



MONTA IL MECCANISMO DEL KICKER

Ecco gli ultimi componenti che consentono di attivare i kicker motorizzati.

I microinterruttori, gli ingranaggi e i bracci del kicker vanno tutti inseriti dentro l'alloggiamento precedentemente montato e inserito sotto il paraurti anteriore di Cybot. Assicurati di montare le parti di destra e di sinistra correttamente. 'Sinistra' si riferisce alla parte sinistra di Cybot visto da dietro. Controlla che tutti gli ingranaggi si muovano correttamente, facendo uscire e rientrare i kicker, prima di completare le connessioni dei cavi.

IMPORTANTE: le quattro viti con rondella nere fornite sono leggermente più grandi di quelle color argento. Assicurati di usare le viti nere per le camme.

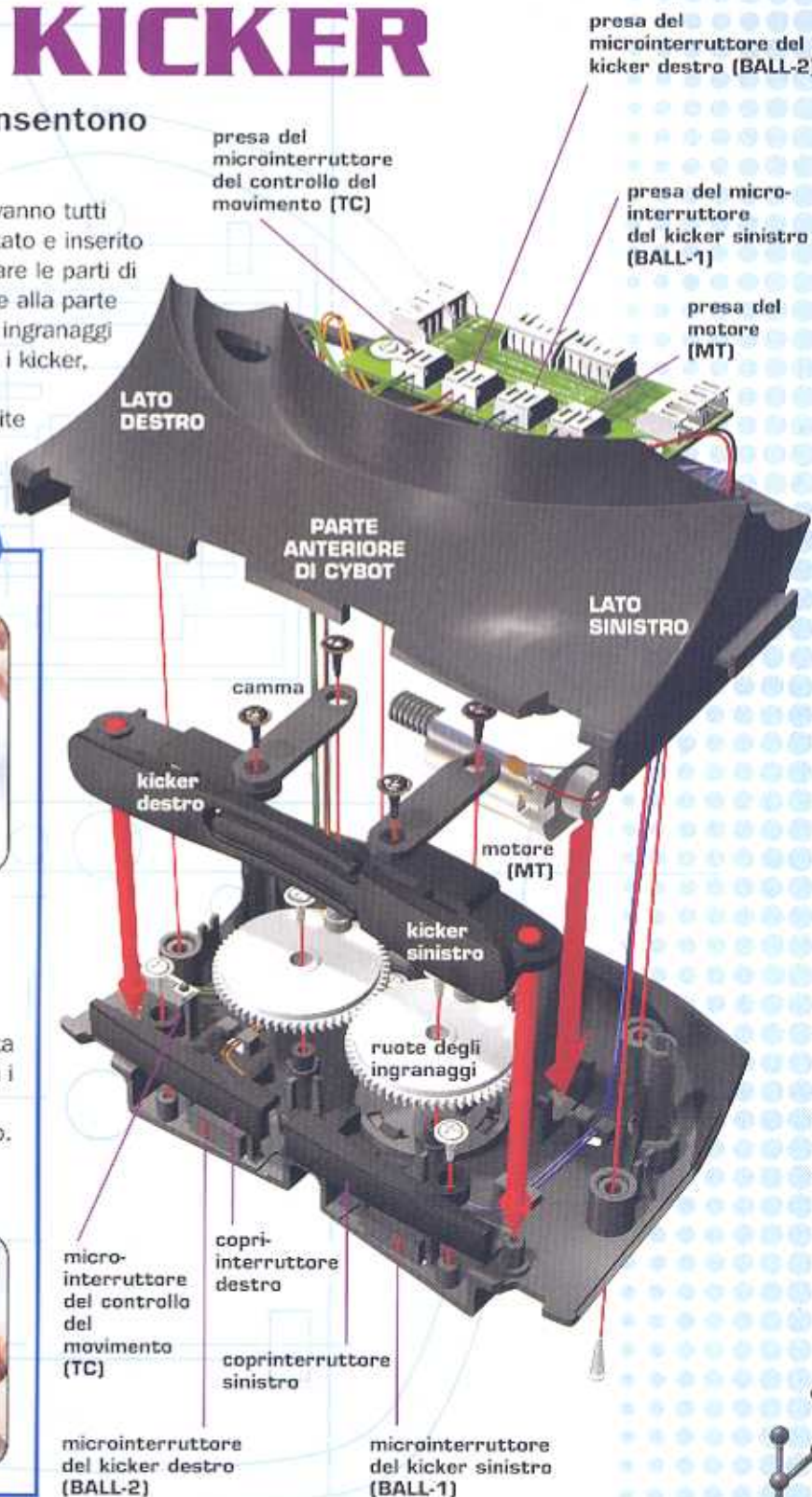
Preparare l'alloggiamento

1 Appoggia Cybot su un lato e fai scivolare il braccio sinistro in avanti, fino a sfilarlo dalla guida. Appoggia il braccio di lato delicatamente, senza tirare i fili. Ripeti l'operazione per il braccio destro. ▶



