

9.7 Robot

Ce modèle Meccano mesure 90 cm de hauteur. Il est animé par un moteur électrique Meccano E 15 R qui, par l'intermédiaire d'ingénieuses transmissions, fait marcher le robot, pendant que ses bras se balancent et que sa tête tourne de droite à gauche.

Au point de vue mécanique, ce modèle illustre la façon dont une seule source de puissance peut, grâce à des entraînements par engrenages et par chaînes, ainsi que par l'utilisation de bras de manivelle et de leviers, commander 5 mouvements différents, mais synchronisés.

Comment utiliser cette notice

Des photos et des dessins : c'est uniquement avec cela qu'est expliquée la construction de ce modèle. Une fois que vous aurez compris la façon de lire les dessins, ce ne sera plus qu'un jeu d'enfant.

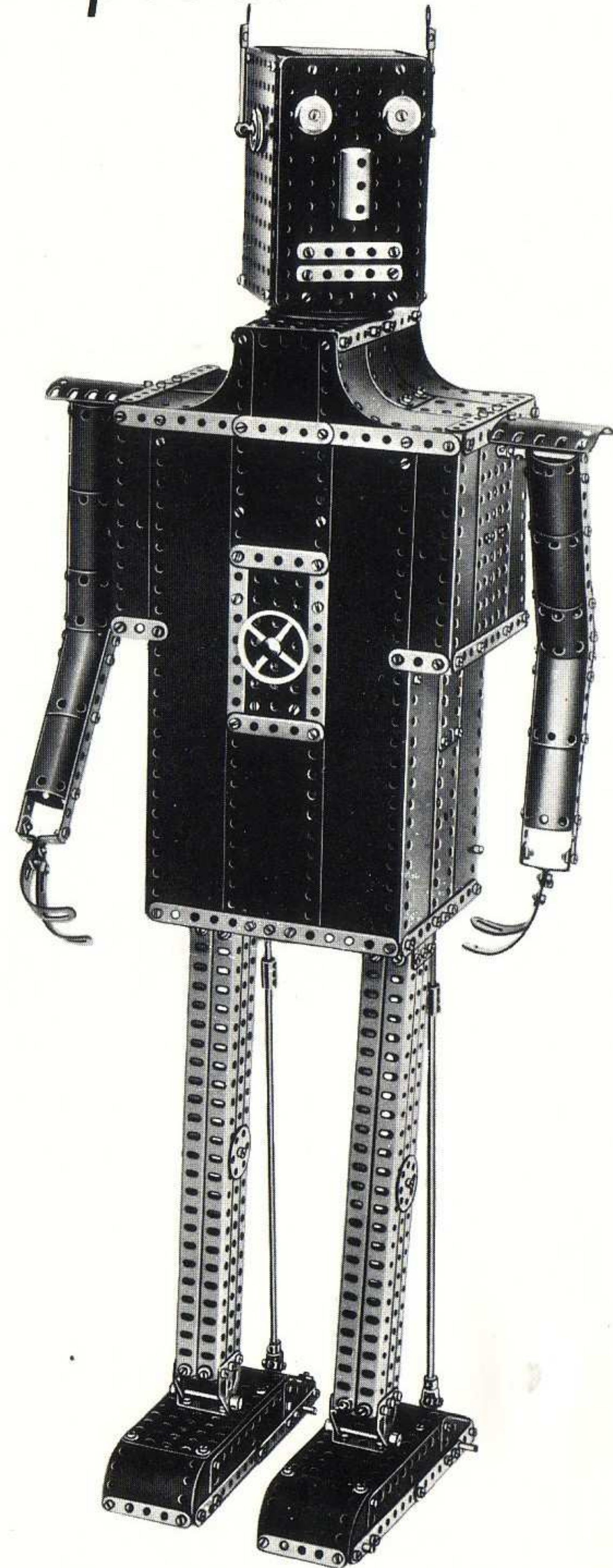
Avant de commencer à construire un modèle, regardez bien les dessins de façon à avoir une bonne idée des différentes parties du modèle. Les différents endroits où ces parties doivent être réunies et boulonnées pour former le modèle complet sont très souvent indiquées par des points rouges.

