



LA SCHEDA DEL CONTROLLORE

Con questo fascicolo ricevi la seconda serie di componenti della palla per il gioco di Cyball, compresa la scheda del controllore.

Riponi i componenti forniti in questo fascicolo in un luogo sicuro perché dovrai attendere di avere anche il fascicolo 67 (in cui troverai le istruzioni complete) prima di effettuare l'assemblaggio della palla.

Se lo desideri, puoi cominciare a prepararti a giocare a Cyball procurandoti quattro pile AAA per la palla.

Con il fascicolo 69 riceverai la porta, ma intanto puoi cominciare a pensare ad altri aspetti del gioco, come il campo e la

possibilità di coinvolgere altri giocatori. Si può giocare a Cyball con un solo robot ma, per un maggior divertimento, puoi organizzare una partita con altri amici Cyboteer. Per poter sempre identificare il tuo robot durante le partite, puoi personalizzarlo con adesivi, bandierine e altri elementi distintivi.

E non dimenticare: sul sito www.realrobots.ideaohobby.it trovi l'accesso al Forum per scambiare informazioni e utili consigli con altri appassionati.

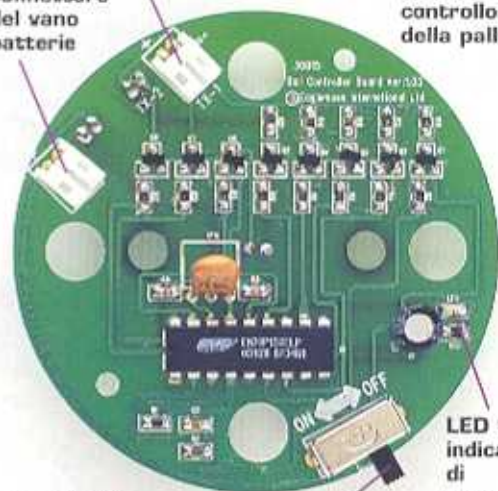
connettore del trasmettitore



2 viti

connettore del vano batterie

scheda del controllore della palla



LED verde indicatore di accensione

interruttore on-off

Nota: le scritte sulla scheda fornita possono variare rispetto a quelle mostrate qui.





Progetto CD-ROM 4: programmare un comportamento automatico

Prosegui nell'esplorazione del CD-ROM 4 creando un semplice programma per dotare Cybot di un comportamento automatico.

1 Inizia scrivendo una funzione, utilizzando lo strumento di Autoinserimento. ▶

```

1 Sub NAME ()
2   Sound(Beep)
3   Sound(Beep)
4   Light(Toggle)
5   Delay(?)
6   Light(Off)
▶▶ End sub

```

2 In Sub NAME evidenzia NAME, poi sovrascrivilo per cambiarlo con un nome a tua scelta. ▼

```

Start program
▶▶ Sub NAME ()
2   Sound(Beep)
3   Sound(Beep)
4   Light(Toggle)

```

```

Start program
1 Sub BeepBeepLight ()
2   Sound(Beep)
3   Sound(Beep)
4   Light(Toggle)
▶▶ Delay(?)
6   Light(Off)
7 End sub

```

```

Light(Toggle)
Delay(3)
Light(Off)

```

3 Allo stesso modo, evidenzia l'operando di Delay, poi sovrascrivilo con un valore a tua scelta. ◀

```

Start program
▶▶ |
2 Sub BeepBeepLight ()
3   Sound(Beep)
4   Sound(Beep)
5   Light(Toggle)
6   Delay(3)
7 End sub

```

```

Start program
Sub BeepBeepLight(|)
Sound(Beep)

```

4 Torna a Start program e premi il tasto Invio per inserire una riga vuota prima della funzione. ◀

COPIARE UNA SEQUENZA DI ISTRUZIONI

Usa MAIUSC + freccia su/giù per evidenziare più righe, quindi premi il tasto Copia. Posiziona il cursore su una riga vuota e premi il tasto Incolla per inserirvi una copia delle righe evidenziate.

```

Start program
1 Call Sub BeepBeepLight ()
2 Motor(?, ?)
3 Delay(?)
4 Motor(?, ?)

