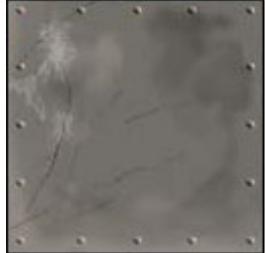
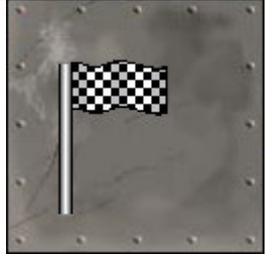
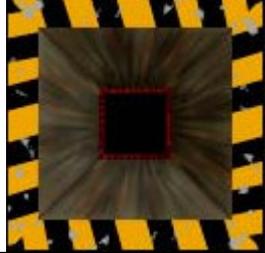
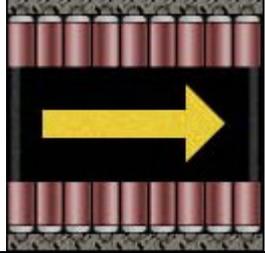
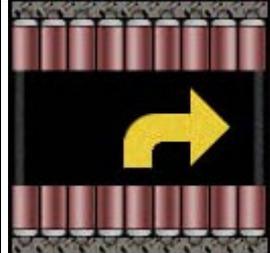
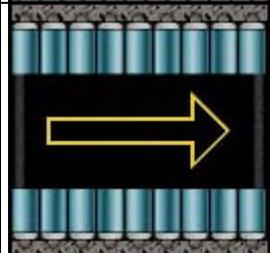
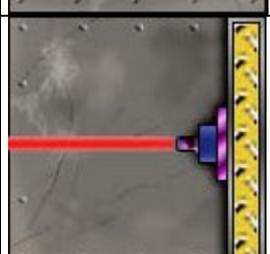


Roborally

Il piano di gioco

Il piano di gioco, che rappresenta il suolo di una fabbrica, è costituito da molti tipi di caselle che hanno ciascuna un'azione particolare sul robot.

	<p>Caselle semplici: caselle senza un effetto particolare, sulle quali il robot può liberamente muoversi.</p>
	<p>Casella partenza: Casella dalla quale iniziano tutti i robot.</p>
	<p>Bandiere: Caselle che rappresentano un punto di passaggio numerato imperativo da effettuarsi per i robot. I robot devono raggiungere le bandiere seguendo l'ordine dei numeri riportati sulle bandiere.</p>
	<p>Pozzi: Questa casella fa perdere una vita al robot appena questo vi passa sopra (vedere il capitolo riguardante il robot).</p>
	<p>Tappeti mobili normali: Il robot che completa il suo spostamento su questa casella deve avanzare di un'ulteriore casella nella direzione indicata dalla freccia posta sul tappeto.</p>

	<p>Tappeti girevoli: Se un robot completa il suo spostamento su un tappeto mobile che lo invia automaticamente su un tappeto mobile che gira (indicato dalla freccia curva), allora il robot deve effettuare una rotazione di 90° come indicato dalla freccia sul tappeto. Al turno seguente, il tappeto girevole funziona come un tappeto mobile normale e fa avanzare il robot nella direzione indicata.</p>
	<p>Tappeti mobili e girevoli rapidi: Queste caselle speciali hanno le stesse funzioni dei tappeti mobili normali, con la differenza che il robot non avanza più di una casella ma di due, seguendo l'avanzamento del tappeto che mobile.</p>
	<p>Pressa: I numeri indicano a quali fasi del registro (vedere il capitolo riguardante lo svolgimento del gioco) il compressore si attiva. Se un robot si trova su una casella pressa quando questa si attiva, allora il robot perde una vita.</p>
	<p>Respingente: I numeri indicano a quale fase di registro il respingente si attiva. Se un robot si trova su un respingente quando quello si attiva, allora il robot è spinto di una casella nella direzione indicata.</p>
	<p>Raggio laser: Alcune caselle possono essere attraversate da un raggio laser. Un robot che termina il suo spostamento su una casella con un raggio laser perde 1 punto d'armatura.</p>
	<p>Riparazione semplice: Quando un robot si ferma su una casella di riparazione semplice, riacquista un punto d'armatura, ma questo avviene soltanto se si trova sopra tale casella alla fine di un turno (vedere il capitolo riguardante lo svolgimento del gioco). Inoltre, questa casella funge da punto di salvataggio di posizione. Quindi, se un robot che è passato per questa casella perde una vita, esso riapparirà automaticamente sopra di essa all'inizio del prossimo turno.</p>
	<p>Riparazione doppia: Questa casella ha le stesse funzioni della riparazione semplice, ma ricarica il robot di due punti d'armatura alla fine del turno.</p>