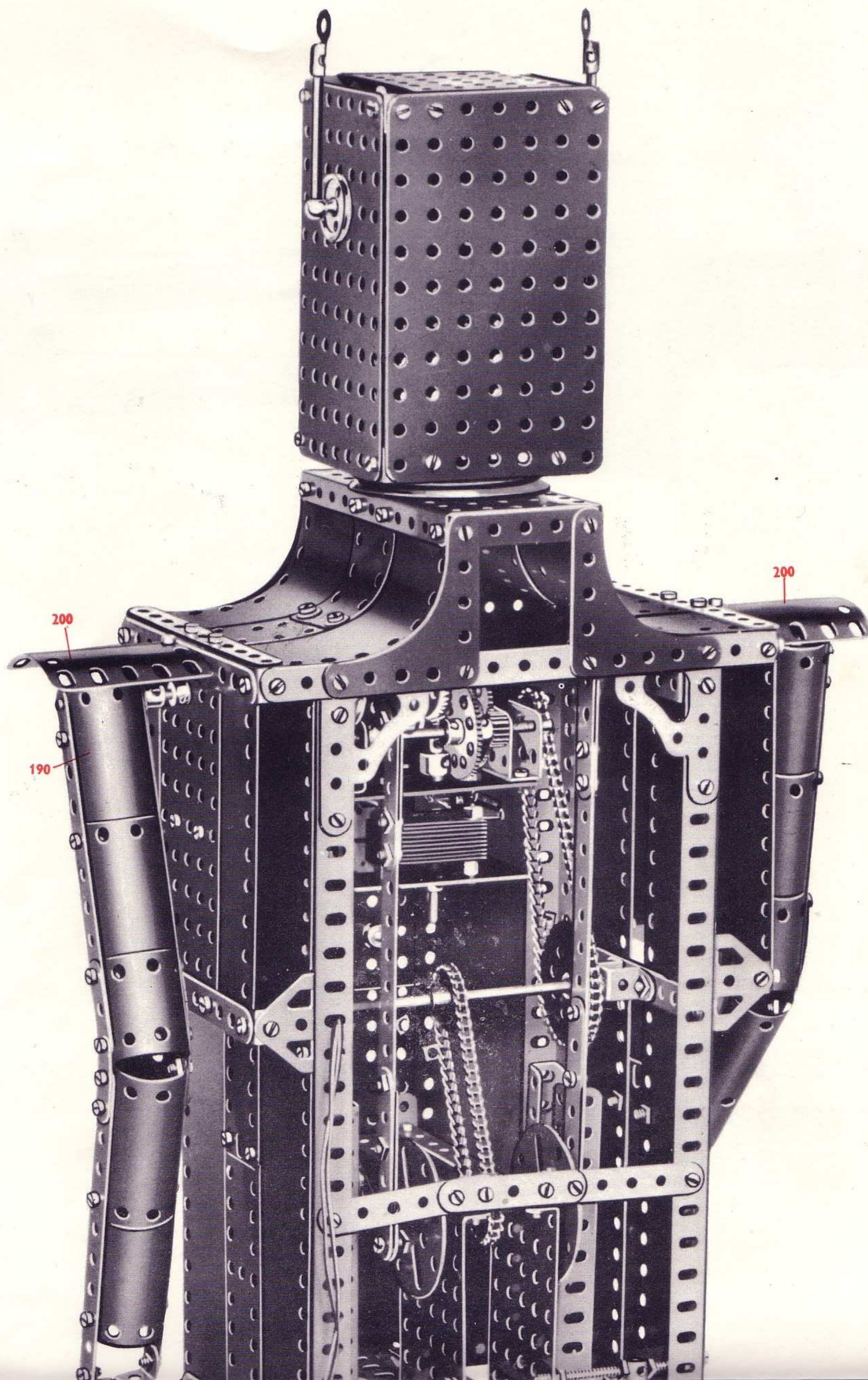
Dans certains cas, lorsque des lignes rouges passent derrière des plaques ou d'autres parties du modèle, elles sont tracées en pointillés.

