

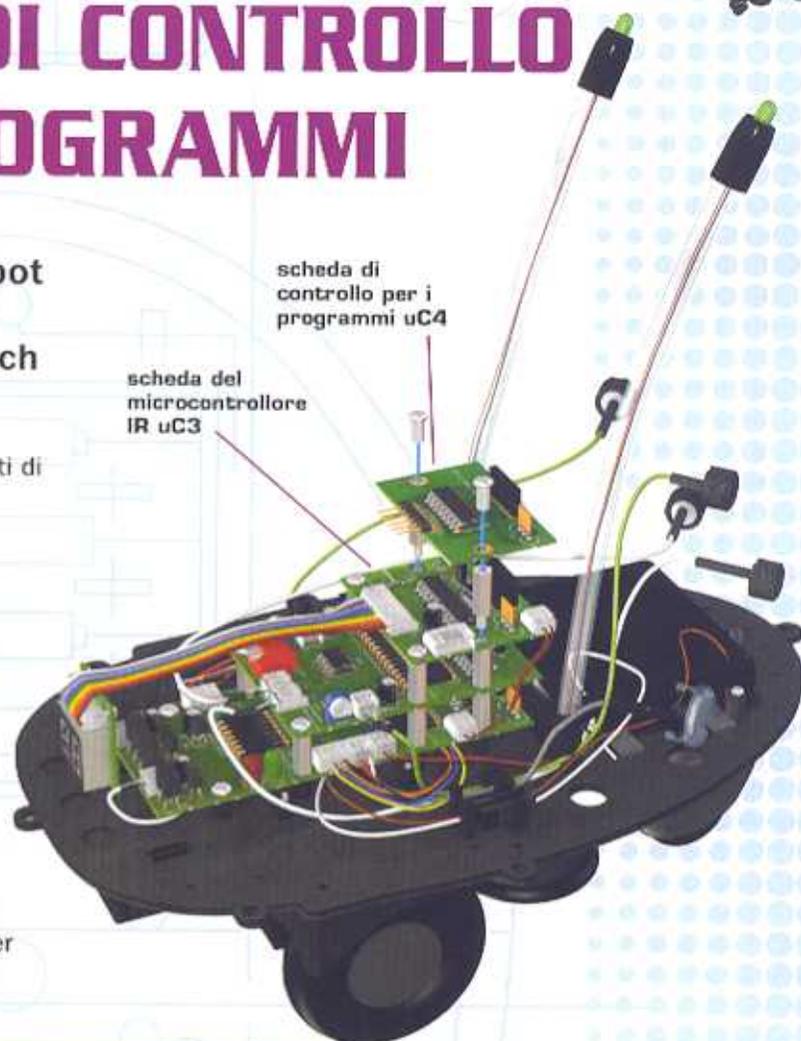
# SCHEDA DI CONTROLLO PER I PROGRAMMI

La personalizzazione del tuo Team Cybot è ora completa: passiamo quindi alla fase successiva dello sviluppo high tech del robot.

Presto sarai in grado di programmare i vari comportamenti di Cybot su un personal computer con sistema operativo Windows, grazie ai CD-ROM forniti con i fascicoli. In preparazione a tutto ciò, dovrai installare due schede all'interno di Cybot. La prima di queste è la scheda di controllo per i programmi uC4.

Prima di passare alla fase di programmazione, se lo desideri, puoi riconfigurare Cybot nella versione blu originale. Questa operazione, comunque, non è necessaria per l'utilizzo della docking station (fornita più avanti) ed è quindi possibile mantenere la configurazione di Team Cybot.

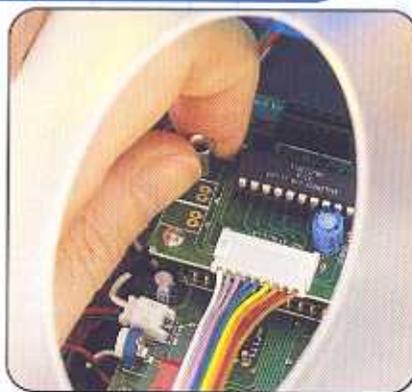
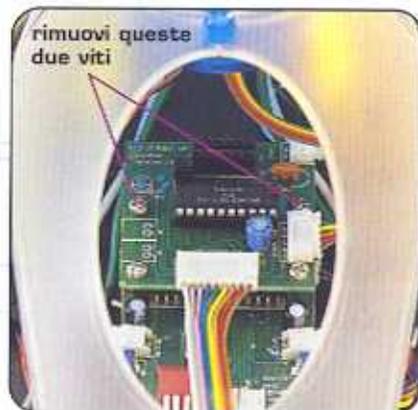
La scheda di controllo per i programmi (così come la scheda di memoria fornita nel prossimo fascicolo) possono essere montate su entrambe le versioni del robot e non sarà più necessario rimuoverle per passare da una versione all'altra.



