune delle ruote dentate. Per il momento conserva con cura i diversi pezzi, in attesa di utilizzarli nelle future fasi di montaggio.



↑ In ogni servomotore sono presenti quattro diverse ruote dentate ognuna con caratteristiche diverse. In senso orario, partendo da sinistra: ruota 1, ruota 2, ruota 4 e ruota 3.



## COMPONENTI

- 1 ▶ base inferiore per servo tipo B
- 2 ▶ 4 viti tipo T-2 da 2x12 mm
- 3 ▶ gruppo di 4 ruote dentate del primo servomotore
- 4 ▶ 2 cuscinetti a sfera
- 5 ▶ squadretta circolare di tipo 4 per servo
- 6 ▶ perno da 1,6x9 mm
- 7 ▶ perno da 1,6x14 mm
- 8 ▶ sostegno per potenziometro
- 9 ▶ viti tipo T-2 da 2,6x6 mm
- 10 ▶ rondella da 7,6x2,8x0,5 mm