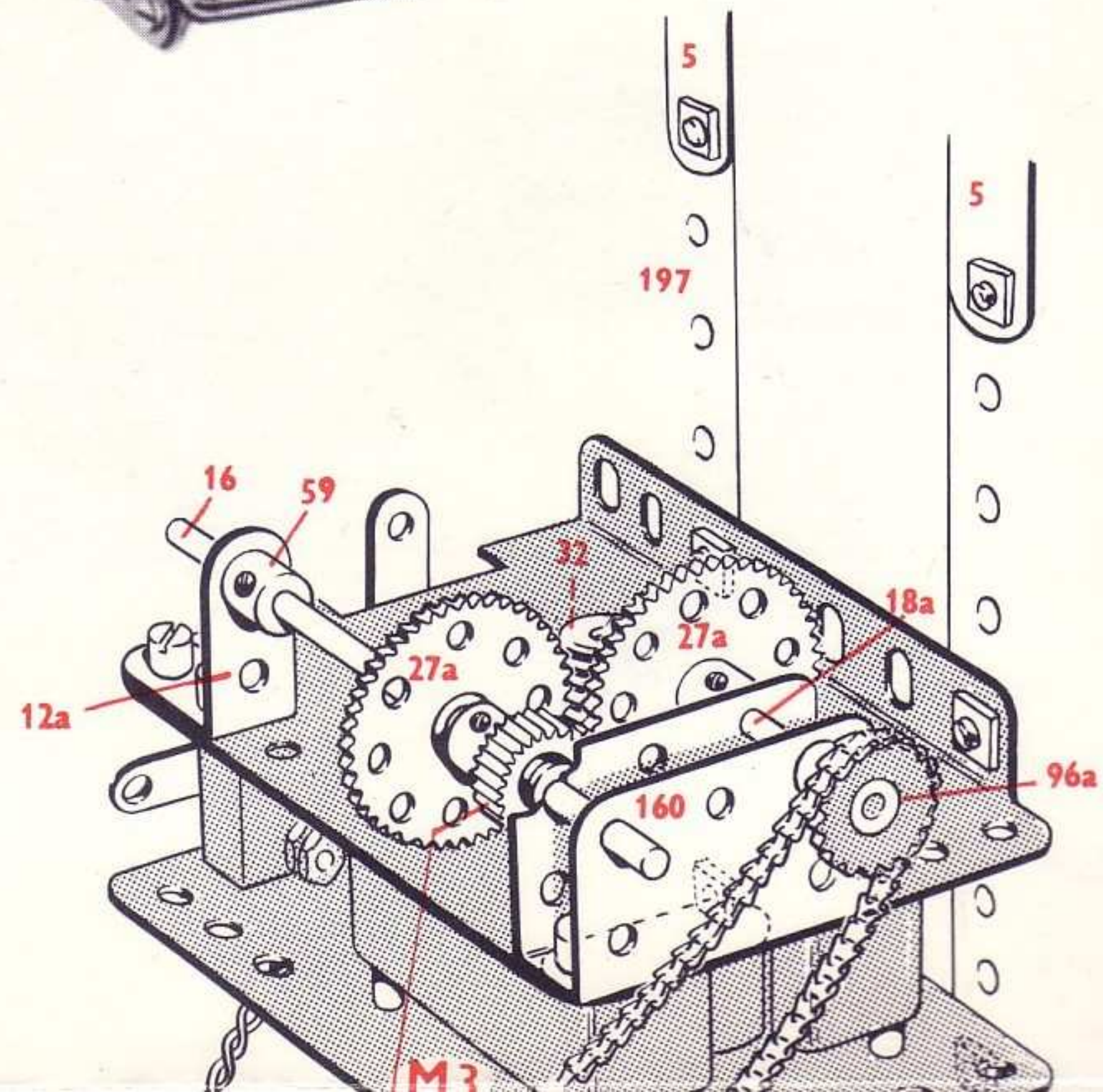
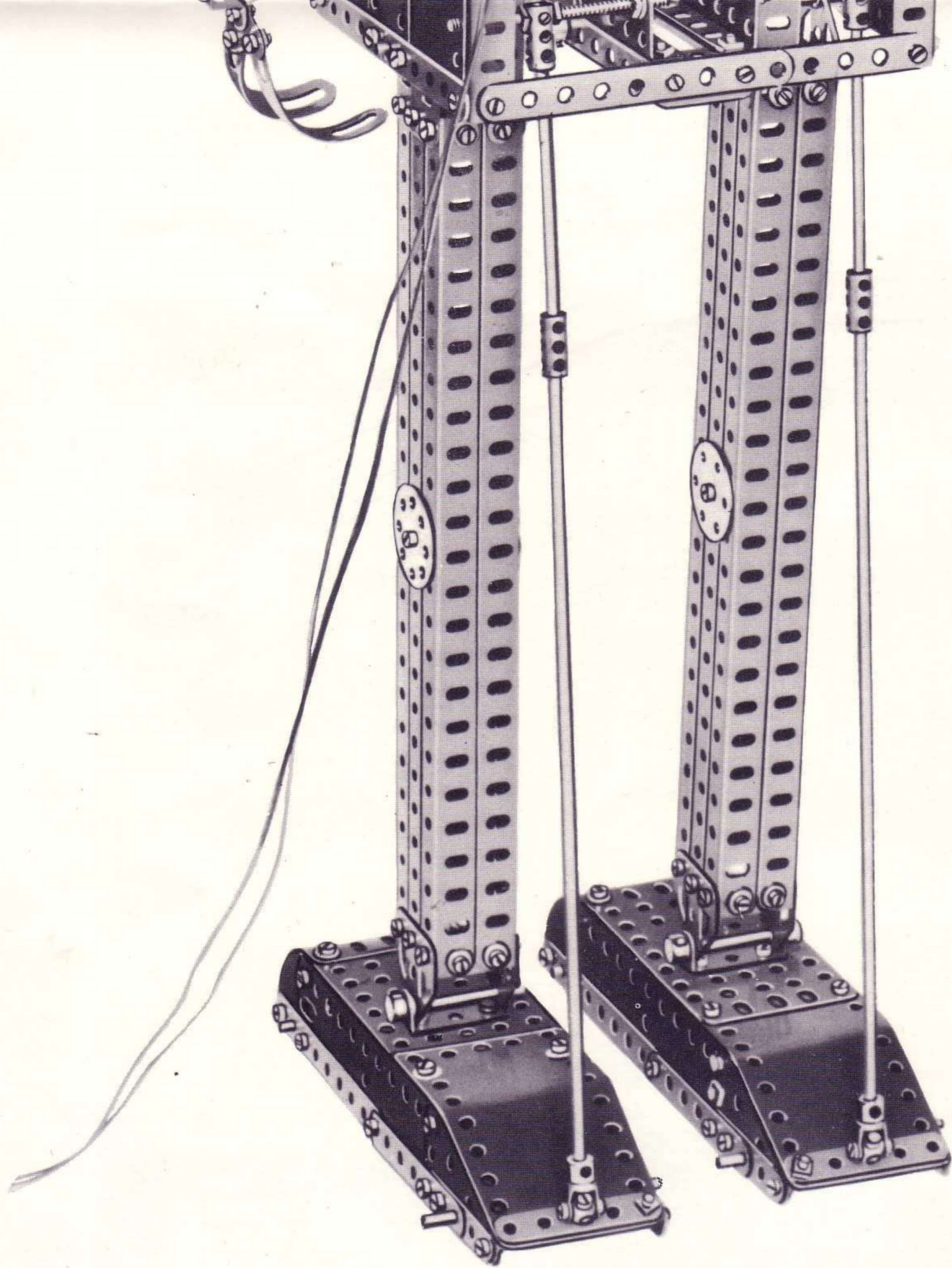
En général, vous pourrez identifier d'un coup d'œil les pièces utilisées dans le montage du modèle. Lorsque cela présente des difficultés pour vous, le numéro des pièces est imprimé en rouge sur la photo ou le dessin.

