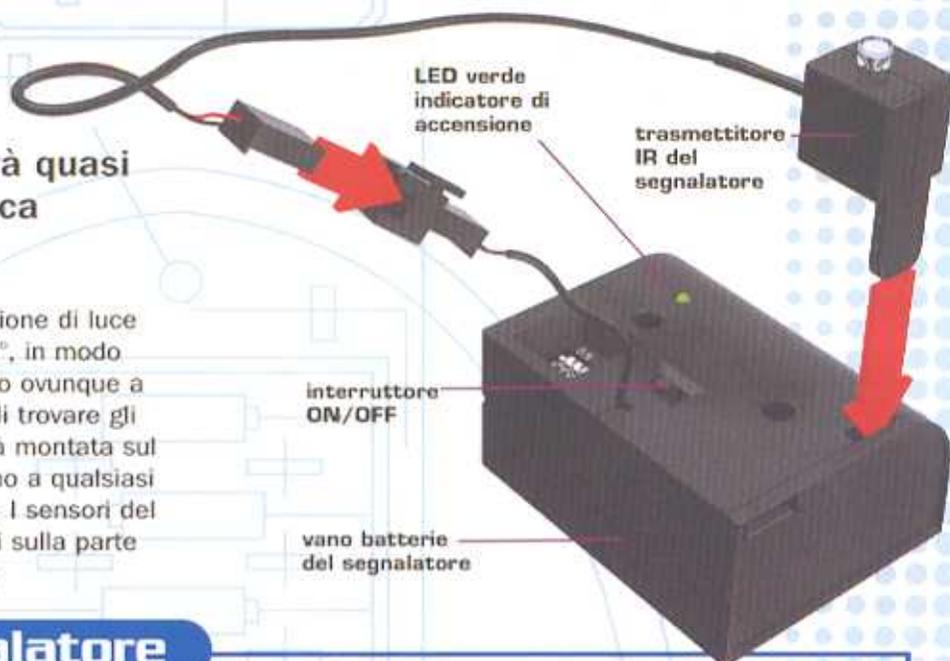




IL TRASMETTITORE IR DEL SEGNALATORE

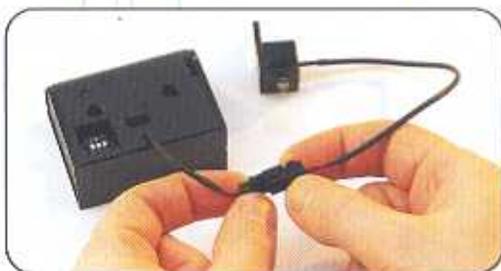
Monta il trasmettitore IR del segnalatore e Cybot sarà quasi pronto per andare alla ricerca di qualsiasi oggetto.

Il segnalatore è un piccolo diodo a emissione di luce (LED) che invia segnali a infrarossi a 360°, in modo che il tuo robot sia in grado di individuarlo ovunque a livello del suolo. Per consentire a Cybot di trovare gli oggetti, una volta che la scheda uC6 sarà montata sul tuo robot, potrai porre il segnalatore vicino a qualsiasi oggetto desideri far individuare dal robot. I sensori del robot per questa funzione sono localizzati sulla parte anteriore dei bracci della versione Cyball.



Montare il segnalatore

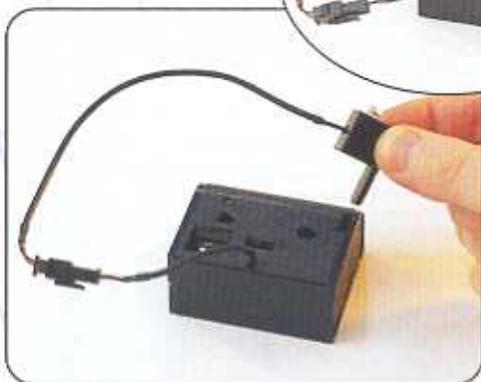
1 Prendi il trasmettitore del segnalatore e connettilo alla presa nera all'estremità del cavo proveniente dal vano batterie del segnalatore che hai montato nel fascicolo 61. ▼



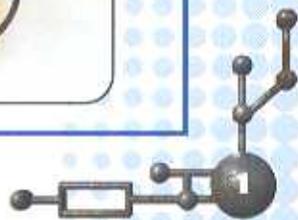
2 Il cono sopra il segnalatore riflette la luce infrarossa mandandola in tutte le direzioni, con una copertura di 360°. Consigliamo di tenere sempre il cono diretto verso l'alto, in modo che il robot possa individuare il segnalatore più facilmente. L'alloggiamento del segnalatore può essere ruotato. ▶



