

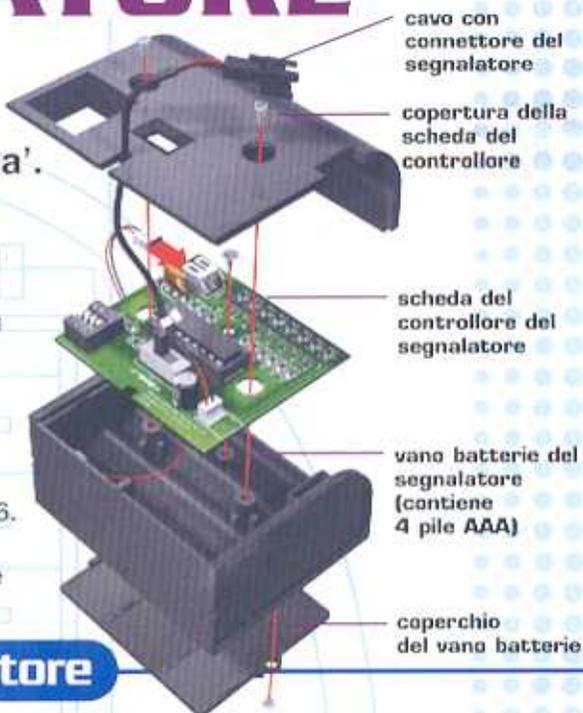


# IL BOX DEL CONTROLLORE DEL SEGNALATORE

Inserisci la scheda del controllore del segnalatore all'interno del vano batterie per preparare il robot all'opzione 'nascondi e cerca'.

Cybot sarà presto in grado di inseguire una serie di segnalatori a infrarossi misurando la loro distanza su una scala da 0 a 4. Inoltre il menu del telecomando è già dotato dell'opzione 'nascondi e cerca': fallo scorrere fino a 3-6 SEGUI SORGENTE IR per prepararti a questa funzione.

Con questo fascicolo, puoi assemblare il controllore del segnalatore nel vano batterie da 4 pile AAA. Col prossimo riceverai un LED a incastro che emetterà segnali a infrarossi e potrà essere montato sulla traversa della porta (che ti sarà fornita più avanti) o utilizzato da solo quando sul robot sarà stata montata la scheda uC6. Perciò, oltre a poter giocare partite di Cyball, il tuo robot sarà in grado d'individuare qualsiasi oggetto equipaggiato con il segnalatore e posto sul pavimento.

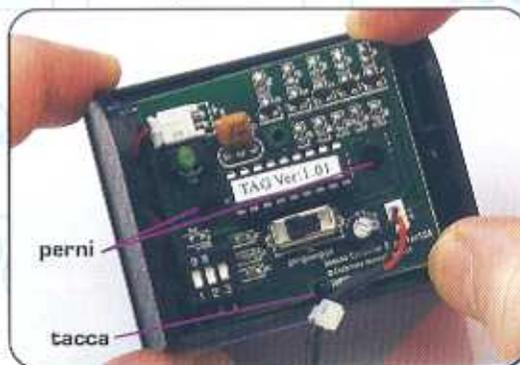


## Il box del controllore del segnalatore

**1** Prendi il vano batterie e inserisci il suo connettore a due pin nella presa della batteria sulla scheda del controllore del segnalatore. ▼



**2** Spingi i cavi rosso e nero sotto la scheda, e appoggia quest'ultima sopra i due perni. ▶



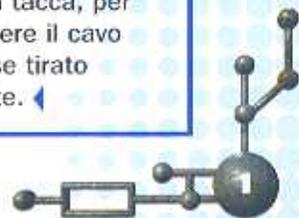
**3** Con una vite autofiletante fissa il centro della scheda all'interno del vano batterie. ◀



fermaglio del cavo all'interno della tacca



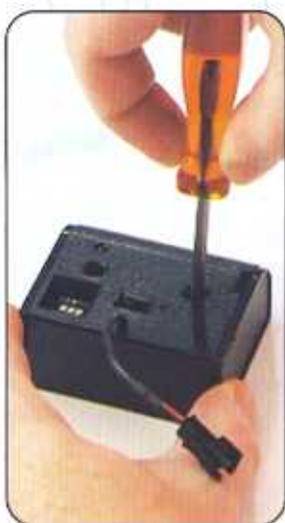
**4** Inserisci il cavo della scheda nella tacca sul bordo della copertura della scheda del controllore (vicino al foro dell'interruttore ON-OFF). Nota: accertati che il fermaglio del cavo resti all'interno della tacca, per evitare di rompere il cavo nel caso venisse tirato accidentalmente. ◀