```

```

Sub BeepBeepLight()
7 Sound(Beep)
8 Sound(Beep)
9 Light(Toggle)
10 Delay(3)

```



```

Start program
1 Call Sub BeepBeep
2 Motor(?, ?)
3 Delay(?)
4 Motor(?, ?)
5 Call Sub BeepBeepLight()
6 Motor(?, ?)
7 Delay(3)
▶▶ Motor(?, ?)
9 Sub BeepBeepLight()
10 Sound(Beep)
11 Sound(Beep)

```



5 Inserisci Call Sub NAME (), evidenzia NAME, poi sovrascrivilo con il nome che hai dato alla funzione. ▶

```

Start program
▶▶ Call Sub NAME ()
2 Sub BeepBeepLight ()
3   Sound(Beep)
4   Sound(Beep)

```

```

Start program
▶▶ Call Sub BeepBeepLight(|)
2 Sub BeepBeepLight ()
3   Sound(Beep)

```

```

Start program
1 Call Sub BeepBeepLight ()
▶▶ |
3 Sub BeepBeepLight ()
4   Sound(Beep)
5   Sound(Beep)
6   Light(Toggle)
7   Delay(3)

```

6 Premi ancora il tasto Invio per inserire un'altra riga vuota. ◀





Progetto CD-ROM 4: programmare un comportamento automatico

Start program

```
1 Call Sub BeepBeepLight ()
2 Motor (?, ?)
3 Delay (?)
4 Motor (?, ?)
>> Sub BeepBeepLight ()
6 Sound (Beep)
7 Sound (Beep)
```

7 Inserisci tre istruzioni, Motor, Delay, Motor, quindi inserisci una riga vuota e usa i tasti Copia e Incolla per inserire un'altra copia delle prime quattro righe. ▲

Start program

```
1 Call Sub BeepBeepLight ()
2 Motor (2, 0)
3 Delay (6)
4 Motor (0, 0)
5 Call Sub BeepBeepLight ()
6 Motor (0, 2)
7 Delay (6)
8 Motor (0, 0)
>> Sub BeepBeepLight ()
```

8 Ora evidenzia e sovrascrivi ciascuno degli operandi evidenziati in rosso, come mostrato. ▲

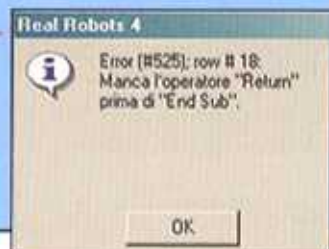
Start program

```
1 #MARK
2 Call Sub BeepBeepLight ()
3 Motor 1 #Line1
4 Delay (6)
5 Motor 10 GoTo #Line1
6 Call Sub BeepBeepLight ()
7 Motor 11 Stop ()
8 Delay 12 End program
9 Motor (0, 0)
10 GoTo #MARK
>> Sub BeepBeepLight ()
```

9 Inserisci #MARK e GoTo #MARK, e rinomina MARK come Line1. Infine, inserisci Stop () e End program alla fine del programma principale per completarlo. ◀

CONTROLLA LA LOGICA

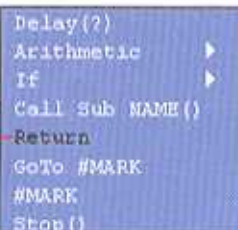
Una volta completato il tuo programma, premi il tasto Controllo logico e riceverai dei suggerimenti su come correggere eventuali errori. Esegui le correzioni e premi ancora Controllo logico. Se compare la scritta 'Nessun errore', puoi salvare il programma, testarlo e scaricarlo su Cybot.



```
4 Delay (6)
5 Motor (0, 0)
6 Call Sub BeepBeepLight ()
7 Motor (0, 2)
8 Delay (6)
9 Motor (0, 0)
10 GoTo #Line1
11 Stop ()
12 End program
13 Sub BeepBeepLight ()
14 Sound (Beep)
15 Sound (Beep)
16 Light (Toggle)
17 Delay (3)
18 Light (Off)
>> End sub
```

inserisci
Return alla
riga 19

Begin
Input
Output
Process



• Questo programma comanda a Cybot di emettere due beep, far lampeggiare le antenne, ruotare, poi fermarsi e ripetere tutto girando in senso inverso, continuamente.