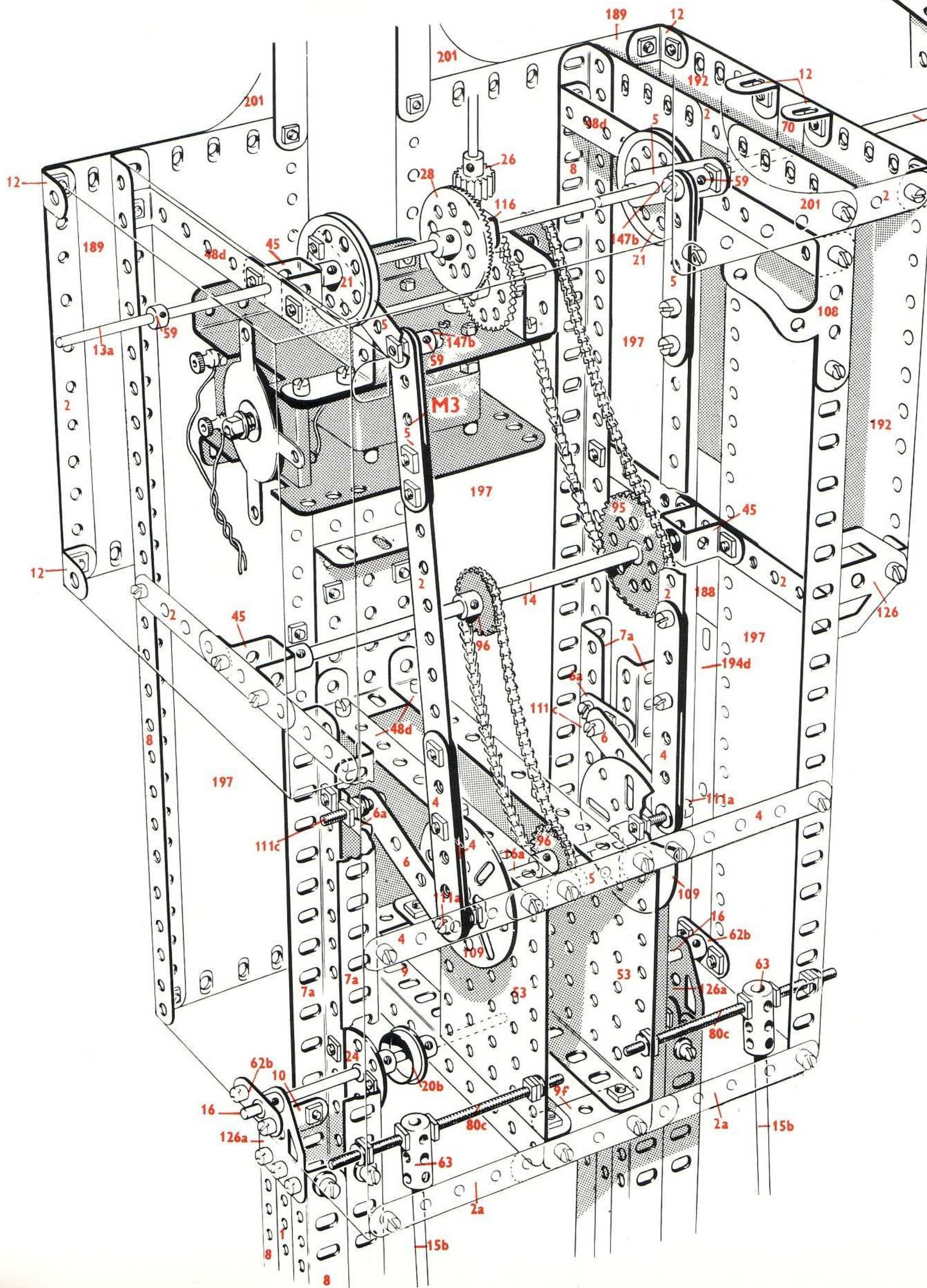
Chaque modèle est accompagné de la liste des pièces nécessaires pour le construire. Les numéros des pièces sont en rouge, les quantités en noir.