	<p>Perno: Il perno fa girare un robot che vi si trova sopra di 1/4 di giro nel senso indicato dalle frecce, cioè che termina una fase del registro sopra tale casella. Ciò avviene ad ogni fase di registro.</p>
	<p>Pareti: Le pareti situate tra le caselle non possono essere attraversate dai robot, e quindi non consentono lo spostamento da una casella verso un'altra se c'è una parete in mezzo.</p>

A. Le Carte

	<p>Carta avanzamento: questa carta permette al robot di avanzare di una casella</p>		<p>Carta avanzamento rapido: il robot avanza di due caselle</p>
	<p>Carta avanzamento molto rapido: il robot avanza di tre caselle</p>		<p>Carta arretra: il robot arretra di una casella</p>
	<p>Carta gira a sinistra: il robot gira di un quarto di giro sulla sinistra</p>		<p>Carta gira a destra: il robot gira di un quarto di giro sulla destra</p>
	<p>Carta inversione a U: il robot effettua una rotazione di 180°</p>		

Ogni carta dispone, inoltre, di una priorità che precisa la rapidità d'azione del robot. Va notato che nel gioco non esistono due carte aventi la stessa priorità.

B. Il robot

1. Generalità

Il robot dispone di 3 vite, 9 punti d'armatura per vita e 5 registri di movimento. Per far muovere un robot, occorre riempire i 5 registri movimento con 5 carte di programmazione. Ad ogni giro, si attribuisce al giocatore un numero di carte di programmazione uguale al numero di punti d'armatura di cui il suo robot dispone. I robot dispongono di un laser che permette di infliggere danni agli altri robot (ritirando un punto da armatura). Questo laser è attivato alla fine di una fase e tocca soltanto il robot situato nella direzione in cui avanza il robot tiratore (a condizione che nessuna parete si trovi tra i due). Un robot che possiede 0 punti d'armatura è automaticamente ritirato dal gioco fino alla fine del turno, e perde una vita. Ritournerà in gioco all'inizio del prossimo turno. Quando un robot perde tutte le sue vite, non potrà più ritornare in gioco e la partita per lui è finita.

2. Spegnimento

Un giocatore può ad ogni giro decidere di programmare lo spegnimento del suo robot per il prossimo turno, al fine di ricaricare tutti i suoi punti d'armatura. Dopo un giro da spento, il giocatore può scegliere di rimettere sotto tensione (accendere) il suo robot o lasciarlo fuori-tensione (spento) per il giro seguente. Quest'opzione può risultare molto utile qualora un robot messo fuori-tensione durante un giro si faccia travolgere da uno o più altri robot. Se decide di mettersi sotto tensione direttamente dopo un giro fuori-tensione, prenderà avvio con $9-x$ punti d'armatura, dove x è il numero di punti d'armatura che ha perso durante il giro fuori-tensione. Un robot fuori-tensione non si vedrà attribuire carte di programmazione e resterà dunque inattivo durante il giro, ma continuerà a subire gli effetti degli altri robot e del piano di gioco (laser, tappeti mobili, ecc.). Le sue fasi di registro (vedere il capitolo riguardante lo svolgimento del gioco) non sono più effettuate, e non può quindi convalidare una bandiera anche se è vi spinto malauguratamente sopra da un altro robot o se vi è trasportato tramite un tappeto mobile.

3. Virtualità

Quando un robot tenta di andare su una casella occupata da un altro robot, spinge quest'ultimo di una casella nella direzione del suo spostamento. Se è impossibile spingere il robot, ad esempio a causa di una parete, il movimento non può avere luogo.