3 Per posizionare il segnalatore dove vuoi, inserisci la sua linguetta in una delle fessure sul vano batterie. ▶



4 Puoi inoltre appoggiare il vano sul lato (come nella foto sotto) e inserire il segnalatore in questa seconda fessura per posizionarlo a una maggiore altezza dal suolo. ▼

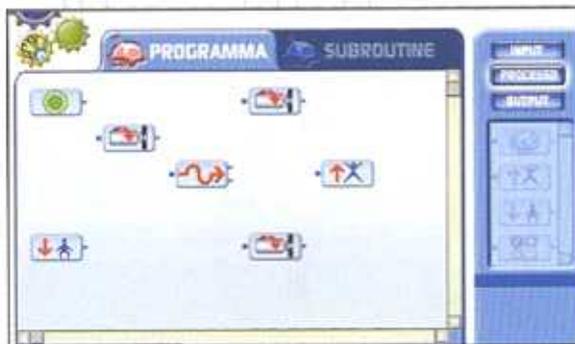




NEL PROSSIMO EPISODIO: LA FINALE!

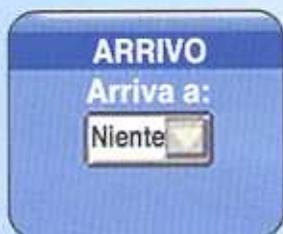
Progetto CD-ROM 3: programma 'segui la linea'

Ecco un'altra possibile applicazione del CD-ROM 3. Questo progetto ti mostrerà come scrivere un programma che permetta al tuo robot di seguire una linea continua, per esempio la pista di prova fornita nel fascicolo 14.

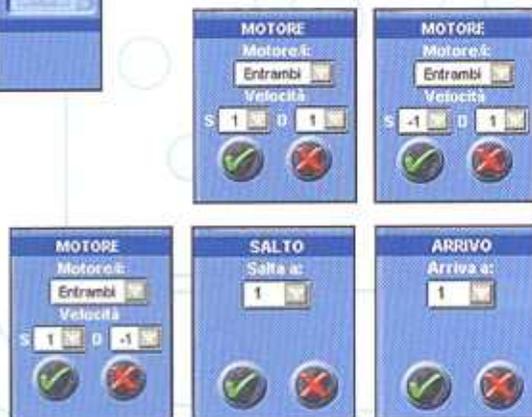


PROMEMORIA PER IL BLOCCO ARRIVO

Ogni blocco Arrivo che inserisci nello spazio di lavoro Programma o Subroutine è regolato sul canale 'Nessuno' per ricordarti di regolare il blocco Arrivo sullo stesso canale del corrispondente blocco Salto.



1 Seleziona i blocchi Test linea, Salto e Arrivo e tre blocchi Motore e ponili nello spazio di lavoro. Regolare le proprietà come mostrato, con il primo blocco Motore che muova il robot in avanti dritto.





Progetto CD-ROM 3: programma 'segui la linea'



3 Salva il programma dandogli un nome, e archivalo nella Library. ▶



2 Disattiva il pannello Blocchi e connetti tra loro i blocchi come mostrato. ▲



4 Infine, verifica il programma nel Simulatore (vedi sotto), quindi scaricalo su Cybot e vedi come si comporta con la pista di prova di Real Robots. ◀ ▲

VERIFICARE IL PROGRAMMA 'SEGUI LA LINEA'

Per verificare il programma, seleziona la matita e trascina il cursore lentamente sulla pista per tracciare un percorso di prova.

Quando esegui il programma, controlla se la linea viene seguita con precisione. Per cominciare il test devi collocare manualmente il Cybot virtuale sulla linea. Se non 'vede' una linea, il robot gira verso destra, perché i sensori di Cybot non restituiscono mai lo stesso segnale. Infatti, un sensore restituisce sempre un segnale un po' più elevato.

Alcuni robot possono girare sempre verso destra, altri verso sinistra. Il Simulatore riflette questo comportamento, facendo girare il robot sempre verso destra.



● Seleziona la matita e traccia una linea.



● Avvia il programma per vedere se segue la linea.



● Se il robot virtuale non 'vede' una linea, girerà sempre verso destra.