

Handleiding Line follower

Gebruik van de line follower

Voor de line follower te laten rijden moeten eerst alle parameters worden ingesteld en moeten de sensoren worden gekalibreerd.

Kalibreren

Voor de sensoren te kalibreren moet er in de seriële monitor via de computer of bluetooth module het commando "calibrate white" of "calibrate black" worden getypt. Indien het commando is doorgestuurd zal deze de waarden opslaan. Zorg er wel voor dat de line follower op een volledige witte ondergrond staat om de witte waarden op te slaan en bij de zwarte waarden op een volledige zwarte ondergrond.

Rijden

Nu kunnen de parameters worden doorgestuurd aan de hand van de commando's. Met het commando "run" zal de line follower starten met rijden. Bij het commando "stop" zal deze stoppen met rijden. Indien een commando wordt doorgestuurd die fout geschreven is of onjuist is zal er een message verschijnen dat deze niet gevonden is, dus er kan niets kapot gaan door een fout commando door te sturen.

De commando's

- "run" => Starten met rijden (dit kan ook met de knop gedaan worden)
- "stop" => Stoppen met rijden
- "debug" => Tonen van de ingestelde parameters met de waarden
- "calibrate" => Calibreren van de sensoren
- "set cycle 'waarde' " => Set cycle naar 'waarde' (waarde moet cijfer zijn)
- "set power 'waarde' " => Set power naar 'waarde' (waarde moet cijfer zijn)
- "set diff 'waarde' " => Set diff naar 'waarde' (waarde moet cijfer zijn)
- "set kp 'waarde' " => Set kp naar 'waarde' (waarde moet cijfer zijn)
- "set ki 'waarde' " => Set ki naar 'waarde' (waarde moet cijfer zijn)
- "set kd 'waarde' " => Set kd naar 'waarde' (waarde moet cijfer zijn)