

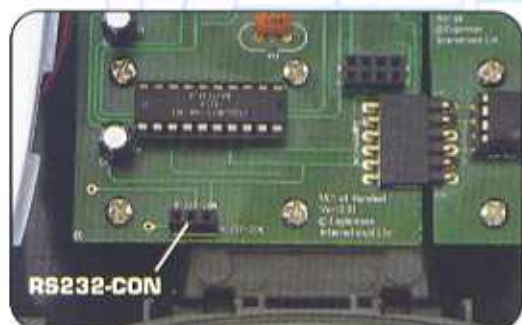


# IL CONNETTORE DEL TELECOMANDO PER IL PC

Cybot e il suo telecomando sono pronti a gestire i dati che provengono da un personal computer (PC) con sistema operativo Windows. Tutto quello che ti serve è il CD-ROM fornito con il prossimo fascicolo, che include un'esauriente guida a video,

completata da una guida di programmazione nel fascicolo. Non è necessario avere già acquisito in precedenza delle nozioni sulla programmazione: segui le istruzioni passo passo e avrai presto un Cybot che agisce esattamente come desideri.

## Installare la scheda RS232



**1** Apri il pannello centrale blu del telecomando e individua la presa RS232-CON a tre pin nella parte posteriore a sinistra sulla scheda uC1. ▲



**2** Colloca la scheda della presa RS232 DIN in modo che i suoi tre pin siano inseriti nella presa RS232-CON sulla uC1 e che la presa si affacci all'esterno attraverso il foro I/O sulla base nera. ▲



**3** Chiudi il pannello blu. Quando vorrai connetterti al PC, inserisci il cavo seriale nella presa I/O (la presa grande a 9 pin all'altro capo del cavo andrà connessa alla porta seriale sul tuo PC, vedi box giallo qui a fianco). ▼



Il cavo seriale fornito in questo fascicolo ha una presa a 9 pin per il PC che si dovrebbe adattare alla maggior parte dei moderni personal computer. Comunque, se l'unica porta seriale disponibile sul tuo PC è a 25 pin, dovrai acquistare un adattatore seriale RS232 da DB9M a DB25F presso un rivenditore di computer o di componenti elettroniche.







## Progetto: manovrare due Cybot utilizzando il modo 'segui'

Se hai a disposizione due Cybot, puoi guidarne uno con il telecomando e predisporre l'altro per muoversi insieme al primo nel modo 'segui'. La versione Team Cybot ha dimensioni maggiori, per questo

è meglio utilizzarlo come robot di testa. Puoi anche usare due Cybot blu originali o due Team Cybot.

**1** Utilizza il telecomando per predisporre un robot nel modo 'segui'. Con il robot acceso e con il suo numero di canale coincidente con quello impostato sul telecomando, seleziona sul menu 3-1 Sonar e poi l'opzione 3-1-3 Segui. Con il robot posto in un ampio spazio senza ostacoli nelle vicinanze, premi Invio sul telecomando per attivare il modo 'segui'. Il robot dovrebbe rimanere fermo a meno che tu non ti muova nelle sue vicinanze. ▶



Questo progetto, che possiamo chiamare 'segui il leader', può essere realizzato con successo esclusivamente su una vasta superficie libera, come per esempio una palestra o il salone di una scuola. Se il robot che segue intercetta un muro o un altro ostacolo potrebbe essere 'distratto' nell'inseguimento del leader. Tieniti lontano da entrambi i robot perché la tua presenza potrebbe confondere il sonar.

**2** Ora predisponi il secondo robot nel modo 'telecomando'. Tieni questo robot ben distante dall'altro. Accendilo, seleziona 3-4 Telecomando, poi 3-4-1 Attiva. Ora puoi guidare questo robot nel modo 'telecomando'. ▼



**3** Conduci ora il robot predisposto nel modo 'telecomando' davanti al robot predisposto nel modo 'segui'. A questo punto quest'ultimo inizierà ad avanzare in direzione del robot 'leader'. Tieni conto che potresti dover fare qualche prova prima che la realizzazione del progetto 'segui il leader' ti riesca perfettamente. ▲

