



IL BRACCIO DESTRO

In questo fascicolo hai trovato i primi componenti del braccio destro. Mettili da parte in un luogo sicuro finché non riceverai, con il prossimo fascicolo, la scheda del ricevitore IR destro e il sensore.

I pezzi allegati a questo fascicolo (57) e al prossimo (58) devono essere montati insieme, perciò prima di iniziare l'assemblaggio devi aspettare di averli tutti. Le istruzioni complete per il montaggio ti saranno fornite sul fascicolo 58.

Nel frattempo, puoi continuare a esplorare il CD-ROM 3, perciò gira pagina e sperimenta il prossimo progetto. Ricordati, se vuoi usare Cybot nella sua versione originale, senza la nuova rotella girevole, non devi far altro che smontare i componenti della versione Cyball utilizzando la speciale chiave fornita nel fascicolo 56 e ripristinare la rotella originale.



Ci saranno robot da tutto il mondo che si sfideranno tra loro!



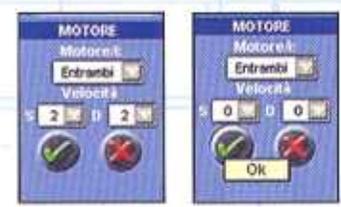


CD-ROM 3: programmare con i comandi vocali

Ecco un'altra possibilità che ti offre il CD-ROM 3. Questa applicazione ti spiega come inserire comandi vocali in un programma.



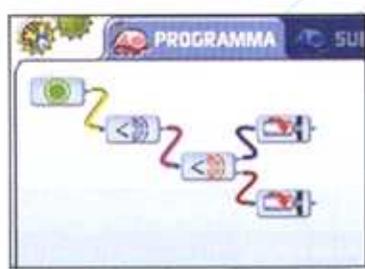
1 Seleziona Lettura RV, Riconoscimento vocale e 2 blocchi Motore, e mettili nello spazio di lavoro Programma.



2 Seleziona il blocco Motore superiore e fissa le sue proprietà su S=2, D=2 (avanti diritto), quindi seleziona il blocco Motore inferiore e fissa le sue proprietà su S=0, D=0 (restare fermo).



3 Imposta Variabile su 'a' per entrambi i blocchi Lettura RV e Riconoscimento vocale. Inoltre, imposta il blocco Riconoscimento vocale su 'Avanti'.



4 Blocca il pannello e collega i blocchi come illustrato nel disegno, colorando le linee in modo che ti sia più facile identificarle.



Quando hai selezionato i blocchi per il tuo programma è consigliabile premere la barra spazio della tastiera per disattivare il pannello Blocchi. Ora puoi collegare i blocchi con le linee di connessione, selezionando i nodi output e input come necessario, evitando di portare nello spazio di lavoro ulteriori blocchi non desiderati.

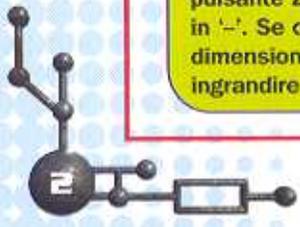
5 Sblocca il pannello e seleziona un blocco Salto e un blocco Arrivo. Accertati che le proprietà di entrambi siano impostate sul canale 1.



PULSANTE ZOOM

Lo spazio di lavoro totale è quattro volte più grande di quello che viene visualizzato di default. Perciò se, come nel caso di questo progetto, il tuo programma avesse bisogno di maggiore spazio, puoi allargare la visuale con il pulsante Zoom.

Per ingrandire lo spazio di lavoro tieni premuto Alt sulla tastiera e seleziona il pulsante Zoom. Noterai che '+' si modifica in '-'. Se clicchi sul pulsante riduci le dimensioni del programma. È possibile ingrandire di 5 volte e ridurre di altrettante.





CD-ROM 3: programmare con i comandi vocali



6 Seleziona un altro blocco Lettura RV e Riconoscimento vocale, altri 2 blocchi Motore e un altro blocco Salto. ◀

LIBRERIE RV

Ci sono 2 Librerie di comandi di Riconoscimento vocale: la Libreria Comando e la Libreria Sì/No.

Puoi utilizzare solo una Libreria per programma, ma devi impostare il telecomando per renderlo compatibile. Di default il telecomando è impostato sulla Libreria Sì/No (nelle foto la versione inglese).



● Imposta su 5-2-5-1 per la Libreria Comando.



● Imposta su 5-2-5-2 per la Libreria Sì/No.

7 Imposta Variabile su 'b' per entrambi i blocchi Lettura RV e Riconoscimento vocale. Inoltre, imposta il blocco Riconoscimento vocale su 'Indietro'. ▶

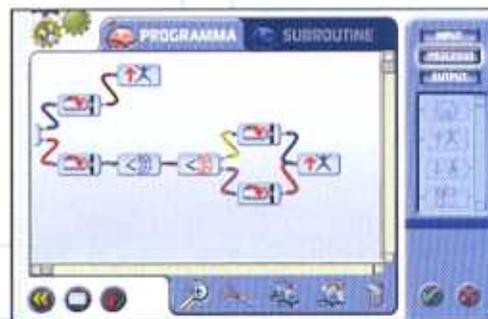


8 Imposta le proprietà del blocco Motore superiore su S=-2, D=-2 (indietro diritto) e di quello inferiore su S=0, D=0 (restare fermo). ◀

10 Salva il programma, quindi verificalo con i tasti di scelta rapida per simulare i comandi vocali 'Avanti' e 'Indietro'. ▶▶



9 Blocca il pannello e collega i blocchi aggiunti come illustrato. ▼



COMANDI RICONOSCIMENTO VOCALE E TELECOMANDO

Per consentire al telecomando di trasmettere in modalità sia telecomando sia riconoscimento vocale, dopo aver iniziato l'esecuzione di un programma con 3-5-3, usa il pulsante ESC per tornare a 3-5 RUN PROGRAM (ESEGUI PROGRAMMA).



11 Infine, scarica il programma su Cybot per mezzo del collegamento a infrarossi, imposta il telecomando su COMANDO per selezionare la Libreria Comando (vedi box in alto),

reimposta il telecomando su ESEGUI PROGRAMMA (vedi box a sinistra) e utilizza i comandi vocali 'Avanti' e 'Indietro' come input nel tuo programma per far cambiare al robot il suo comportamento. ▲