Può succedere però che due robot siano sulla stessa casella. Ad esempio: 1) al primo giro di gioco (sulla casella di partenza); 2) se un robot "resuscita" ed appare su una casella già occupata da un altro robot; 3) se due robot resuscitano ed appaiono sulla stessa casella. Per risolvere questo problema, i robot resuscitati (dopo avere perso una vita) o che cominciano una nuova partita sono considerati virtuali. Un robot virtuale non subisce alcuna influenza degli altri robot (collisione, tiri di laser); invece, esso subisce gli effetti delle caselle del piano di gioco (tappeti mobili, laser, bandiere, ecc.). Alla fine del turno, se un robot virtuale non si trova più su una casella occupata da un altro robot, esso (ri)diventa reale e subisce le influenze degli altri robot. Invece, se un robot virtuale completa il suo giro su una casella occupata, resterà virtuale durante tutto il prossimo turno, e così via fino a che esso termina un turno su una casella libera.

4. Morte di un robot

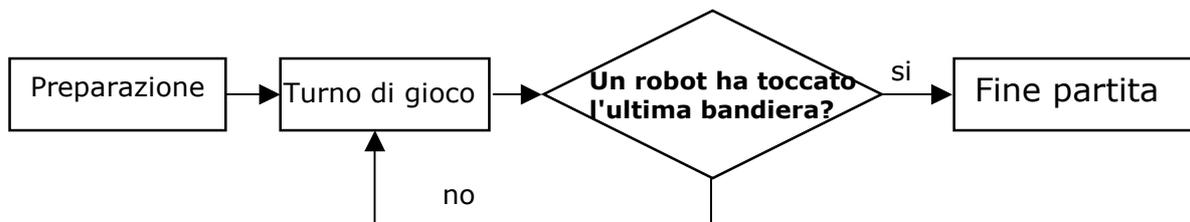
Quando un robot perde una vita, conserva comunque le sue bandiere per la sua prossima vita. Riapparirà sull'ultima casella di salvataggio della posizione sulla quale si sarà fermato. Invece, se non ha più vite disponibili, è eliminato dalla partita.



C. Svolgimento di una partita

1. Schema generale

Le azioni descritte negli schemi seguenti saranno effettuate senza omissione, nell'ordine in cui sono indicate. Cambiare l'ordine di queste azioni va completamente contro le regole del gioco! Ogni azione sarà effettuata in parallelo per tutti i robot, eccetto quando ciò è precisato.



Preparazione:

Alla partenza, si sceglie il piano di gioco (o la mappa) sul quale si affronteranno i robot. Quindi, ogni robot sceglierà il suo orientamento iniziale (su, basso, sinistra o destra) prima di cominciare a giocare. Lo stesso dicasi quando un robot perde una vita: quando rientrerà in gioco, dovrà scegliere il suo orientamento iniziale prima di qualsiasi cosa.

Turno di gioco:

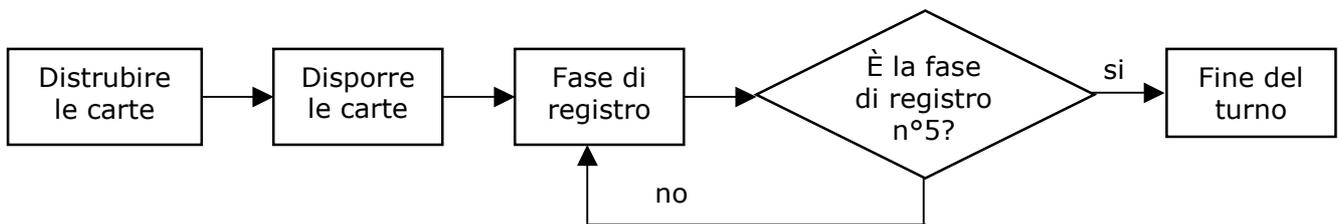
- Si distribuiscono le carte di programmazione ai giocatori
- I giocatori programmano con le loro carte i 5 registri movimento del loro robot
- Tutti i giocatori rivelano le carte una alla volta
- Si risolvono le azioni per ogni registro

Fine partita:

La partita termina appena dopo la fase di registro (vedere lo svolgimento di un giro) dove un giocatore ha toccato l'ultima bandiera. Può accadere che due giocatori tocchino l'ultima bandiera nel corso della stessa fase di registro. Immaginiamo che un robot tocchi alla fine di una fase di registro l'ultima bandiera e che un altro, virtuale, si muova anch'esso sulla bandiera in occasione della stessa fase di registro. I due robot non possono entrare in collisione poiché uno di loro è virtuale, ma hanno toccato l'ultima bandiera allo stesso tempo. Sono dunque dichiarati entrambi vincitori.