2 Svita l'alloggiamento del kicker dal paraurti usando l'apposita chiave fornita nel fascicolo 56: ruota i tasselli di un quarto di giro in senso antiorario. Riponi i due tasselli in un luogo sicuro. ◀

3 Svita le quattro viti autofilettanti che assicurano l'alloggiamento inferiore del kicker all'alloggiamento superiore e riponile in un luogo sicuro. ▶



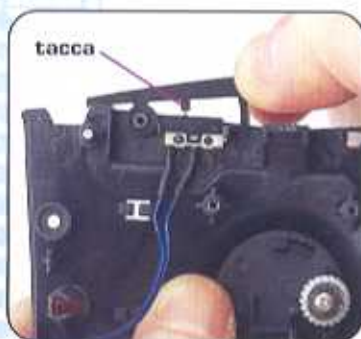


Montare i microinterruttori

1 Prendi il microinterruttore con i cavi blu e inseriscilo sui due piccoli perni situati davanti a sinistra sull'alloggiamento inferiore del kicker. *Nota:* la parte dell'interruttore con la levetta rossa deve essere rivolta verso l'esterno del robot. ▶



2 Prendi i due coprinterruttori. *Nota:* uno è per la parte sinistra, l'altro per quella destra. Una volta montato, il lato piatto del coprinterruttore (che verrà colpito dalla palla quando questa rotolerà tra i bracci del robot) deve essere rivolto verso la parte inferiore dell'interruttore. ▼



3 Prendi il coprinterruttore sinistro e infilalo sul perno a fianco del microinterruttore come mostrato. La tacca al centro della copertura dovrebbe toccare la levetta rossa del microinterruttore. ◀



4 Fissa il coprinterruttore all'alloggiamento usando una delle viti con rondella color ARGENTO. Il coprinterruttore dovrebbe rimanere libero di spostarsi dentro e fuori, facendo scattare o meno il microinterruttore. ◀

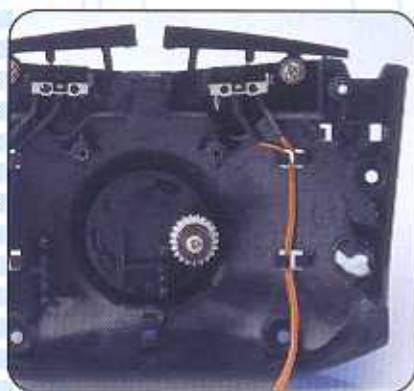
5 Fai passare i cavi blu attraverso le due clip apposite. ▶



6 Prendi il microinterruttore con i cavi arancioni e inseriscilo sui due piccoli perni situati davanti a destra sull'alloggiamento inferiore del kicker. Assicurati che il microinterruttore sia correttamente sistemato con la levetta rossa rivolta verso l'esterno del robot. ▶

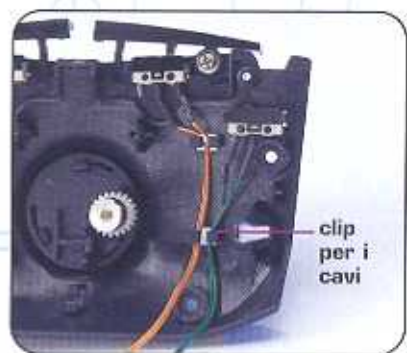


7 Monta e fissa il coprinterruttore destro ripetendo i punti da 3 a 5, usando anche in questo caso una delle viti con rondella color ARGENTO. ▼



8 Prendi il terzo microinterruttore, quello con i cavi verdi. Questo è il microinterruttore del controllo del movimento (TC), che individua quando il kicker è ritornato nella sua posizione di riposo. Inseriscilo sui due pin all'esterno del lato destro dell'alloggiamento, con la levetta rossa verso l'interno. ▲

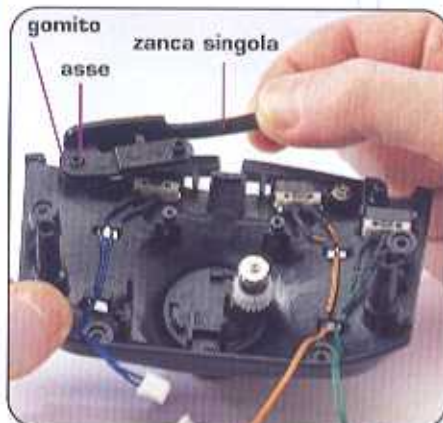
9 Fai passare i cavi verdi attraverso l'apposita clip come mostrato qui sotto. ▼





