



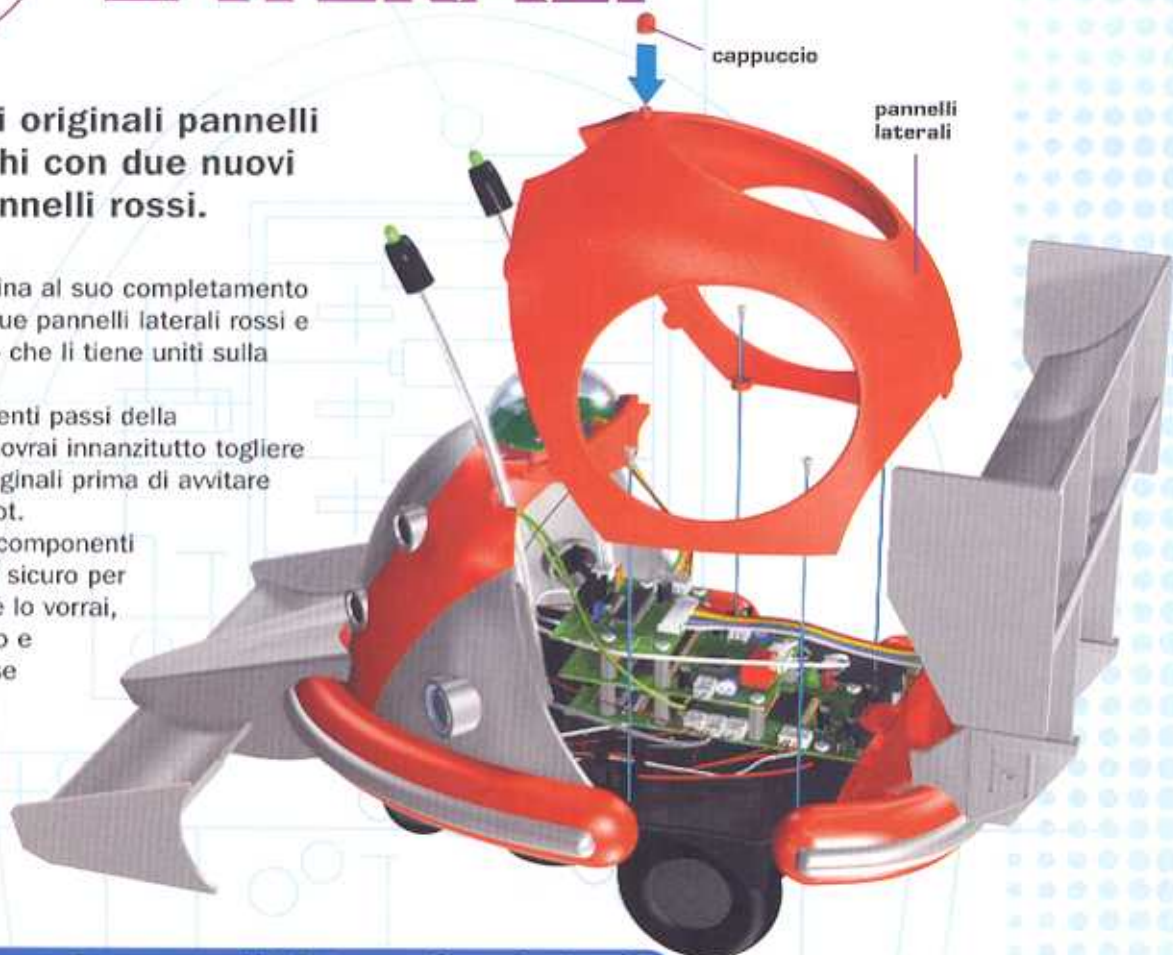
# I NUOVI PANNELLI LATERALI

**Sostituisci gli originali pannelli laterali bianchi con due nuovi fiammanti pannelli rossi.**

Team Cybot si avvicina al suo completamento con l'aggiunta dei due pannelli laterali rossi e del cappuccio rosso che li tiene uniti sulla parte superiore.

Come nei precedenti passi della personalizzazione, dovrai innanzitutto togliere i pannelli laterali originali prima di avvitare i nuovi di Team Cybot.

Tieni da parte le componenti originali in un posto sicuro per poter ripristinare, se lo vorrai, la versione in bianco e blu in vista della fase di programmazione da PC, che inizierà tra breve.

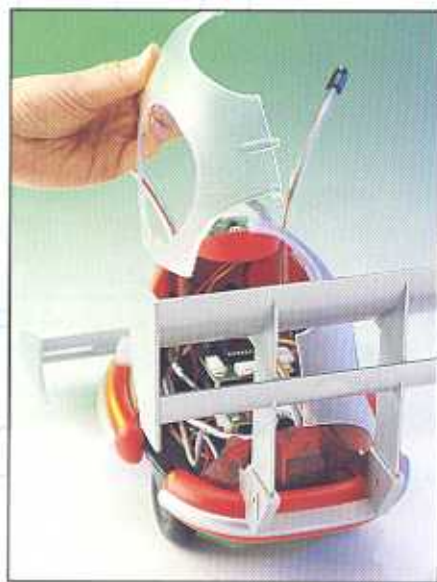


## Rimuovere i pannelli laterali originali

**1** Togli i tre pannelli flessibili blu e il cappuccio superiore. Svita le due viti che fissano il pannello laterale sinistro bianco al telaio nero. Ripeti l'operazione con il pannello destro. ▼