Fasi del turno



Distribuire le carte:

Si distribuiscono altrettante carte che quanto sono i punti d'armatura che restano ad ogni robot (vedere il capitolo riguardante il robot).

Disporre le carte:

Il giocatore dispone 5 carte nei 5 registri di programmazione di movimento. Va notato che se un giocatore ha meno di 5 punti d'armatura, gli ultimi registri del suo robot sono bloccati e non possono essere modificati. Ad esempio, se un robot possiede 5 punti d'armatura e che ne perde un altro, il suo ultimo registro memoria è bloccato con l'ultima carta di programmazione di movimento che vi ha messo. Così, in occasione del suo prossimo giro, potrà scegliere di disporre le carte soltanto nei primi 4 registri. In occasione del suo spostamento, per il suo quinto registro, effettuerà lo spostamento indicato dalla carta di programmazione bloccata. Ad ogni fine di un turno, il giocatore deve rendere tutte le carte ricevute, che saranno in seguito mescolate e ridistribuite per il turno seguente. Non si conservano dunque le carte di un giro sull'altro, salvo il caso in cui alcune carte sono state bloccate nei registri distrutti di un robot. In questo caso soltanto si conservano le carte bloccate. Una volta distribuite le carte, ogni giocatore deve riempire tutti i suoi registri validi, cioè quelli che non sono distrutti. È impossibile lasciare un registro di programmazione vuoto.

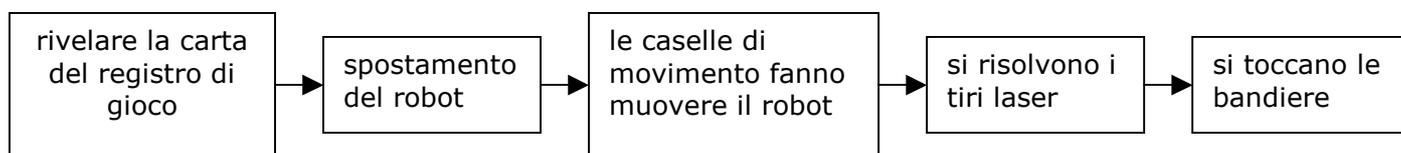
Fase di registro:

Ogni giocatore rivela la carta del registro che corrisponde al numero della fase di registro in corso. In seguito si effettuano tutte le azioni descritte nel capitolo riguardante la fase di registro. Una volta le cinque fasi di registro completate per tutti i robot, il turno finisce.

Fine del giro:

L'azione di riparazione su un robot che può aver luogo nelle caselle di riparazione, avviene soltanto sui robot presenti su questo tipo di casella alla fine di un turno. Un robot presente su una casella di riparazione alla fine di una fase di registro non guadagnerà punti d'armatura.

Fase di registro

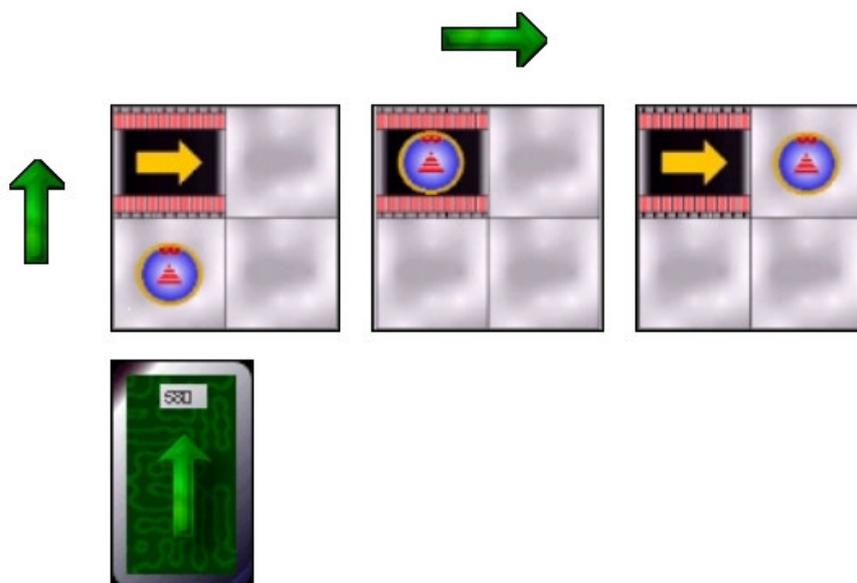


Rivelare la carta del registro in corso:

