

LA DOCKING STATION: BASE E SUPPORTO

Costruisci la prima metà della docking station, che permetterà di scaricare i programmi dal PC ancora più facilmente.

Quando si scaricano i programmi creati con il CD-ROM 1, il telecomando deve essere sorretto con mano ferma e alla giusta distanza dalla cupola di Cybot. Anche se per il momento puoi tenere in mano il telecomando, quando dovrai scaricare programmi più complessi la pratica docking station lo terrà perfettamente allineato alla cupola di Cybot.

La docking station viene assemblata con componenti fornite con questo e con il prossimo fascicolo. Non occorrono viti, dato che le parti s'inseriscono e s'incastrano insieme perfettamente. Il telecomando si fissa alla docking station inserendo il bottone di metallo posto nella parte inferiore del vano batteria in una sezione di bloccaggio che ti sarà fornita con il prossimo fascicolo.

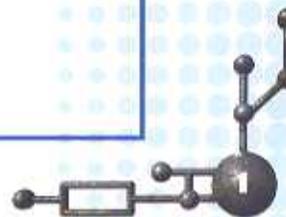


Montare la base e il supporto

1 Prendi la punta sinistra della base. Fai scivolare i dentelli nella fessura sul lato sinistro della grande sezione centrale della base. Spingili in fondo completamente. ▼



2 Ripeti l'operazione con la punta destra della base. ▲





Montare la base e il supporto

3 Inserisci le tre linguette poste sul lato inferiore del supporto centrale blu nelle tre scanalature sulla sezione centrale della base nera. Assicurati che il bordo arrotondato del supporto blu sia rivolto verso la parte anteriore della base nera. ▶



4 Fai scivolare il supporto centrale blu all'indietro finché le tre linguette non si agganciano perfettamente alla base nera. ▼





Guida al Programmatore 01

Questo Programmatore ti permette di programmare il robot per prendere una certa direzione in risposta agli ostacoli 'visti' dai suoi sensori sonar.

1 Lo stato di input di default è 'Nessun ostacolo' e lo stato di output di default è 'Stai fermo'. Inizia la creazione del programma selezionando un output. Clicca per esempio sulla freccia 'in avanti' (riquadro a destra). In questo modo, quando non troverà ostacoli davanti a sé, Cybot avanzerà. ▶



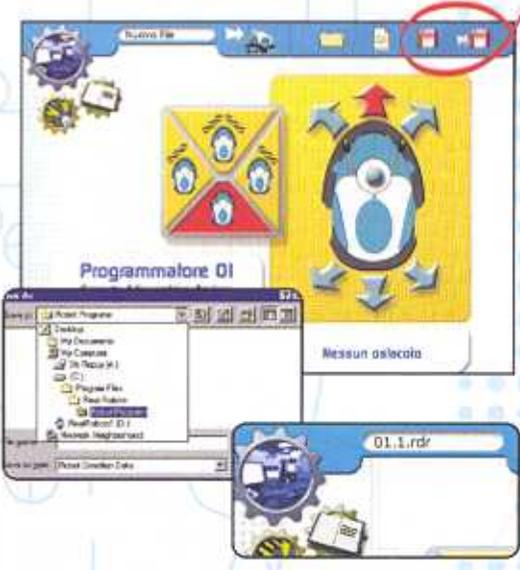
2 Seleziona un altro stato di input cliccando su un altro pulsante ostacolo: in questo caso 'Ostacolo davanti'. Poi seleziona uno stato di output: nell'esempio qui sotto, quando Cybot scorge un ostacolo davanti a sé, retrocede verso destra. ▼



3 Assegna uno stato di output anche ai due restanti stati di input. Riesamina il programma cliccando su ciascuno dei pulsanti di input per vedere qual è lo stato di output corrispondente. ▼



4 Dopo aver completato il programma, salvalo cliccando su Salva o Salva come... Utilizza lo spazio apposito della finestra standard Salva come... per nominare il documento. Una volta salvato, il nome del programma apparirà nella finestra del nome del file. ▼



Zoom

ISTRUZIONI AI MOTORI

Il Programmatore 01 è detto anche 'programmatore di direzione'. Ciascuno dei 7 stati di output dà una serie di istruzioni prefissate ai motori di Cybot:

- avanti diritto (L4, R4)
- giro a sinistra (L-4, R4)
- giro a destra (L4, R-4)
- fermo (L0, R0)
- indietro a sinistra (L0, R-4)
- indietro diritto (L-4, R-4)
- indietro a destra (L-4, R0)

N.B. 4 è la velocità massima in avanti, -4 la velocità massima indietro e 0 la velocità nulla. Con L è indicato il motore sinistro, con R il motore destro.



Ti conviene raggruppare in una unica cartella tutti i programmi che crei per Cybot. Per esempio, potrebbe essere la cartella predefinita dei programmi del robot: C:\Program Files\Real Robots\Robot Programs