



# ASSEMBLA IL BRACCIO DESTRO

Usando le parti fornite in questo e nel precedente fascicolo, puoi montare il braccio destro per la versione Cyball.

I bracci destro e sinistro contengono ciascuno un sensore a infrarossi inserito in una piccola scheda fissata sotto una copertura trasparente sulla punta anteriore. Questi sensori consentono al robot di tenere sotto controllo la posizione della palla e della porta durante il gioco. I bracci sono inoltre dotati di un microinterruttore che scatta quando un altro robot giocatore urta il coprinterruttore mobile sul lato esterno del braccio, per esempio mentre cerca di sfuggire alla marcatura.

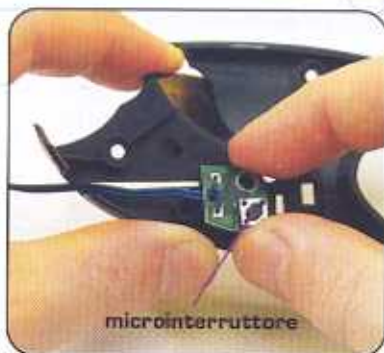
L'intero gruppo del braccio si aggancia all'alloggiamento del kicker molto semplicemente; può così essere facilmente rimosso per ritornare al Cybot originale.

Con i prossimi due fascicoli riceverai le componenti per assemblare il braccio sinistro.

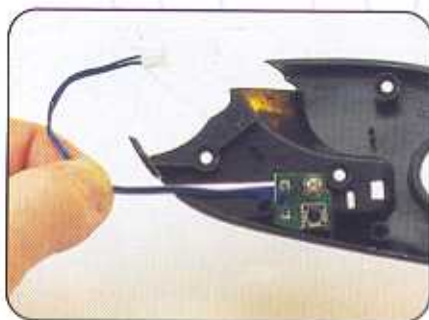


## Montare il microinterruttore

**1** Appoggia la scheda del microinterruttore nella sua sede vicino al bordo inferiore della parte interna dell'alloggiamento. Assicurati che il foro presente sulla scheda si sovrapponga alla sede della vite sull'alloggiamento, con il microinterruttore in basso. ▶

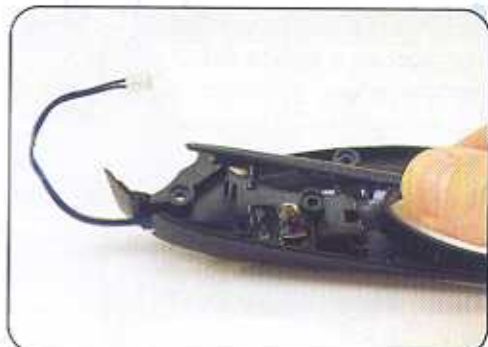


**2** Fissa la scheda del microinterruttore all'alloggiamento usando una vite con rondella. Controlla che la vite sia ben stretta, in modo da impedire alla scheda di spostarsi. ▶



**3** Porta i cavi all'esterno facendoli passare attraverso la fessura sul retro dell'alloggiamento. ◀

**4** Sistema il coprinterruttore sopra il microinterruttore in modo che i due perni entrino nelle loro sedi ai lati del microinterruttore. ▶





## Montare la scheda del ricevitore IR

**1** Prendi la scheda del ricevitore IR e il sensore a tre pin fornito con questo fascicolo. Inserisci con attenzione il sensore nella presa sulla scheda in modo che la cupola nera del sensore sia rivolta dalla parte opposta rispetto ai tre cavi. ▶



**2** Sistema la scheda del ricevitore IR tra le due fessure sulla punta della parte interna dell'alloggiamento del braccio, in modo che il sensore sia rivolto in avanti. ▶



**3** Fai passare i tre cavi della scheda attraverso le tre coppie di piccoli perni di guida all'interno dell'alloggiamento nero. Fai uscire il connettore bianco situato all'estremità dei tre cavi attraverso il foro rettangolare sul retro dell'alloggiamento. ▶



## Montare il braccio destro

**1** Appoggia la parte esterna argentata dell'alloggiamento su quella interna, assicurandoti che i quattro perni delle viti siano allineati con i quattro fori. ▼



