



CREA I TUOI PROGRAMMI PER CYBOT

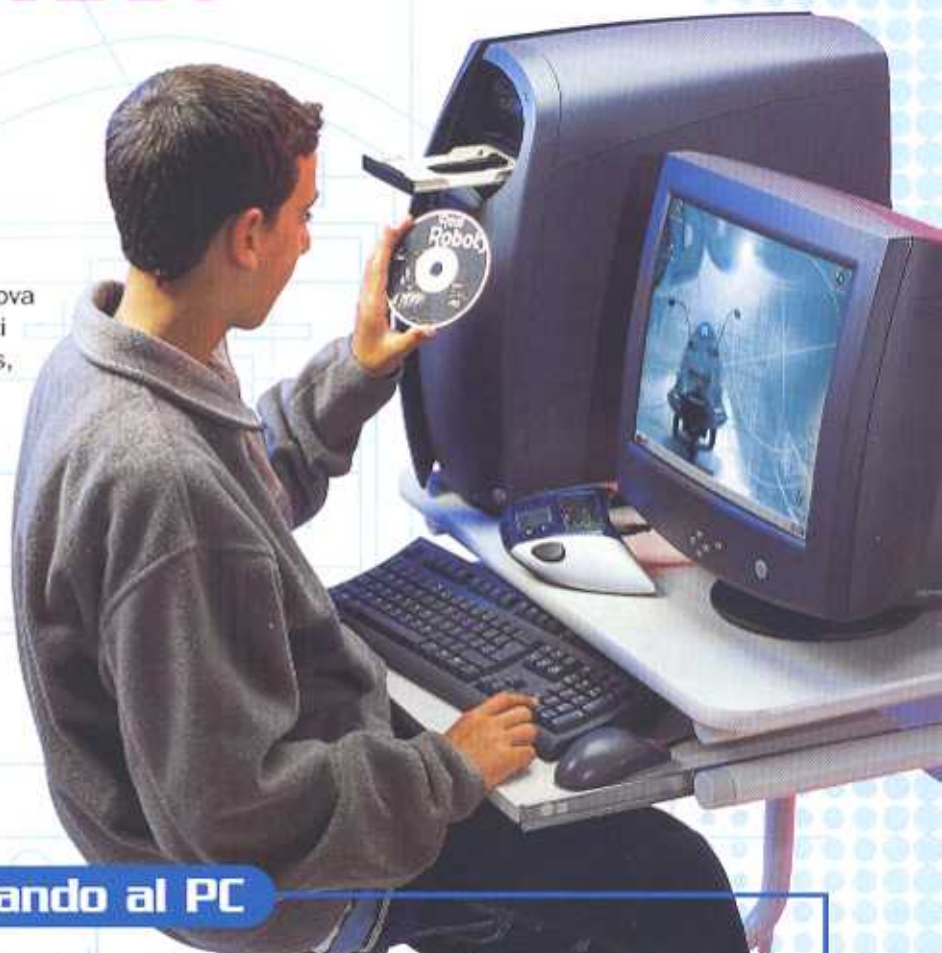
Il software del CD-ROM 1 è la chiave per entrare nel mondo della programmazione: provalo subito!

Il CD-ROM 1 contiene due programmi (Programmatore 01 e 02), una pista virtuale di prova (Simulatore) e un programma di trasferimento dati (Downloader), oltre a un link al sito di Real Robots, tre videogiochi e una Guida multimediale.

Prima di accendere il tuo PC, è importante che ti ricordi di connettere il PC e il telecomando tramite il cavo fornito nel fascicolo precedente.

Accendi il PC, inserisci il CD-ROM e segui le istruzioni che appariranno sul video per installare il software. Ricordati di accendere gli altoparlanti (o di usare le cuffie).

Prima di cominciare a programmare, sarebbe utile dedicare un po' di tempo alla Guida multimediale. Non solo imparerai a usare esattamente tutti gli strumenti di programmazione presenti nel disco, ma scoprirai anche come i programmatori professionisti scrivono le istruzioni per i robot.



Connettere il telecomando al PC

1 Inserisci la presa a 9 pin all'estremità del cavo RS232 nella porta seriale del tuo PC. Stringi le due viti per una connessione più sicura. ▶ ▼



2 Inserisci l'altra estremità del cavo nella porta I/O del telecomando. Nota: la spina entra solo se orientata in una certa direzione, cioè con la freccina rivolta verso il basso; non tentare di inserirla diversamente. ▲ ▶





Installare il software

1 Inserisci il CD-ROM 1 nel drive del CD-ROM del tuo PC e attendi qualche secondo perché si avvii (il disco deve rimanere sempre inserito per potere usare questo programma).

2 Clicca sulla bandierina che indica la tua lingua e premi OK. ▶

3 Si aprirà l'Install Shield Wizard. Segui le istruzioni sul video cliccando su Avanti finché il programma di setup ha finito di installare Real Robots sul tuo PC. Quindi clicca su Fine. ▶



4 Un'icona di collegamento apparirà sul tuo desktop. Clicca due volte sull'icona o vai su Start e seleziona Programmi e poi Real Robots. ▲

5 Dopo qualche secondo ti troverai nel Laboratorio, dove il professore ti introdurrà al programma. Non dimenticare di accendere gli altoparlanti.

DISINSTALLA

Per cancellare tutti i file del software di RealRobots dal tuo PC, vai su Start e seleziona prima Programmi e poi RealRobots Uninstall. Si aprirà l'InstallShield Wizard. Seleziona Rimuovi dalle opzioni e clicca su Avanti. Segui le istruzioni e, quando sono stati disinstallati tutti i file, clicca su Fine.