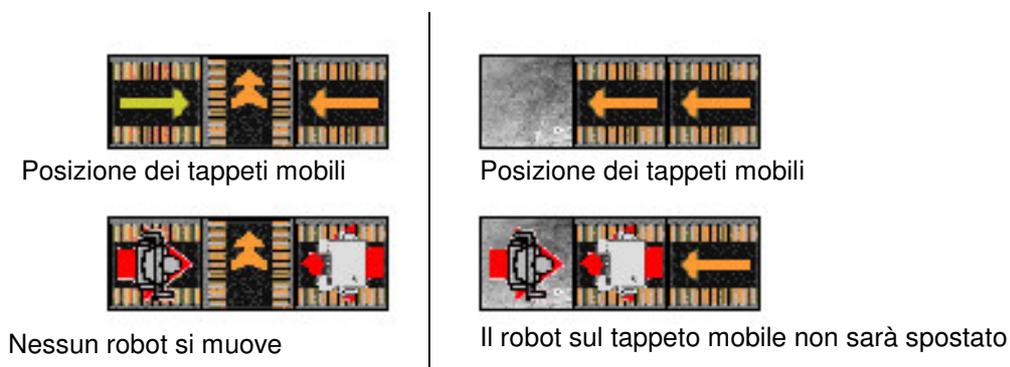
Ogni giocatore rivela la carta del registro in corso. Ad ogni carta di programmazione è associata una priorità. Il giocatore che possiede la carta di più forte priorità comincia, in seguito i giocatori muovono il loro robot per ordine di priorità decrescenti (vedere il capitolo riguardante le carte di programmazione).

Spostamento del robot e caselle di movimento:

Le caselle di movimento sono i tappeti mobili, i tappeti girevoli ed i perni (vedere il capitolo riguardante il piano di gioco). I robot che hanno terminato il loro spostamento su una casella tappeto mobile subiranno allo stesso tempo uno spostamento supplementare. L'esempio qui di seguito descrive una situazione che fa intervenire un tappeto che mobile:



Occorre precisare che un robot trasportato da un tappeto mobile non spinge mai un altro robot. Così, nei casi seguenti, i robot presenti sui tappeti mobili non saranno trasportati (spostati).



Esiste una priorità associata ai tappeti mobili: i tappeti mobili rapidi muovono i robot di due caselle ed i tappeti mobili normali soltanto di una casella.

Si procederà dunque come segue:

I tappeti sia mobili che rapidi muoveranno inizialmente i robot di una prima casella. In seguito tutti i tappeti mobili (i rapidi ed i normali), muoveranno i robot di una casella.

Prendiamo due esempi di caso particolare:

Una casella tappeto mobile rapido è seguita da una casella tappeto mobile normale.

Un robot situato sulla prima casella avanzerà inizialmente di una casella seguendo la norma di priorità dei tappeti mobili rapidi e si troverà sulla casella tappeto mobile normale. In seguito, tutti i tappeti fanno muovere i robot, dunque il robot avanzerà ancora di una casella.

Una casella tappeto mobile normale è seguita da una casella tappeto mobile rapido.

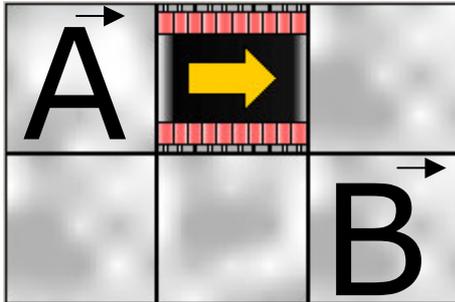
Un robot situato sulla prima casella non avanzerà nel momento in cui i tappeti mobili rapidi fanno avanzare i robot, poiché si trova adesso su un tappeto mobile normale. Quando in seguito tutti i tappeti fanno avanzare i robot di una casella, il robot avanzerà e si troverà sulla casella tappeto che è mobile rapido. La sua corsa si completerà qui, dato che i tappeti mobili rapidi non devono più agire ora (hanno già agito).

