

Thymio Golfeur



Introduction

Thymio est un robot éducatif équipé de 2 roues motrices est d'une grande quantité de capteurs et de leds. Par la suite nous allons voir comment programmé ce même robot pour qu'il puisse jouer au golf.

Comment faire ?

Dans cette première étape du projet, nous avons pu déterminer deux types de calibration l'une interne dans lequel nous réalisons la calibration du robot pour qu'il aille droit et la suivante externe ou nous devons calibrer la puissance et le temps nécessaires au robot pour parcourir une distance donnée tout en allant droit.

Team Gareth bale

Houchi Branis & GranvisirClerc Louis



Les Etapes a suivre

- Calibration
- Suivie de ligne
- Lecture du code-barres

Calibration

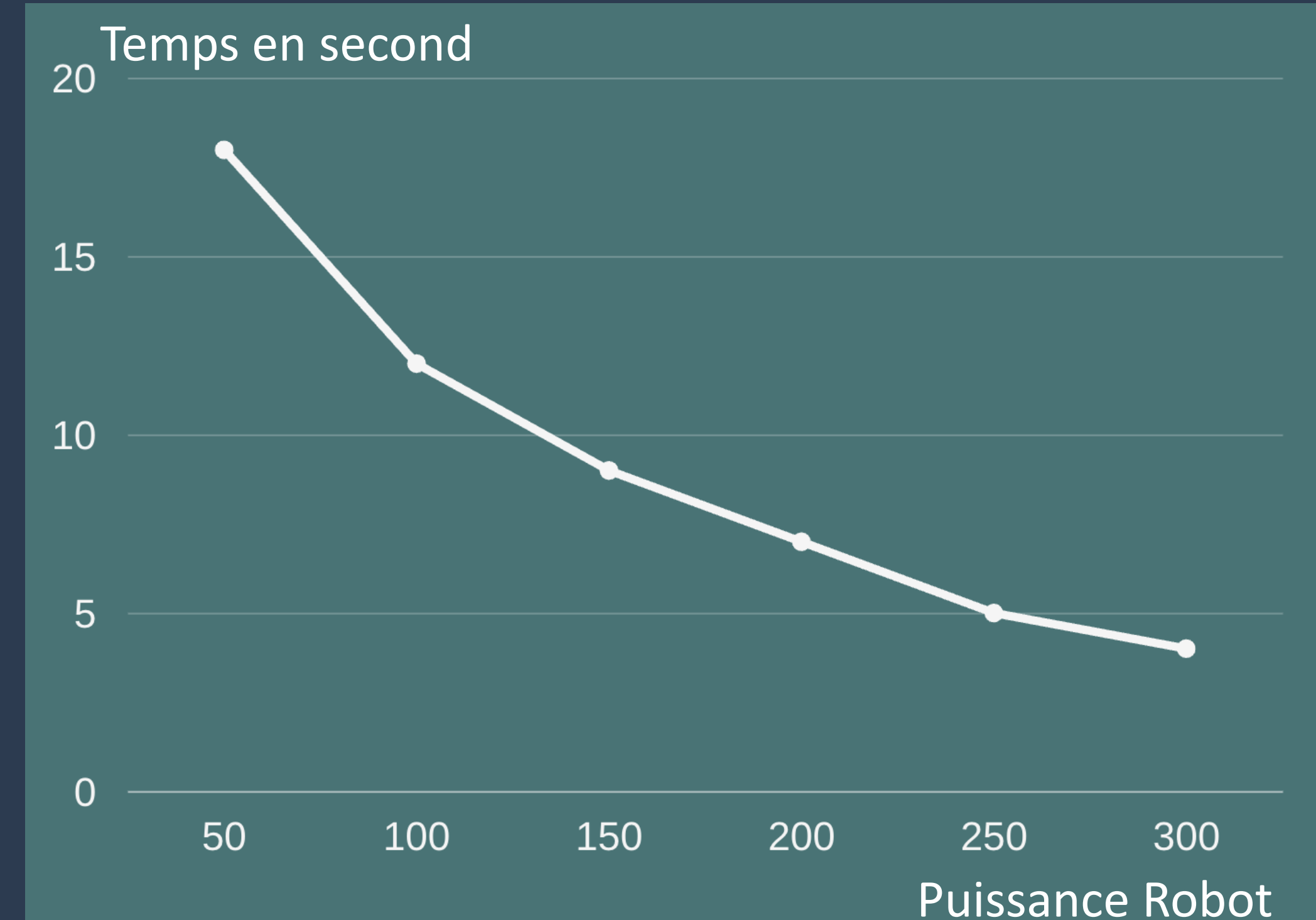
Calibration Interne

Nous passons thymio en mode réglages en appuyant longtemps sur les deux flèches gauche/droite, puis on vérifie si le robot va tout droit, s'il dévie nous appuyons sur la touche contraire de sa direction.

Calibration Externe

Dans ce type de calibration nous devons calibrer la puissance et le temps nécessaires au robot pour parcourir une distance donnée tout en allant tout droit et on change la distance et la puissance a chaque fois.

En compte le temps nécessaire pour que le robot parcours une distance de 40 cm Avec des différentes puissance du robot.



Graphe de Calibration