# Il box del controllore del segnalatore

**5** Appoggia la copertura sulla scheda del controllore, accertandoti che la levetta dell'interruttore passi attraverso il foro ON-OFF e il LED verde sporga attraverso il foro sopra la vite sinistra. ▼



**6** Fissa la copertura con due viti autofilettanti. ▲

**7** Inserisci quattro batterie alcaline di formato AAA da 1,5 V nel vano batterie con i poli negativi (-) a contatto delle molle, accertandoti che facciano tutte contatto perfettamente. ▼



**8** Fissa il coperchio del vano batterie con la vite rimanente. ▲

**CYBOT!**

CYBOT È ARRIVATO IN SEMIFINALE NELLA COPPA DEL MONDO DEI ROBOT, MA È PREOCCUPATO PER LA SFIDA CON IL SUO PRINCIPALE AVVERSARIO...

Anche Mauler è in semifinale.

Certo, ha abbattuto ogni ostacolo...

**KLANG!**

Ma non ti devi preoccupare. Con te non ce la farà.

È quello che pensavo anch'io...

ABADZIS/CRUSHE '03

Sì, certo, ma devo ancora battere BECKS 1.01 nella semifinale...

Ciao, ti piacciono i miei capelli? Sono d'argento massiccio e cambiano pettinatura ogni giorno!

Wow, sembra forte! Sarà dura.

**BECKS**

E...

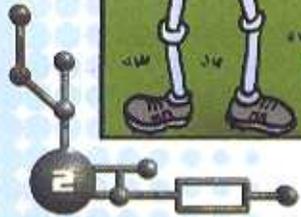
È tosto come mi aspettavo. Sarà una partita difficile.

**Boof!**

Ah! È ora di mettere fuori uso Cybot per sempre!

Via libera, capo!

**NEL PROSSIMO EPISODIO: GIOCO SCORRETTO!**

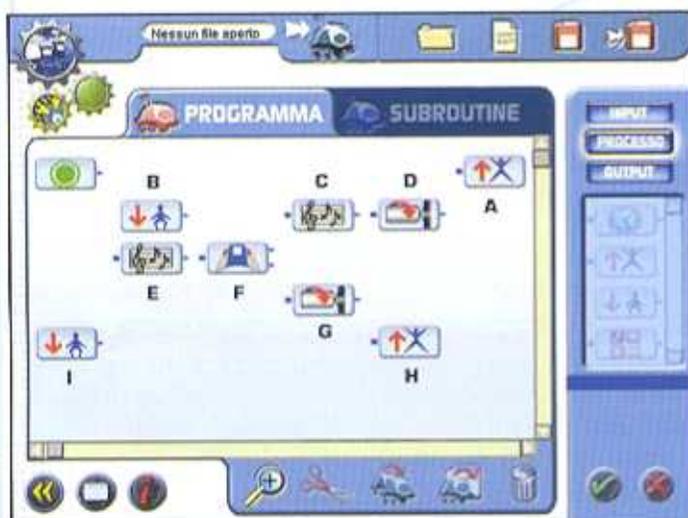




## Progetto CD-ROM 3: creare programmi con ramificazioni

Ecco un altro progetto del CD-ROM 3. Questo semplice esempio ti mostra come creare programmi con ramificazioni, cioè che possono seguire due o più percorsi.

**1** Attiva il pannello Blocchi e seleziona due blocchi Suono, un Telecomando sopra, due Motore, due Salto e due Arrivo. Quindi fissa le loro proprietà come illustrato a destra. ▼ ▶



**2** Collega i blocchi come mostrato. Con questo programma puoi trasmettere a Cybot il comando di ripetere più volte la melodia (stando fermo) e, azionando un pulsante sul telecomando, di girare in senso orario, in silenzio. ◀



**3** Prova il programma con il Simulatore. Il robot illuminato simula la riproduzione di suoni. Per simulare le istruzioni del telecomando utilizza il tasto di scelta rapida appropriato. Il pulsante Comandi da tastiera ti fornisce una guida. ▼ ▲

### BLOCCHI DI OUTPUT

Quando programmi un output – Motore, Luci, Suono – dovresti capire come si comporta il robot. Nel nostro caso, il secondo blocco Suono spegne la melodia quando il programma selezionerà il percorso corrispondente al comando vero (primo nodo di output).

Analogamente, il secondo blocco Motore fa fermare il motore quando il programma selezionerà il percorso corrispondente al comando falso (secondo nodo di output). Prova a eliminare prima il secondo blocco Suono, quindi il secondo blocco Motore, poi prova a eseguire il programma un'altra volta.

