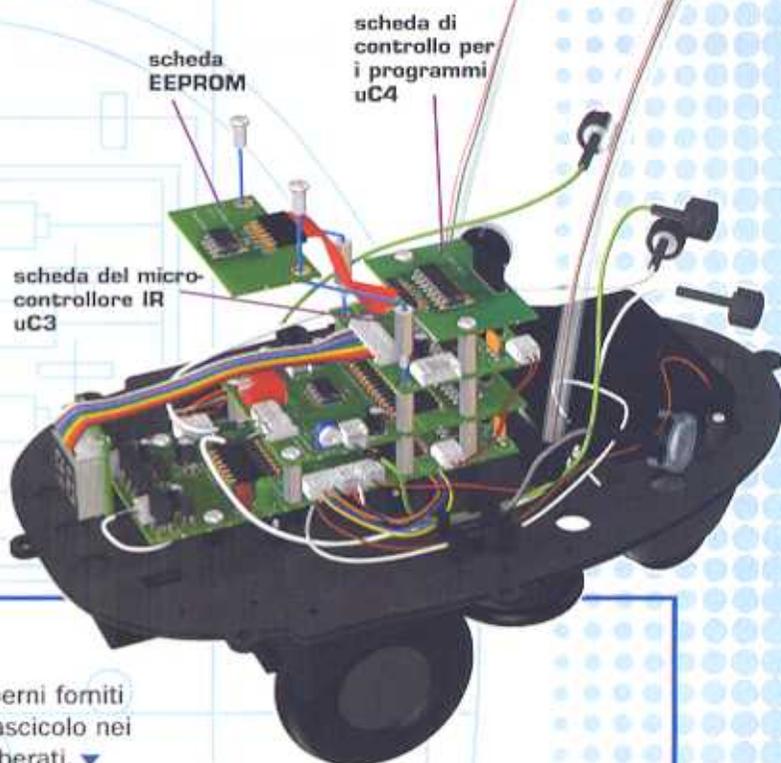


LA SCHEDA DI MEMORIA DI CYBOT

Cybot riceve l'ultima scheda della seconda fase: la scheda di memoria EEPROM per la programmazione da PC.

Cybot è quasi pronto per essere programmato dal tuo PC (con sistema operativo Windows). La scheda EEPROM (Electrically Erasable Programmable Read-Only Memory, memoria a sola lettura programmabile e cancellabile elettricamente) può essere cancellata e riscritta più volte e memorizzerà i dati scaricati dal computer per mezzo del telecomando e del suo collegamento a infrarossi con il robot.

Con il software necessario, che ti sarà fornito su CD-ROM coi prossimi fascicoli, potrai dare precise istruzioni a Cybot e riscrivere queste istruzioni tutte le volte che vorrai.



Montare la scheda EEPROM



1 Allenta le due viti che fissano la parte posteriore della scheda uC3 e mettile da parte in un posto sicuro. ▲▼

2 Avvita i due perni forniti con questo fascicolo nei fori appena liberati. ▼



3 Inserisci il connettore a 6 pin che si trova sul lato posteriore della scheda uC4 nella presa della scheda EEPROM. Assicurati che il pin 1 vada nella presa 1 e così via, in modo che le due schede siano allineate. ▼



Togli queste due viti

4 Utilizzando le due viti messe da parte al punto 1, fissa la scheda di memoria EEPROM ai due perni. ▶



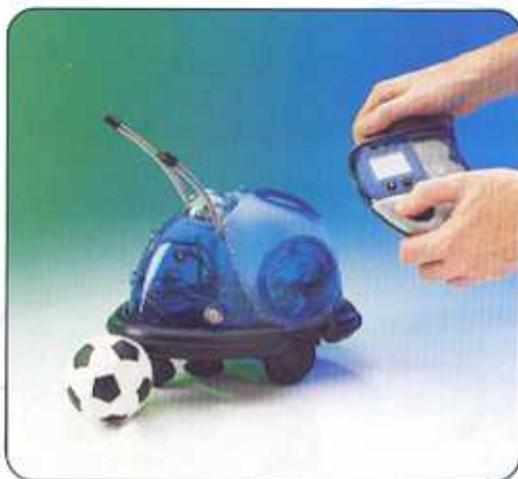


Progetto: gioca a calcio con Cybot

Organizza con i tuoi amici due piccole squadre di calcio di Cybot. Ciascun robot deve essere sintonizzato su un canale diverso e azionato dal telecomando corrispondente nel modo 'telecomando'.

Utilizza una pallina leggera, della misura adatta a essere sospinta per il campo dal paraurti di Cybot semplicemente andandovi contro. Costruisci le reti e delimita il campo di gioco.

1 Accendi Cybot e seleziona il modo 3-4 Telecomando, quindi premi Invio per attivarlo. Ciascuna squadra deve anche assicurarsi che i propri robot siano controllati dai rispettivi telecomandi su canali diversi dagli avversari. ▶



2 Spingi la palla per il campo toccandola con il paraurti di Cybot. ▼



3 La tua capacità di manovrare Cybot in avanti, indietro e di lato sarà fondamentale. ▶