## Montare la scheda di controllo per i programmi uC4



**1** Rimuovi i tre pannelli flessibili per poter accedere alle schede di Cybot. Rimuovi le due viti più vicine al bordo anteriore della scheda del microcontrollore uC3 e riponile in un luogo sicuro. ◀ ▶



**2** Avvita i due perni forniti con questo fascicolo nei fori della scheda uC3 appena liberati. Non avvitarli molto stretti: puoi stringerli a mano o servirti, alternativamente, di una piccola chiave (da 5 mm) o di un paio di pinze a becco lungo. ▲





## Montare la scheda di controllo per i programmi uC4

**3** Poni la scheda uC4 sulla scheda uC3 e spingila verso il basso delicatamente in modo che i pin sulla parte inferiore della uC4 entrino nel connettore posto più vicino al bordo anteriore della uC3 (come spiegato nella foto). Assicurati che tutti i pin entrino nel connettore, così che i fori di fissaggio nella scheda uC4 siano allineati con i due perni montati al punto 2. ▼

**Importante:** inserire i pin della scheda uC4 nel connettore più vicino al bordo anteriore della scheda uC3



questo secondo connettore non viene utilizzato in questa fase



**4** Utilizza le due viti messe da parte al punto 1 per fissare la scheda uC4 alla uC3. Rimonta i tre pannelli flessibili. ◀ ▼



## Progetto: guida sincronizzata

Puoi usare un solo telecomando per controllare contemporaneamente due o più Cybot o Team Cybot. In questo modo, un robot può seguirne un altro o procedere fianco a fianco con un comportamento sincronizzato.

**1** Sintonizza tutti i robot sullo STESSO canale, per esempio il canale 16, regolando lo switch rosso su 1111 (tutte le levette giù). Sintonizza il telecomando sullo stesso canale. Dal menu, vai su

2 Seleziona Robot, poi su 2-1 Cybot, poi su 2-1-16 e premi Invio per selezionare il canale 16. ◀ ▼



**2** Accendi tutti i Cybot. Quindi seleziona sul telecomando 3 Modo, 3-4 Telecomando, 3-4-1 Attiva e premi Invio per iniziare. ◀



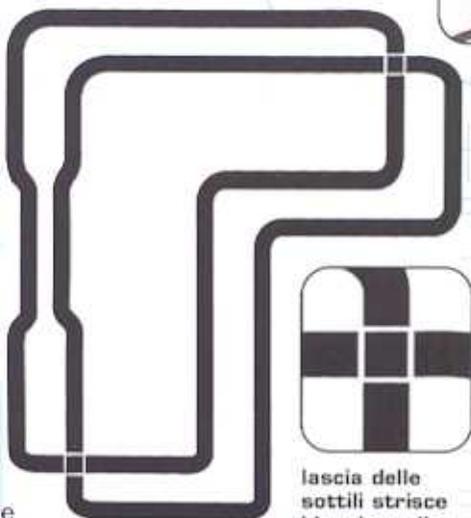
**3** Premendo i pulsanti di direzione, tutti i robot procederanno nella stessa maniera. Mantenendo tutti i robot entro il raggio di azione del telecomando, eseguiranno gli stessi movimenti quando sterzi a sinistra, a destra o inserisci la retromarcia. ◀ ▲



## Progetto: seguire percorsi multipli

Hai visto come Cybot può seguire una linea nera. Ora proviamo a mettere due o più Cybot fianco a fianco su linee separate. Puoi usare dei Team Cybot per simulare una gara di Formula 1, oppure i Cybot con la carrozzeria originale. Vedi il fascicolo 14 a pagina 4 per i dettagli su come realizzare i percorsi.

**1** Disegna i circuiti su carta o al PC con un programma di grafica. Perché nessuno sia avvantaggiato, assicurati che tutte le tracce siano della stessa lunghezza totale. Prova questo semplice disegno, con una chicane e due incroci per rendere più avvincente il percorso (nel modo 'segui linea', la velocità è comunque ridotta e i due robot possono spostarsi in totale sicurezza).



lascia delle sottili strisce bianche agli incroci



**2** Con del nastro adesivo o un pennarello nero traccia le linee, o stampale su carta dal PC e poi ritagliale. Tieni le linee dei due percorsi distanti almeno 23 cm, eccetto chicane e strettoie.

**3** Associa il canale di ciascun robot a quello del suo telecomando. Accendi i robot e allineali per la partenza, seleziona 3 Modo, 3-3 Segui Linea e premi Invio.



**CYBOT!** CYBOT E ZILLA HANNO INCONTRATO TEAM CYBOT CHE SOSTIENE DI ESSERE IL FRATELLO DI CYBOT...

Non riesco a capire. Come facciamo a essere fratelli? Non c'è tempo per le spiegazioni. Seguitemi se tenete alla vostra vita!

Ehi, fermateli! Hanno rotto il mio Vacbot! Fratid-moli! Ragazzi siete più vicini a casa di quanto pensate.

DUE UNANI ARRABBIATI SANNO LORO LA CACCIA!

Fatemi passare. Quei robot sono una minaccia! Avete bevuto signore! Adesso siamo al sicuro, la guardia non li lascerà passare.

Psiché, chi sta proteggendo? No, questo è il luogo dove siamo stati creati.

Il professor Hal Bowman si era portato Cybot a casa, ma, appena collegato, Cybot se ne è andato in giro a esplorare... Chi si è preso il mio Cybot?

È per questo che ha creato te più grande, più veloce insomma migliore? Non essere stupido. Mi ha costruito per trovarvi. Abbiamo lo stesso padre: sono fratelli!

Ma tu sei il primo, il migliore, l'originale. E io? Non mi ricordo niente.

Ricordati quando trovammo il tuo cervello. Te ne sei andato via una mattina e ti sei dimenticato di prenderlo.

Ma adesso basta con le domande, rilassiamoci e... Benvenuti a casa!

Non sto piangendo. È solo un po' d'odio nei processori ottimi!

FINE, PER ORA, A PRESTO UN'ALTRA AVVENTURA!