



www.blockly4thymio.net

ARRIVÉE

CALIBRATION DES MOTEURS

version 1.0, du 30/03/2016

Avec ce réglage, vous allez calibrer la vitesse des moteurs. En effet, avec la technologie à faible coût utilisée dans le Thymio, il n'est pas possible de garantir que la vitesse des deux moteurs soit exactement identique. Ainsi, certains Thymio ne vont pas totalement droit. Cette procédure permet de corriger la différence que les deux moteurs peuvent avoir, afin que votre robot aille droit.

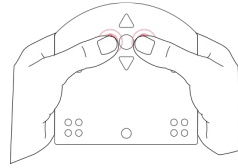
Note : Cette procédure de calibration est supportée à partir de la version 9 du firmware.

Imprimer ce fichier avec une taille de 100 % sur deux pages A4, que vous assemblerez avec de l'adhésif. Un robot qui va tout droit est un robot qui reste entre les lignes pendant 40 cm. Vous pouvez le contrôler en utilisant le comportement pré-programmé obéissant (violet). Si le robot ne va pas droit, appliquez la procédure suivante ci-dessous.



Coller le bord de la seconde page à la limite des pointillés

Dans le menu de sélection de comportement, appuyez simultanément sur les boutons gauche et droite pendant 3 secondes (voir schéma ci-contre) pour entrer dans le menu des réglages. Choisissez le mode vert clair dans le menu des modes de réglage.



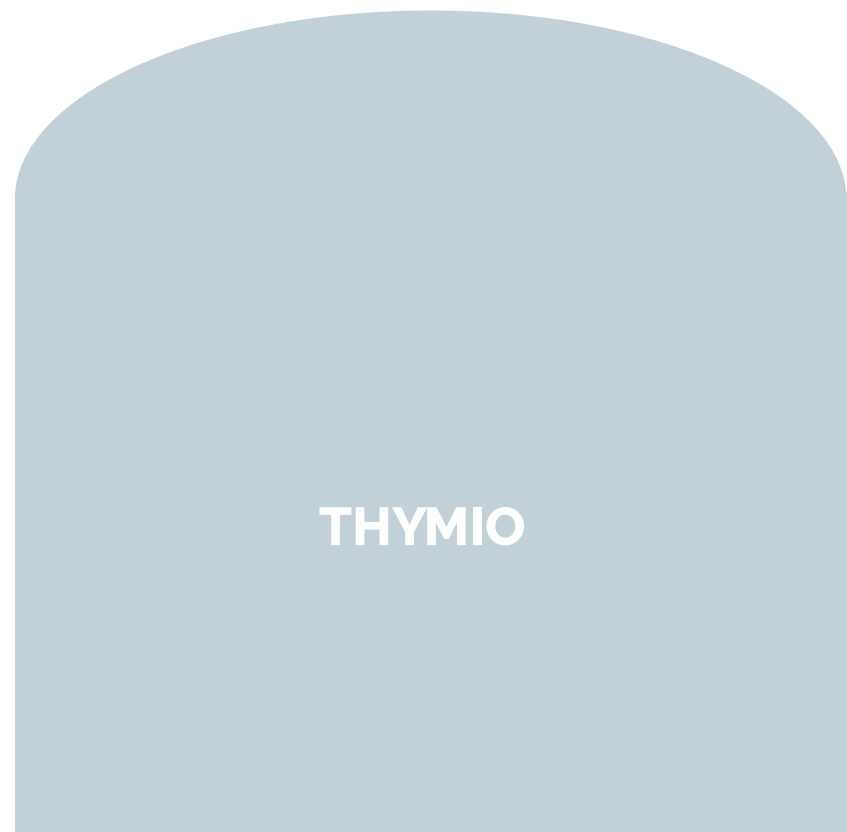
Les boutons "avant" et "arrière" font bouger le robot vers l'avant et vers l'arrière à différentes vitesses suivant le nombre de pressions. Essayez d'aller à des vitesses différentes (niveau 1 et 2) pour le calibrer.

Les boutons "gauche" et "droite" permettent d'augmenter ou de diminuer la correction. Si le robot va vers la droite, appuyez sur le bouton gauche pour corriger la direction jusqu'à ce qu'il aille droit, et inversement.

Lorsque vous êtes satisfait, appuyez sur le bouton central, cela va arrêter les moteurs et enregistrer les valeurs de correction dans le robot.

Éteignez le robot.

Contrôler le résultat de la procédure en utilisant le comportement pré-programmé obéissant (violet).



THYMIO



DÉPART