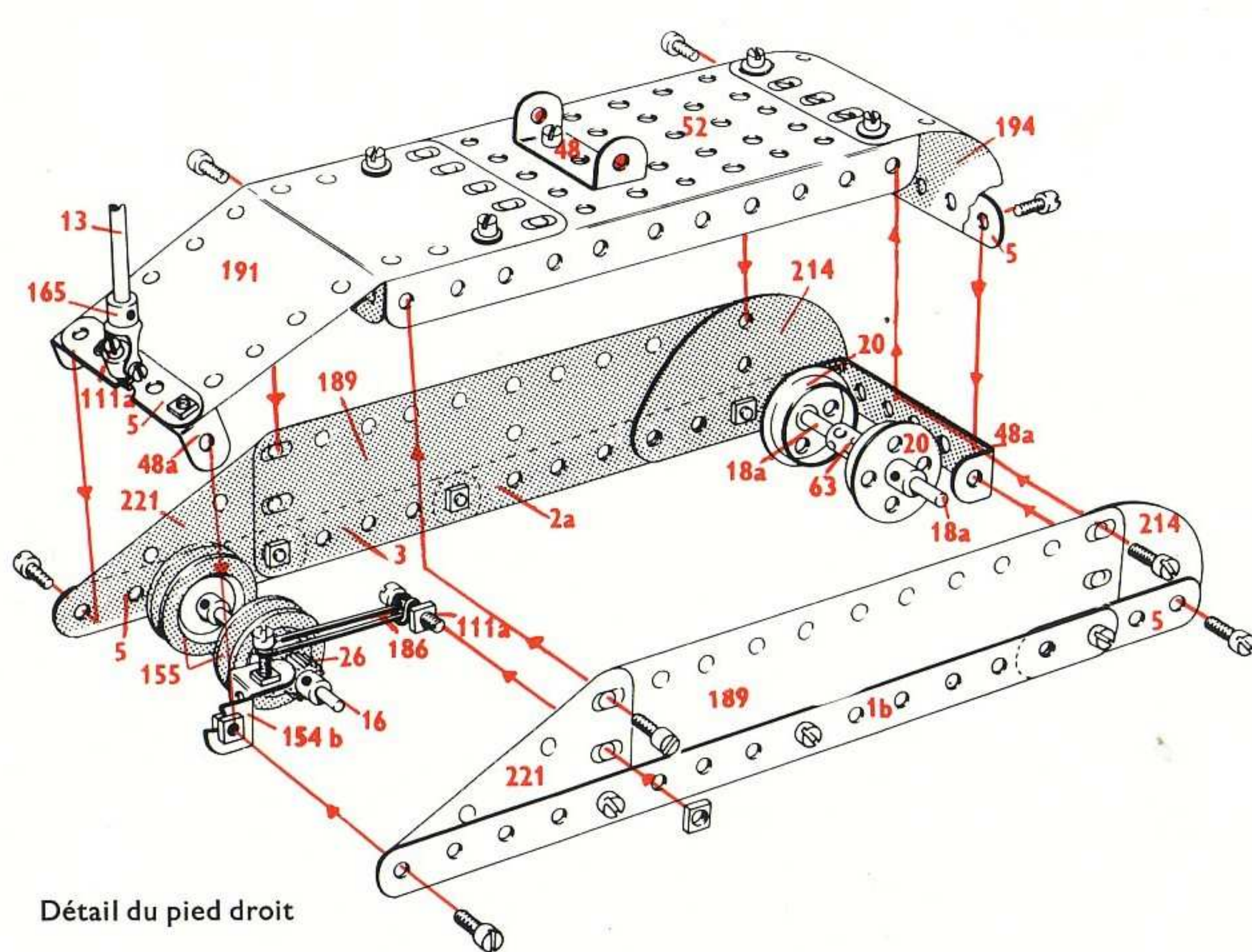
Ce modèle est équipé d'un moteur non disponible actuellement. Vous pourrez le remplacer par un moteur Universel Meccano en effectuant les modifications de transmission nécessitées par ce changement. En cas de difficulté, n'hésitez pas à écrire au département "À Votre Service" MECCANO BOBIGNY (Seine).