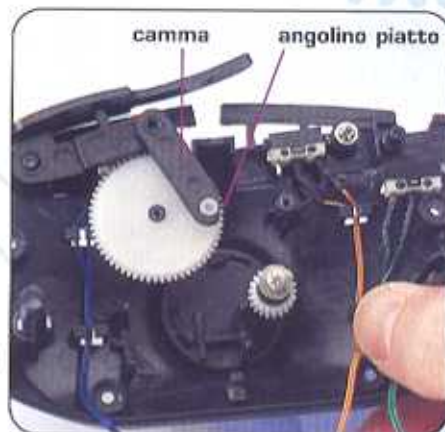
Montare le camme e gli ingranaggi

1 Guarda attentamente i due bracci del kicker. Prendi quello con la zanca singola e infilane il gomito sull'asse di sostegno che si trova sul lato anteriore sinistro dell'alloggiamento. ▼

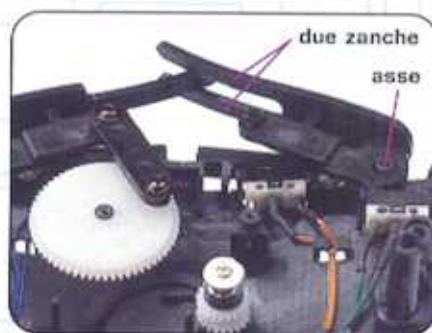
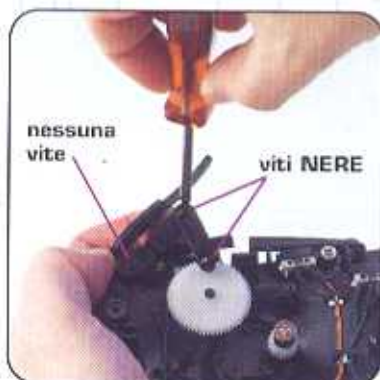


3 Prendi una delle camme e infilala sul connettore apposito sull'ingranaggio sinistro, quindi infilala sul connettore del braccio sinistro del kicker. *Importante:* l'angolino piatto della camma deve trovarsi sul bordo dell'ingranaggio e rivolto all'interno verso l'ingranaggio opposto. ▶

2 Prendi una delle ruote bianche degli ingranaggi e mettila sul perno sinistro come mostrato, con il connettore per la camma rivolto verso l'alto. ◀



4 Fissa ciascuna delle estremità della camma con una vite con rondella NERA. *Nota:* il gomito del kicker non necessita di viti. ▼

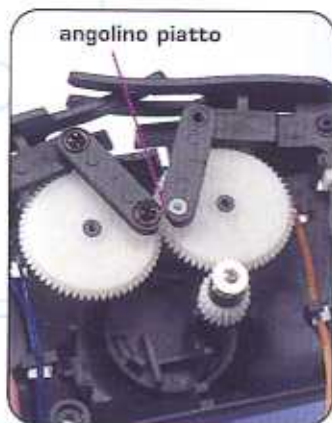


5 Prendi il braccio destro del kicker, quello con le due zanche. Infilane il gomito sull'asse di sostegno che si trova sul lato anteriore destro dell'alloggiamento e incrocia le due zanche con la zanca singola. ▲

6 Prendi la seconda ruota bianca degli ingranaggi e mettila sul perno destro. *Importante:* innesta i denti delle ruote degli ingranaggi in modo tale che i due connettori per le camme siano allineati l'uno vicino all'altro nella posizione centrale come mostrato. L'ingranaggio di destra deve inoltre innestarsi con l'ingranaggio della frizione sottostante. ▼



7 Prendi la seconda camma e infilala sul connettore apposito dell'ingranaggio destro, quindi infilala sul connettore sul braccio destro del kicker. Di nuovo, l'angolino piatto della camma deve trovarsi sul bordo dell'ingranaggio e rivolto all'interno verso l'ingranaggio opposto. Ciò consentirà alle due camme di muoversi senza toccarsi. ▶



8 Fissa ciascuna delle estremità della camma con una vite con rondella NERA. (Il gomito del kicker non necessita di viti). ◀





