



Gebruiksaanwijzing

Line follower

Naam: Verstraete
Voornaam: Rune

Gebruik van de line follower

Voor je de line follower kunt laten rijden, moet je eerst alle instellingen goed zetten en de sensoren correct kalibreren.

Kalibreren

Vooraleer de robot kan beginnen rijden, moeten de sensoren gekalibreerd worden. Dit doe je via de seriële monitor op de computer of via een bluetoothmodule. Je typt gewoon het commando "**calibrate white**" of "**calibrate black**".

Let er wel op dat de robot bij "*calibrate white*" volledig op een witte ondergrond staat, en bij "*calibrate black*" helemaal op zwart. Zodra je het commando stuurt, worden de waarden automatisch opgeslagen.

Rijden

Na de kalibratie kun je alle nodige parameters instellen en de robot laten rijden. Met het commando "**run**" begint de line follower te rijden. Met "**stop**" stopt hij meteen.

Als je per ongeluk een foutief of onbekend commando ingeef, krijg je gewoon een melding dat het commando niet herkend wordt. Er kan dus niets foutlopen wanneer je iets verkeerd intikt.

De commando's

Run	De linefollower rijdt
Stop	De linefollower stopt
Debug	Printen van ingestelde waardes
Calibrate "black or white"	Calibreren van de sensor (black or white)
set cycle ...	Set cycle naar ... (een waarde ingeven)
set power ...	Set power naar ... (een waarde ingeven)
set diff ...	Set diff naar ... (een waarde ingeven)
set kp ...	Set kp naar ... (een waarde ingeven)
set ki ...	Set ki naar ... (een waarde ingeven)
set kd ...	Set kd naar ... (een waarde ingeven)

De ingestelde waarden

Cycle	2000
Power	35
Diff	0.75
Kp	1.30
Ki	0
Kd	0