Conoscere il software

La Guida ti mostra come usare il CD. ▼



Link al sito web di Real Robots. ◀

Il Laboratorio: clicca sul professore se desideri uscire dall'introduzione. ▼



Clicca sull'Uscita per uscire dal programma. ▲

Menu Programmatore. ▼



Clicca sulla console da videogame per selezionare i Giochi. ▲

Programmatore 02 controlla direzione e velocità. ▼



Programmatore 01 ti consente di stabilire come Cybot cambierà direzione a seconda degli ostacoli che incontra. ◀



Clicca sul Simulatore per visualizzare la pista di prova. ▶





Usare il Programmatore 01



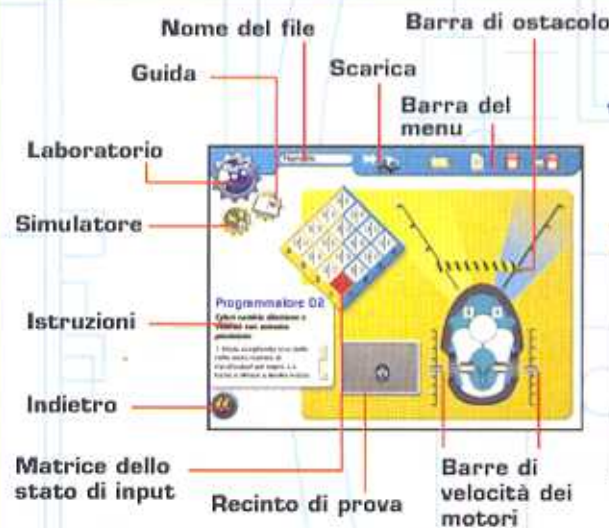
1 Seleziona uno stato di input cliccando su uno dei pulsanti di input. ▼



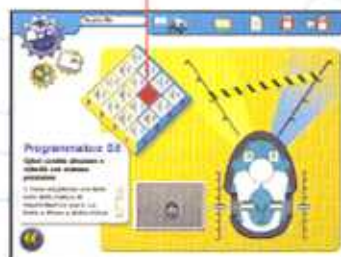
2 Seleziona quindi lo stato di output che desideri in risposta a questo stato di input cliccando su uno dei pulsanti di output. ▼



Usare il Programmatore 02



1 Seleziona uno stato di input dalla matrice degli input. ▼



2 Usa le barre di velocità o inserisci i valori delle velocità nei riquadri della matrice per definire una risposta allo stato di input. ▲

Usare il Simulatore



PROGRAMMI DI ESEMPIO

Assieme ai file necessari per usare il software nel CD-ROM 1 troverai due programmi di esempio che potrai aprire e usare nel Simulatore e nel Programmatore 02 e perfino scaricare in Cybot. I programmi sono Avoid.rob e Follow.rob e si trovano di solito nella cartella predefinita C:/Program Files/Real Robots/Robot Programs.





Usare il Downloader

Checklist (lista di controllo) del Downloader (programma di trasferimento dati)



Pulsanti Com

Guida

Barra di avanzamento



1 Controlla che Cybot e il suo telecomando siano accesi e che il selettore di canale di Cybot sia impostato sul canale predefinito, il canale 1. Metti Cybot entro il raggio d'azione del telecomando (8-10 cm). Nota: a questo stadio dell'operazione, Cybot può anche stare sul tavolo del computer se il cavo seriale non è abbastanza lungo per usare il telecomando al livello del pavimento. ▶



2 Usando il pulsante Invio e le frecce per muoversi nel menu principale, seleziona **4 CONNESSIONE AL COMPUTER** sul telecomando (nella foto, la versione in inglese). ◀

3 Tieni il telecomando sopra e di fronte a Cybot. ◀

4 Ora, senza spostare il telecomando, premi il pulsante Invio. Nota: nei prossimi due fascicoli riceverai le componenti per costruire una docking station che renderà questa operazione molto più facile. ▼

5 Attendi che la barra di avanzamento sul telecomando sia completamente riempita. ▶



6 Continuando a tenere ben fermo il telecomando, clicca sul pulsante di conferma nella finestra del Downloader. ◀

7 La barra di avanzamento si riempie man mano che i dati dei tuoi programmi vengono trasferiti a Cybot. ▶





8 Tenendo ben fermo il telecomando, rimuovi il cavo di connessione al PC. ◀

9 Metti Cybot sul pavimento e allinea di nuovo il telecomando alla cupola del robot. ▶



Importante:
a questo punto
Cybot deve stare
sul pavimento.



10 Seleziona 3 MODALITÀ (o MODO), poi 3-5 ESEGUI PROGRAMMA, poi 3-5-1 (01) per il programma 01 e 3-5-2 (02) per il programma 02. ◀ ▼

11 Premi Invio. Dato che non stai trasferendo molti dati, puoi puntare il telecomando verso Cybot come quando ti trovi nel modo Telecomando. ▼



12 Cybot comincerà a eseguire il tuo programma, rispondendo alla presenza di oggetti sul suo percorso esattamente come lo avrai istruito. ▼



FERMARE I PROGRAMMI

Eseguito tutte le istruzioni del tuo programma ogni 20 millisecondi, Cybot reagirà alla presenza degli oggetti nel modo che esse comporteranno. L'unico modo per fermare Cybot ora è quello di sollevarlo e spegnerlo. Il programma rimarrà nella memoria del robot. Quindi, per eseguirlo nuovamente, ripeti semplicemente i punti 9, 10 e 11.

Nelle fasi successive della programmazione di Cybot, sarai in grado di fermare un programma in esecuzione automaticamente dal programma stesso o manualmente tramite il telecomando.

