

Gebruiksaanwijzing

Voorzie de linefollower van stroom:

Optie 1: met de Lithium batterijen

- Maak dat de Robot losgekoppeld van de computer
- Plaats de twee opgeladen lithium batterijen in de houder achteraan op de Robot
- Zet de schakelaar zodat de led brandt
- De Arduino is nu voorzien van stroom

Optie 2: kabel via computer

- Controleer dat het ledlampje niet brand (haal voor de zekerheid de batterijen uit de Robot)
- Verbind de Robot met de computer via de meegeleverde kabel (USB B)
- Het ledlampje zal branden en de arduino is nu voorzien van stroom

Opstarten van de Linefollower

- Koppel de robot los van de USB type B kabel
- Plaats (indien nog niet aanwezig) de twee lithium batterijen in de daar voor voorziene houder volgens de instructies aangegeven op de houder (plus aan plus en min aan min)
- Zet de schakelaar aan zodanig de led brandt
- Zet de robot op het zwarte vlak op het parcours
- Kalibreer zwart via de Seriële monitor 'Start calibrating black'
- Zet de robot op het wit gedeelte op het parcours
- Kalibreer wit via de Seriële monitor 'start calibrating white'
- De robot is nu klaar voor gebruik

Rijden met de linefollower

- Plaats de robot op het parcours op de startplaats
- Druk op de start/stop knop
- De robot zal de lijn op het parcours beginnen volgen
- Voor te stoppen pak je de robot van het parcours (hij zal automatisch stoppen met rijden)

Uitschakelen van de Linefollower

- Zet de schakelaar zodanig de led niet brandt
- Haal voor de zekerheid de lithium batterijen uit de houder