Montare le camme e gli ingranaggi

9 Controlla che i kicker funzionino bene, girando delicatamente l'ingranaggio della frizione con le dita. Quando i due bracci del kicker si aprono, le loro estremità dovrebbero restare esattamente allineate. Se non lo sono, solleva delicatamente un ingranaggio dal suo asse e reinnestane i denti in modo che le camme siano correttamente allineate. ▶



10 In posizione di riposo, con entrambe le zanche del kicker ripiegate verso l'interno, la levetta rossa del microinterruttore del controllo del movimento viene premuta, spegnendo il motore. ▼



Zoom

LA FRIZIONE

Il meccanismo della frizione è stato premontato nell'alloggiamento del kicker fornito col fascicolo 56. La funzione di questo ingranaggio posto fra il motore e gli ingranaggi del kicker è quella di salvaguardare il motore in caso di inceppamento del kicker. Se, per qualche ragione, gli ingranaggi non dovessero girare mentre il motore

è acceso, le due metà della frizione si separerebbero agendo contro la molla e consentirebbero al motore di continuare a girare lentamente. Ciò impedirebbe al motore di fondere. Tuttavia, se ciò dovesse succedere, sentiresti un rumore di inceppamento e dovresti spegnere immediatamente Cybot. Rimuovi allora ciò che ostruisce il kicker e quindi riaccendi il robot.



11 Dopo aver verificato che i kicker si aprono e si chiudono senza problemi e sono perfettamente allineati, fissa il centro di ciascun ingranaggio usando una vite con rondella color ARGENTO. Non stringere troppo le viti perché potresti impedire alle ruote di girare liberamente. ▲

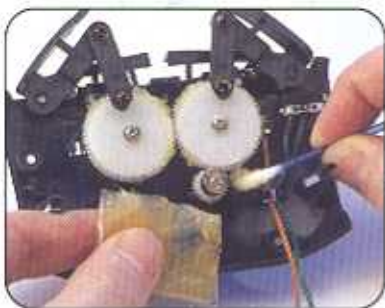
Montare il motore

1 Apri con attenzione la bustina di grasso di silicone. Usando un cotton fioc, spalma abbondantemente di grasso i denti di tutte le ruote degli ingranaggi, compresa la frizione. Nota: è facile sporcare usando il grasso, quindi esegui questo lavoro su una superficie lavabile. ▶

2 Prendi il motore e applica del grasso all'ingranaggio a vite senza fine. ▶



3 Assicurati che i kicker siano in posizione di riposo, appoggia il motore nel suo alloggiamento, con il lato piatto in basso e l'ingranaggio a vite senza fine innestato con la parte inferiore dell'ingranaggio della frizione. Nota: una volta montato il motore, non potrai più ruotare manualmente gli ingranaggi. ◀ ◀





Rimontare l'alloggiamento

Per ripristinare l'aspetto originale, tutti i cavi devono passare attraverso i fori sinistro e destro sull'alloggiamento superiore del kicker, a cui è fissata la scheda del kicker. Appoggia delicatamente su un lato Cybot, facendo attenzione a non appoggiarlo sulla cupola.



1 Fai passare i cavi del motore e del microinterruttore di sinistra del kicker attraverso il foro sulla parte posteriore sinistra dell'alloggiamento superiore. ◀



2 Fai passare i cavi dei due microinterruttori di destra attraverso il foro sulla parte posteriore destra dell'alloggiamento superiore. ▲



3 Assicurati che i cavi non siano intrappolati, fissa l'alloggiamento inferiore a quello superiore usando le quattro viti tolte al punto 3 di pag. 1. ◀

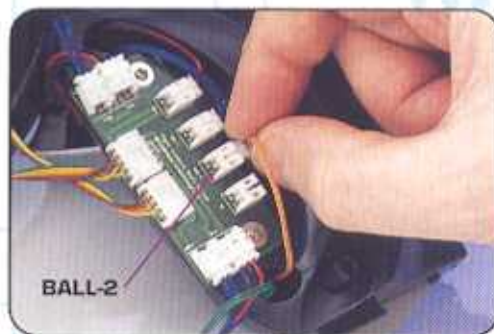


4 Inserisci i cavi rosso e nero del motore nella presa della scheda del kicker contrassegnata MT. ◀

5 Inserisci i cavi blu del microinterruttore del kicker sinistro nella presa contrassegnata BALL-1. ▶



6 Inserisci i cavi arancioni del microinterruttore del kicker destro nella presa contrassegnata BALL-2. ▶



7 Inserisci i cavi verdi del microinterruttore del controllo del movimento nella presa contrassegnata TC. Ripiega ordinatamente le porzioni di cavo in eccesso e inseriscile nello spazio davanti alla scheda del

kicker. Nota: se lo desideri, puoi svitare la scheda del kicker e infilare i cavi sotto di essa. Quindi riavvita la scheda, assicurandoti di non danneggiare nessuno dei cavi. ▲