**2** Solleva i due pannelli laterali bianchi, sfilando con cautela le due linguette posteriori dalla loro sede nel pannello posteriore rosso. (Il pannello sinistro deve essere rimosso per primo). Metti da parte i pannelli in un luogo sicuro: ne avrai bisogno più avanti se vorrai rimontare il tuo Cybot blu originale. ▶



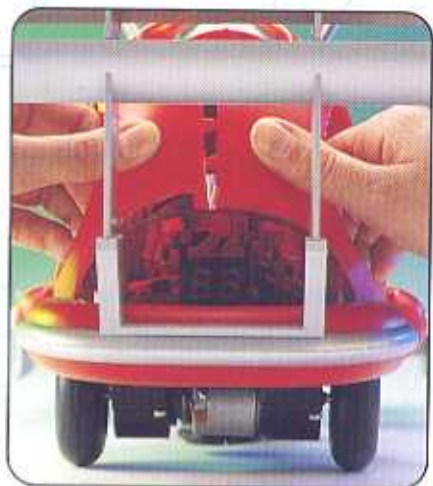


## Montare i pannelli laterali rossi

**1** Posiziona il pannello laterale destro rosso sul telaio e allinealo in modo che le due linguette si inseriscano dietro lo scudo frontale. Inserisci la linguetta posteriore del pannello laterale destro nell'apposita sede sul pannello posteriore rosso. ▶



**2** Ripeti l'operazione con il pannello laterale sinistro, assicurandoti che le linguette posteriori dei due pannelli laterali si incastrino come nella foto. ▶



### COSA DEVI FARE

Per aumentare le tue possibilità di vincere una gara con Team Cybot, verifica i seguenti punti.

✓ Per una corsa scorrevole, lubrifica bene gli ingranaggi della trasmissione [utilizza grasso al silicone come quello fornito con il fascicolo 2].

✓ Accertati che l'alloggiamento della trasmissione sia fissato bene, affinché gli ingranaggi girino correttamente.

✓ Inserisci nel tuo robot delle batterie nuove di tipo AA (non usare le batterie ricaricabili).

✓ Direzione sempre la parte anteriore del telecomando verso la cupola di Team Cybot, in modo che trasmettitore e ricevitore a infrarossi siano allineati l'uno con l'altro.

**3** Fissa i due pannelli laterali al telaio utilizzando due viti per ciascuno. ▼



**4** Premi il cappuccio rosso sul perno dietro la cupola trasparente, per tenere uniti i due pannelli laterali. Se lo desideri, per il momento rimonta i tre pannelli flessibili blu (con il prossimo fascicolo riceverai quelli rossi). ▶



• Prima di gareggiare con i tuoi amici, allenati a manovrare Team Cybot.

Ricordati che se vuoi girare a destra devi premere il pulsante sinistro del telecomando per far girare la ruota sinistra più velocemente della destra; e viceversa.

• Cerca di capire quanto è ampio il raggio d'azione del telecomando: dovrebbe essere di qualche metro, quindi stai attento che il tuo Team Cybot non esca dalla portata del telecomando, magari proprio nel momento cruciale della gara.

• Le condizioni di luce possono influire sul raggio d'azione del collegamento IR. Per esempio, la luce del sole diretta o una forte illuminazione con lampade a fluorescenza possono ridurre la portata. Le comuni lampadine a tungsteno o la luce indiretta del giorno dentro casa dovrebbero dare un risultato migliore.

• Il collegamento IR s'interrompe quando Team Cybot è nascosto dietro un oggetto, perciò scegli un'ampia stanza vuota, priva di ostacoli.



## Mettere a punto il sonar di Team Cybot

Ora che il tuo robot ha il musetto e l'alettone anteriore, potresti aver bisogno di mettere a punto il sonar per far sì che il tuo Team Cybot funzioni al meglio nel modo 'evita veloce' ed 'evita piano'.

**1** Accendi Team Cybot e appoggialo sul pavimento. Seleziona 3 Modo sul telecomando, quindi 3-1 Sonar, poi 3-1-2 Evita Piano (nella versione inglese 'slow', come si vede nella foto). Premi 'Invio' per attivare il modo Evita Piano. Team Cybot dovrebbe partire e allontanarsi dagli ostacoli che incontra. Se invece gli si avvicina troppo prima di fermarsi e allontanarsi indietro (o addirittura va a sbatterci contro), hai bisogno di regolare leggermente la sensibilità del sonar. ▶



**2** Inserisci un cacciavite dalla punta piatta nella scanalatura del potenziometro su ciascun lato della scheda I/O del sonar. Per rendere il sonar del robot più sensibile agli ostacoli, gira leggermente ciascun potenziometro in senso antiorario (per renderlo meno sensibile gira invece in senso orario). Ripeti il punto 1 e se necessario regola ancora i potenziometri finché raggiungi una perfetta sensibilità. ▶



## Prossimamente

Nel prossimo fascicolo troverai tre pannelli rossi flessibili, oltre a un set di adesivi in vinile tra cui i numeri e il logo di Team Cybot.