**2** Tenendo saldamente le due parti insieme, ribalta i due alloggiamenti e inserisci quattro viti autofilettanti nei fori. Stringi le viti, assicurandoti che non vi siano fili incastrati e che tutti i fili escano dalla fessura sul retro. ▶



**3** Inserisci a pressione la copertura trasparente del sensore sopra la scheda del ricevitore IR sul davanti del braccio, assicurandoti che la curvatura della copertura corrisponda a quella del braccio. ▼



**4** Fai scivolare il braccio assemblato lungo la guida sulla destra dell'alloggiamento del kicker. ▲

**5** Avvolgi i fili attorno e sotto al paraurti, quindi spingi le prese sotto il bordo posteriore dell'alloggiamento del kicker. Queste dovranno essere inserite successivamente in una scheda montata nell'alloggiamento del kicker. ▼





## Progetto CD-ROM 3: riproduci i tuoi suoni

Ecco un'altra opportunità di esplorare il CD-ROM 3. Scopri come preparare file audio da trasferire a Cybot e come scrivere un semplice programma per riprodurli.

**1** Seguendo le istruzioni per usare l'Elenco tracce sul fascicolo 55, pagine 3-5, comincia scaricando tre nuove tracce audio nella memoria flash di Cybot. ▼



**2** Vai al Programmatore 03, attiva il pannello Blocchi e seleziona tre blocchi Suono, disponendoli distanziati nello spazio di lavoro. Seleziona il primo blocco Suono, apri il pannello Proprietà, clicca su Pista e poi sul pulsante verde di conferma per selezionare la pista 1. Quindi imposta il secondo blocco Suono sulla pista 2 e il terzo sulla pista 3. ▶ ▼



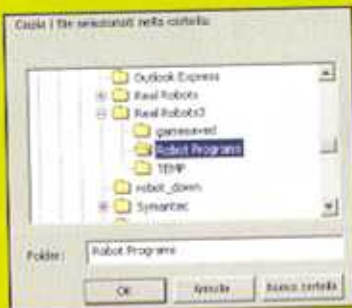


# Progetto CD-ROM 3: riproduci i tuoi suoni

## IMPORTARE FILE .WAV ORIGINALI

Oltre a registrare i tuoi file audio, puoi anche usare file .wav che non siano coperti da diritti d'autore copiati da CD o da Internet.

Prima devi copiare i file nella Library. Per far ciò, usa la funzione Copia file di Windows, assicurandoti di copiare i file nella cartella Real Robots3/Robot Programs (1).



1. Copia i file .wav originali nella cartella Robot Programs.



2. Vai al Registratore di suoni e seleziona il tasto Carica.

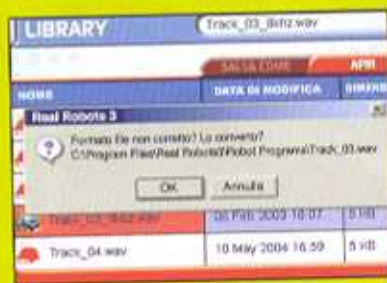
### Conversione

Prima di poter scaricare in Cybot file .wav originali, devi convertirli utilizzando il Registratore di suoni:

- Vai al Registratore di suoni e premi il pulsante Carica (2).
- Seleziona il file nella Library (3) e clicca sul pulsante verde di conferma.
- Apparirà una finestra con un messaggio (4). Accetta la conversione cliccando su OK e salva il file come nuovo file.



3. Seleziona uno dei nuovi file .wav e premi il pulsante verde di conferma.



4. Ti apparirà questa finestra con un messaggio. Clicca su OK per convertire il file.

**3** Attiva il pannello Blocchi, seleziona il blocco Ritardo e mettilne uno alla destra di ciascun blocco Suono. Imposta il tempo per ciascuno a 8 secondi. ▶



**5** Infine scarica il programma su Cybot tramite la connessione a infrarossi. A questo punto seleziona 3-5-3 ESEGUI PROGRAMMA sul telecomando e potrai ascoltare Cybot che riproduce i nuovi file audio. ▼



**4** Disattiva il pannello Blocchi e utilizzando il pulsante Zoom fai in modo di visualizzare tutti i blocchi del tuo programma. Connetti i blocchi come mostrato, colorando le linee per renderle più facilmente identificabili. ◀