8 Usando l'apposita chiave per i tasselli, rimonta l'intero gruppo del kicker sul paraurti anteriore di Cybot, eseguendo al contrario le operazioni dei punti 2 e 1 a pag. 1. ◀ ▲



Verificare i kicker

Col fascicolo 69 riceverai la porta e le istruzioni complete per giocare a Cyball. Nel frattempo, controlla che i kicker funzionino. Consulta anche i fascicoli 63 a pag. 4 e 67 a pag. 4 per il test del segnalatore e della palla.

1 Accendi Cybot e il telecomando. Seleziona 3 MODALITÀ e premi Invio. Scorri la pagina fino a 3-4 REMOTE CONTROL (TELECOMANDO) e premi Invio. Scorri ancora fino a 3-4-2 SETUP e premi Invio (nelle foto, la versione inglese). ▶▶



2 Per regolare il pulsante A, premi ancora Invio. Scorri fino a 3-4-2-1-3 BEEP/SHOOT (EMETTI BEEP/TIRA) e premi Invio. ▼



3 Premi ESC per tornare a 3-4 TELECOMANDO. Puntando il telecomando verso Cybot, premi Invio per attivare il controllo tramite telecomando. ▲

4 Cybot emette un suono. In qualunque momento, mentre controlli Cybot dal telecomando, premi il tasto A: i kicker dovrebbero aprirsi e chiudersi un paio di volte, quindi rimanere chiusi. ▶



PROSSIMAMENTE

Con il fascicolo 69 riceverai i componenti per costruire la porta. Quindi dovrai semplicemente fissare il box del trasmettitore del segnalatore, accendere la palla e potrai cominciare a giocare a Cyball.





VISTO DA VICINO: CD-ROM 5

La serie dei CD-ROM sarà completata dal CD-ROM 5 con un aggiornamento dei Programmatori 03 e 04 e del Simulatore.

Il CD-ROM 5 contiene gli strumenti per inserire tutte le nuove capacità di Cybot nei tuoi programmi. Sei blocchi specifici ti permetteranno di controllare il nuovo sistema di inseguimento IR di Cybot e i dispositivi per il controllo della palla. Anche il Programmatore 04 (il programmatore testuale) viene aggiornato per scrivere programmi ramificati. Entrambi i Programmatori 03 e 04 saranno dotati inoltre di un aggiornamento per la stampa, che ti

consentirà di stampare programmi sempre più complessi. Inoltre, viene fornito un Simulatore completamente nuovo, che ti consente di testare tutti i programmi per giocare a Cyball.

AGGIUNTE DEL COMPOSER

Il CD-ROM 5 ti offre inoltre due piccole ma utili novità per la composizione. Non solo le barre saranno numerate automaticamente, ma disporrai anche di un metronomo virtuale.

TRE NUOVI GIOCHI

Il CD-ROM 5 ti offre tre nuovi videogame. Scopri se hai la stoffa per essere una stella del calcio in Kick a Ball (Palleggio). Sfida il tuo PC a RoboHockey e salva il pianeta in Asteroid Attack.



● Per quanto tempo riesci a tenere in aria la palla?

Programmatori 03/04: aggiornati per il Cyball

Sia il Programmatore 03 sia il Programmatore 04 sono stati aggiornati con un'intera gamma di blocchi/comandi (sei in totale) per consentirti di programmare i nuovi dispositivi di Cybot per localizzare la palla, la porta e qualsiasi altro oggetto che tu abbia preventivamente dotato del box del segnalatore a infrarossi.

Potrai programmare Cybot per correre con la palla e lanciairla verso la porta. E, se usi un secondo robot, puoi programmare una funzione di tackle (contrasto), consentendo a uno dei robot di sottrarre la palla all'altro.



Il Simulatore del Cyball

Oltre al Simulatore standard, il CD-ROM 5 fornisce un nuovissimo Simulatore del Cyball. Questo ti consente di testare i programmi tanto per un robot singolo quanto per due robot, eseguendo simultaneamente lo stesso programma per entrambi, oppure eseguendone due diversi.

Il Simulatore del Cyball inoltre ti consente di scaricare due programmi diversi su due robot, per potere poi vederli all'opera in una partita di Cyball.



● Il Simulatore del Cyball in modalità giocatore singolo.



● Il Simulatore del Cyball in modalità due giocatori.