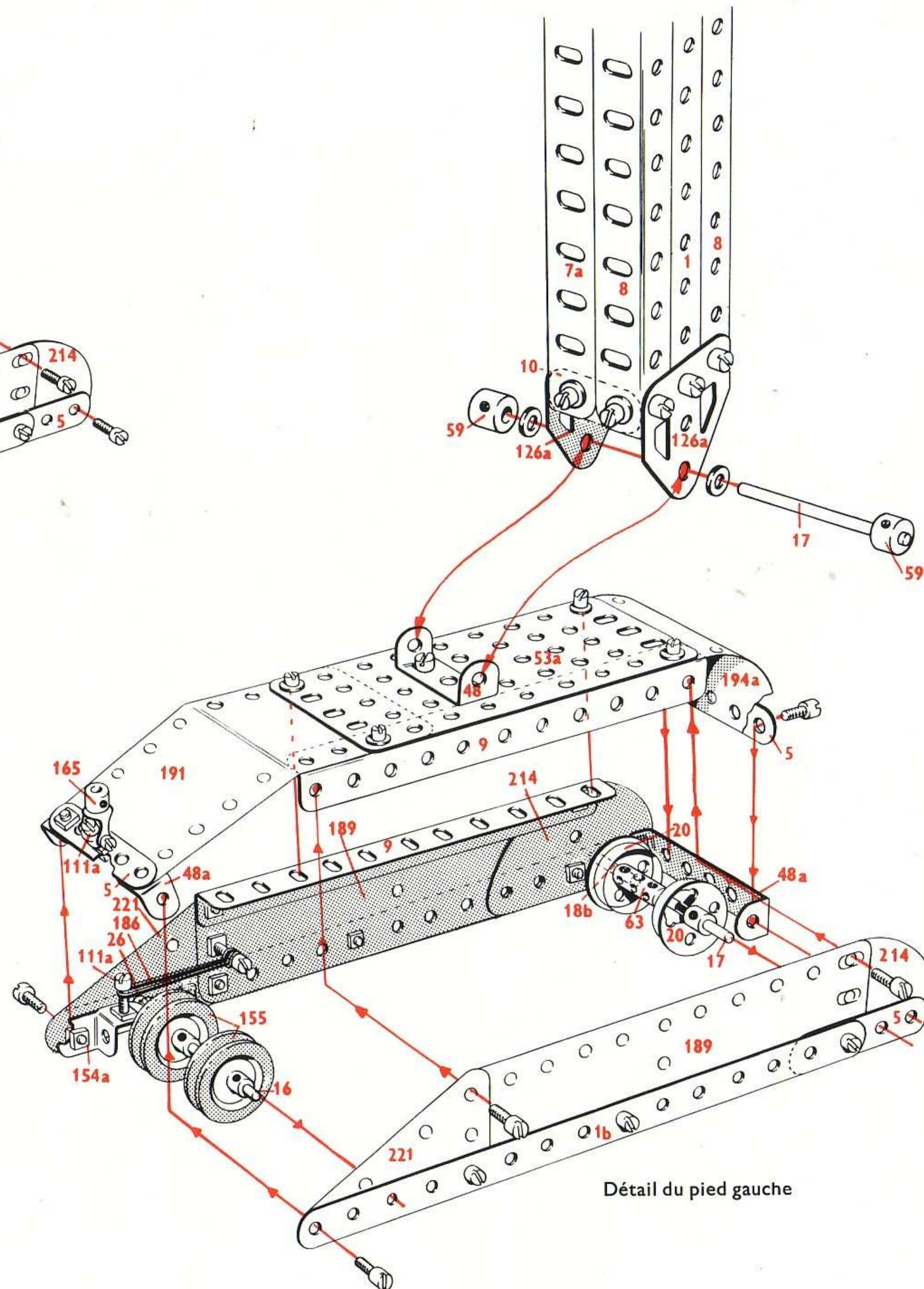
[illegible]



