

Handleiding Linefollower

Lancelot De Bruycker

1

Plaats de batterijen in de batterijhouder. Zorg dat deze voldoende opgeladen zijn. De spanning mag maximaal 4.2V en minimaal 3.5V bedragen voor optimale prestaties.

2

Zet nu de tuimelschakelaar in de ON-positie. De microcontroller is nu voorzien van spanning.

3

Maak met uw laptop of smartphone verbinding met de bluetooth module. Kies de juiste COM-poort. Lees met het debug commando de parameters uit en kijk na of alle waardes correct zijn ingesteld.

4

Plaats de linefollower op een parcours naar keuze. Zet de robot met de volledige sensorarray over de zwarte lijn, en voer het commando "calibrate black" in. Zet vervolgens de robot met de volledige sensorarray op een wit vlak van het parcours, en voer het commando "calibrate white" in. Als er te veel verschil is tussen de individuele waardes, kunt u de robot verplaatsen en opnieuw kalibreren.

5

Druk nu op de startknop of type "start" in de terminal en de linefollower zal starten. Om de robot te stoppen drukt u opnieuw op de startknop of typt u "stop" in de terminal en de robot zal stoppen.

6

Zodra de robot gestopt is kunt u de parameters aanpassen met het set commando. Stel de parameter power in om de robot sneller of trager te doen rijden (bv. "set power 150"). Voor andere parameters kunt u best in de instructable kijken.

7

De linefollower opbergen doet u als volgt: zet de tuimelschakelaar in de OFF-stand. Haal de batterijen uit de houder en berg deze veilig op. Zet de robot op een droge plek, klaar voor volgend gebruik.