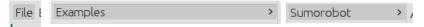
Sumoroboti töötoa ettevalmistamine

Enne igat koolitust tuleb veenduda, et:

- 1. Arvutitel on Arduino ja Sumoroboti teek installeeritud:
 - lae alla ja installeeri Arduino http://www.arduino.cc/download
 - lae alla ja installeeri Sumoroboti teek https://github.com/silps/sumoino
- 2. Sumoroboti akud oleks täidetud:
 - multimeetriga mõõda ligikaudu 7,4V aku kohta
- 3. Sumorobotil töötavad näiteprogrammid:
 - lae Sumorobotisse näiteprogramm



Juhul, kui midagi ei tööta:

Vaata üle kas juhtmed on õigesti ühendatud:

- parem mootor nr 6 ja vasak nr 5 pistikus
- vastase parem andur nr 0 ja vasak nr 1 pistikus
- joone parem andur nr 2, keskmine nr 3 ja vasak nr 4 pistikus

Kasuta teeki sisse ehitatud "test" funktsioone:

- testOpponent(); (nähes vastast, ründab)
- testLine(); (sõidab otse ja väldib joont)
- testSensors(); (väljastab kõik anduri väärtused konsooli)

Kalibreeri võimalike väärtusi "Sumo.h" failis:

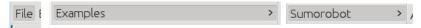
- valguse intensiivsust jooneanduril (LIGHT INTENSITY)
- vastase nägemise kaugust (OPPONENT_DISTANCE)
- servo mootorite keskpunkti, ehk stopp punkti (MIDPOINT)

```
32 /* configuration */
33 /* movement */
34 #define SECOND 1000
35 #define SEKUND 1000
36 #define MAX SPEED 100 / 100
37 #define SLOW 10 / 100
38 #define FORWARD 0 / for
39 #define EDASI 0
40 #define BACKWARD 1 // back
41 #define MAX FORWARD 180 // max
42 #define MAX FORWARD 180 // max
43 #define MIDPOINT 94 // ser
44 #define MIDPOINT 94 // ser
45 #define RIGHT WHEEL 5
46 #define RIGHT WHEEL 5
47 #define FRONT RIGHT SENSOR 0
49 #define BOTTOM_RIGHT SENSOR 1
50 #define BOTTOM_LEFT_SENSOR 2
51 #define BOTTOM_LEFT_SENSOR 3
52 #define BOTTOM_LEFT_SENSOR 4
53 /* calibration */
55 #define DOTTOM_NITENSITY 600
55 #define DOTPONENT DISTANCE 200
```

Sumorobot Workshop preparation

Before the workshop, be sure that:

- 1. The computers have Arduino and the Sumorobot library installed:
 - download and install Arduino http://www.arduino.cc/download
 - download and install the Sumoroboti library https://github.com/silps/sumoino
- 2. The batteries of the Sumorobots are charged:
 - measure approximately 7,4V per battery
- 3. The example programs are working on the Sumorobots:
 - upload the examples to the Sumorobots



In case something doesn't work:

Check that all cables are connected correctly:

- right motor nr 6 and left nr 5 pin
- opponent right sensor nr 0 and left nr 1 pin
- line right sensor nr 2, middle nr 3 and left nr 4 pin

Use the built-in "test" functions:

- testOpponent(); (attacks the opponent, when in range)
- testLine(); (drives forward and avoids line)
- testSensors(); (prints out all the sensor values to the console)

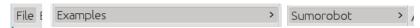
Calibrate possible values in "Sumo.h" file:

- the light intensity of the line sensor (LIGHT INTENSITY)
- the opponent detection distance (OPPONENT_DISTANCE)
- servo motor midpoint or stopping point (MIDPOINT)

Sumoroboter Workshop Vorbereitung

Vor dem Workshop, sei sicher dass:

- 1. Die Computer haben Arduino und die Sumoroboter Bibliothek installiert:
 - downloade und installiere Arduino http://www.arduino.cc/download
 - downloade und installiere die Bibliothek https://github.com/silps/sumoino
- 2. Die Batterien von den Sumorobotern sind voll:
 - messe ungefähr 7,4V pro Batterie
- 3. Die Beispiel Programme funktionieren auf den Sumorobotern:
 - uploade die Beispiele auf die Sumoroboter



Im Falle das was nicht funktsioniert:

Siehe ob alle Kabel richting verbunden sind:

- rechter Motor nr 6 und linker nr 5 pin
- rechter Gegner-Sensor nr 0 und linker nr 1 pin
- rechter Linien-Sensor nr 2, mitlerer nr 3 und linker nr 4 pin

Benutze die built-in "test" Funktione:

- testOpponent(); (greift den Gegner an, wenn im Umfeld)
- testLine(); (fährt vorwaerts und vermeidet die Linie)
- testSensors(); (schick alle Sensor Daten in die Konsole)

Kalibriere mögliche Werte in File "Sumo.h":

- die Intensität vom Lichtsensor (LIGHT INTENSITY)
- die Gegnererkennungs-Distanz (OPPONENT DISTANCE)
- der Mittelwert oder Stoppwert vom Servo (MIDPOINT)