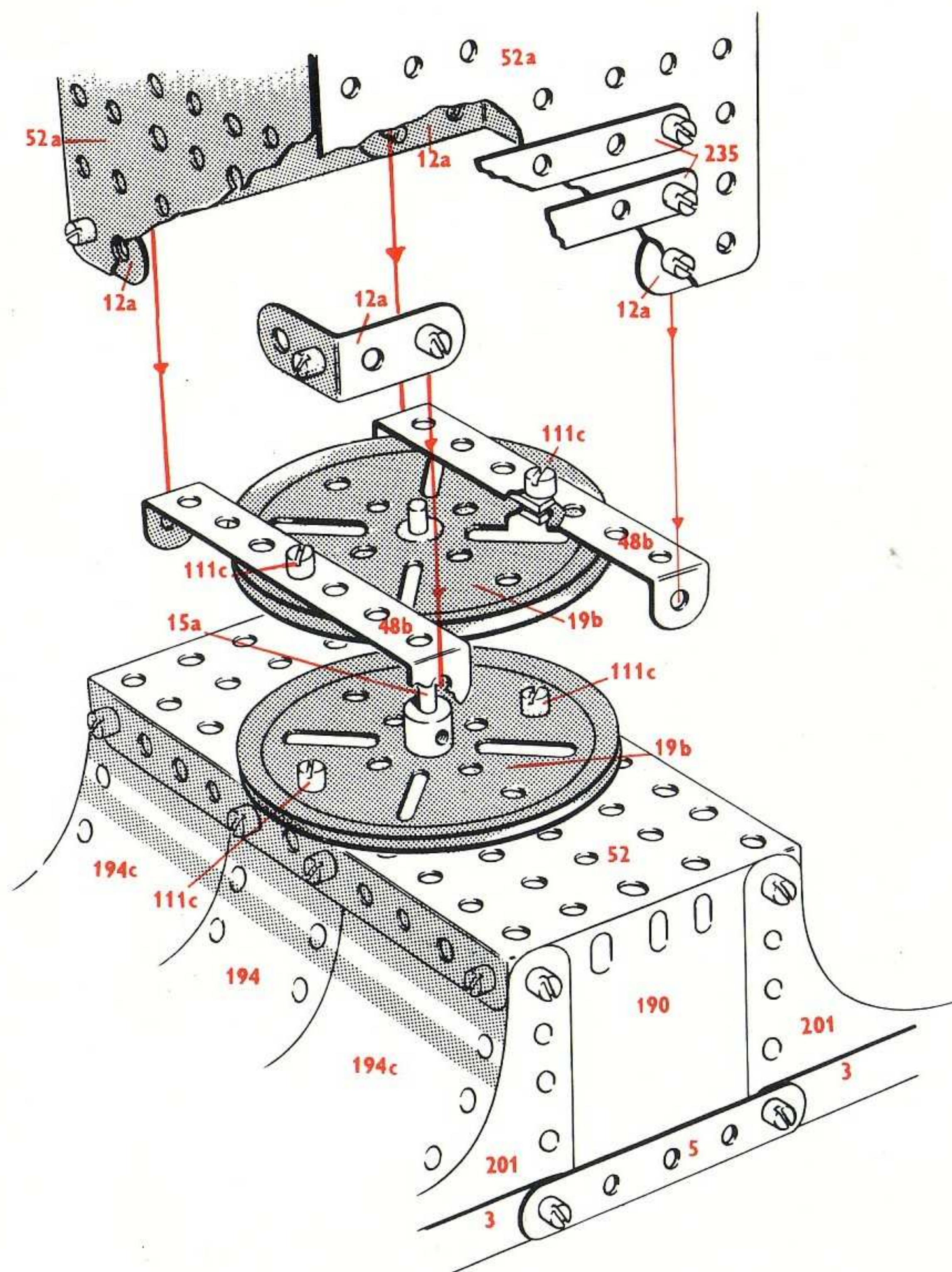
Détail du pied droit

9.7

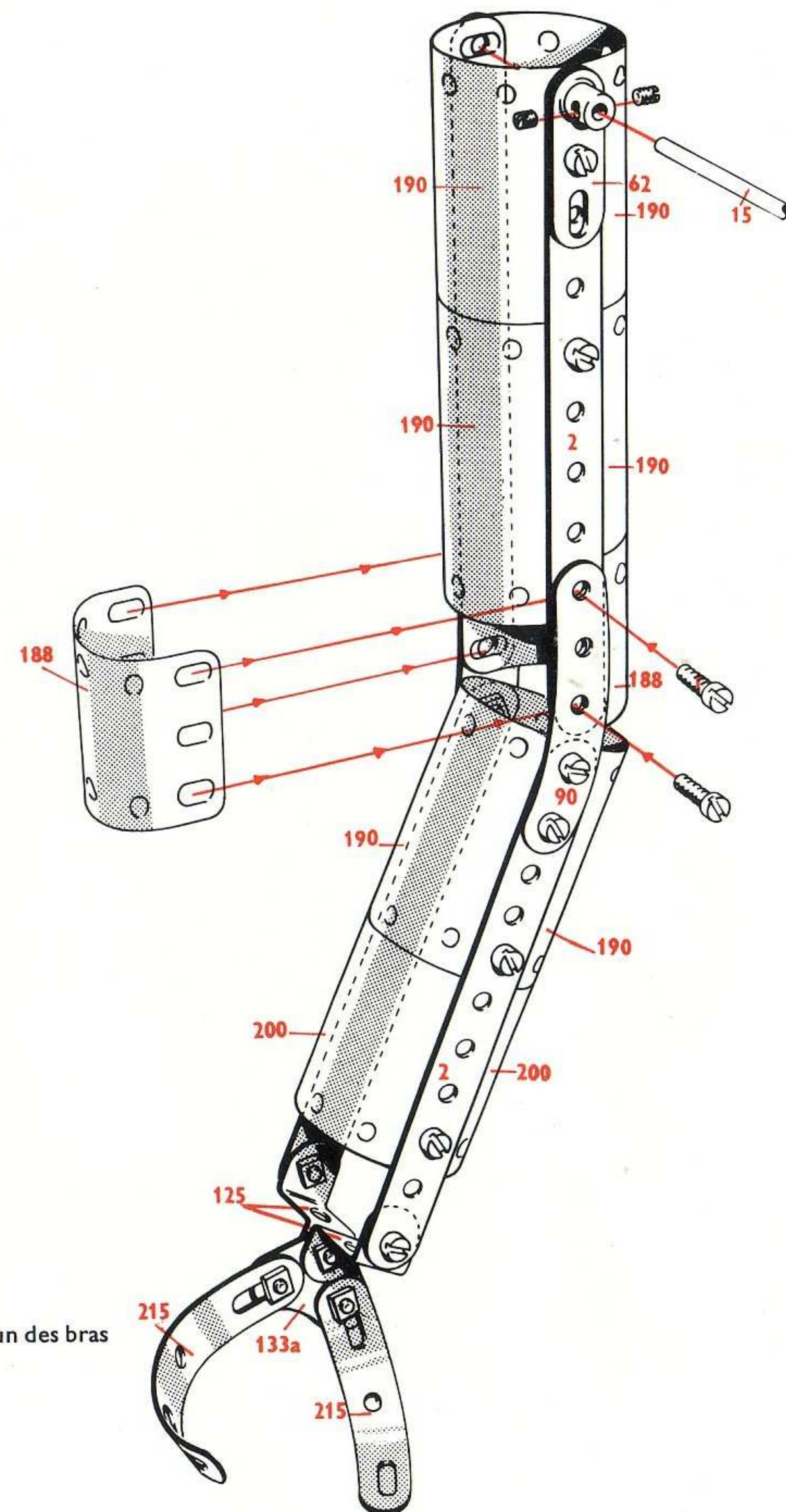
4	-	1	2	-	18a	4	-	52a	1	-	154b
2	-	1b	1	-	18b	3	-	53	4	-	155
24	-	2	2	-	19b	2	-	53a	1	-	160
6	-	2a	4	-	20	10	-	59	1	-	163
6	-	3	4	-	20b	2	-	62	1	-	164
6	-	4	2	-	21	2	-	62b	2	-	165
24	-	5	4	-	22	6	-	63	1	-	185
2	-	6	2	-	22a	2	-	80c	2	-	186
4	-	6a	2	-	24	4	-	90	6	-	188
4	-	7a	2	-	24a	1	-	94	6	-	189
8	-	8	2	-	24c	1	-	95	12	-	190
4	-	9	4	-	26	2	-	96	2	-	191
2	-	9f	2	-	27a	1	-	96a	6	-	192
12	-	10	1	-	28	2	-	108	4	-	194
14	-	12	1	-	32	2	-	109	2	-	194a
5	-	12a	3	-	35	2	-	111	4	-	194c
2	-	12b	337	-	37a	6	-	111a	6	-	197
2	-	13	303	-	37b	4	-	111c	1	-	199
1	-	13a	33	-	38	1	-	116	6	-	200
1	-	14	3	-	45	4	-	125	4	-	201
1	-	15	2	-	48	2	-	126	2	-	212
1	-	15a	4	-	48a	6	-	126a	4	-	214
2	-	15b	2	-	48b	2	-	133a	4	-	215
5	-	16	4	-	48d	2	-	136	4	-	221
3	-	16a	1	-	51	2	-	147b	2	-	235
2	-	17	2	-	52	1	-	154a			



Détail du pied gauche



Le cou du robot montrant le support pivotant de la tête



L'un des bras