Risoluzione dei tiri laser:

Ogni robot tira col suo laser sul robot che vede. Una volta effettuati i tiri, si calcolano i punti armatura persi. Il gioco di gruppo non è autorizzato in RoboRally. Quindi ogni robot sparerà su qualsiasi altro robot (il robot ha la sua iniziativa in materia di tiro, che il giocatore non controlla).

Un esempio completo

Ecco il piano di gioco dell'esempio:



Il giocatore A dispone di un robot avente 9 punti armatura. Il robot utilizza 5 registri memoria nei quali conserva 5 carte di programmazione del movimento. All'inizio del giro, il giocatore riceve un numero di carte uguale al numero di punti armatura del robot (qui 9). Il giocatore sceglie 5 delle carte che ha ricevuto, scarta le altre, e le distribuisce nei 5 registri.

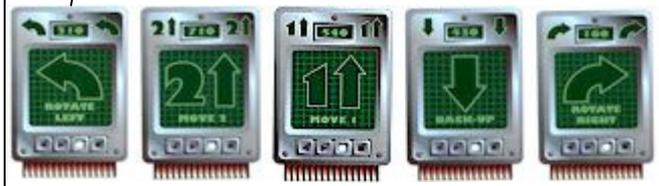
Priorità : 540

Priorità : 510

Scelta delle carte del giocatore A:

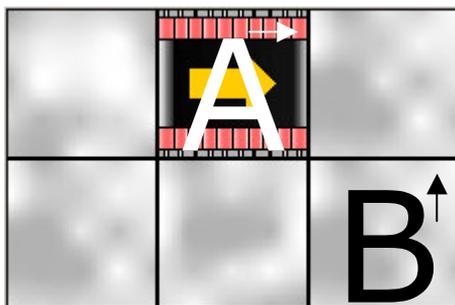


Scelta delle carte del giocatore B:



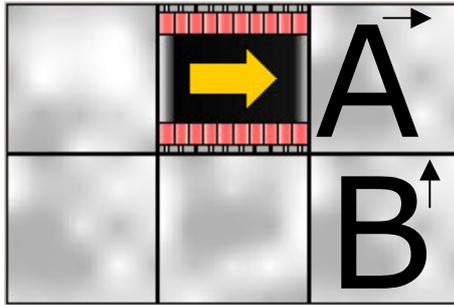
In questa fase del gioco, le 5 fasi di registro si effettueranno consecutivamente. Ad ogni sequenza, i giocatori rivelano la carta contenuta nel registro del robot che corrisponde alla fase di registro in corso (1,2... 5). In funzione della priorità della carta rivelata, il giocatore muove il suo robot. Più grande è la priorità, più il giocatore ha di possibilità di muoversi in primo.

Qui, il giocatore A effettua dunque uno spostamento prima di B



Quando tutti i giocatori si sono mossi, le parti mobili del piano di gioco entrano in azione. Nel nostro esempio, il giocatore A si trova sul tappeto mobile. Si muove dunque di una casella verso la destra.

Ci si trova dunque nella posizione finale di questa fase.



Si effettuano in seguito i tiri laser. Ogni robot che si trova di fronte ad un altro robot tira automaticamente: Il giocatore B dunque tirerà automaticamente sul giocatore A.

Infine, si termina una sequenza convalidando le bandiere per ogni giocatore.

Si verifica che nessun robot abbia toccato la bandiera finale. Se nessun vincitore è dichiarato, si scartano le carte quindi si

riprende il turno di gioco ridistribuendo nuove carte programmi.

Casi particolari

Se un robot tocca una casella bandiera o una casella attraversata da un laser ma non vi si ferma sopra alla fine di una fase, subirà gli effetti della casella? Risposta: Possiamo riferirci alle regole; gli effetti delle caselle influiscono sui robot soltanto se questi terminano una fase sopra una casella che abbia un effetto. Immaginiamo due robot situati uno di fronte all'altro che si osservano, alla fine di una fase di registro. I robot si preparano a tirare. Purtroppo, uno dei robot è assai danneggiato e possiede soltanto un punto d'armatura. La questione è: chi tirerà per primo? Il robot danneggiato potrà tirare prima che l'altro robot lo distrugga? Risposta: Possiamo di nuovo ancora far riferimento alle regole; i robot tireranno entrambi ed solo in seguito le perdite di punti d'armatura saranno calcolate.

Tradotto da: Andrea & Cippacometa

