

Programação Intermediária - Lição #9

Calibrando sensor de cor



Por Droids Robotics



POR QUE calibrar?

- Quando você usa seu sensor de cor EV3 no modo Sensor de Luz (ex.: modo luz refletida), você deveria calibrá-lo
- Calibração significa “ensinar” o sensor o que é “Preto” e o que é “Branco”
 - Isso faz Branco ser lido como 100 e Preto como 0
- Use sua programação de Calibração toda vez que as condições da luz ou da mesa mudem
 - It is probably a good idea to run it before you start a table run where you use your EV3 Sensors in Light Mode
- If you have 2 Color Sensors, the same calibration will apply to BOTH sensors. You don't have to make a different calibration program for each color sensor. Make it using 1 sensor on one of the ports and the values will apply to both.
 - If you have sensors that are very different from each other, you will need to write your own custom calibration.

Programação para Calibração

O objetivo dessa programação é ensinar ao robô para quais valores ele deve ler preto e branco. No final desse programa, o sensor de cor (no modo sensor de luz) deve ler aproximadamente 100 no branco e 0 no preto.

Nota 1: Essa programação usa o sensor 3.

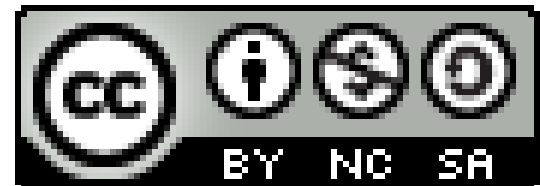
Nota 2: Se você usar dois sensores de cor, a calibração para um sensor deve ser usada para o outro também



- Quando você usar a Programação acima, será pedido que você posicione o robô em um lugar preto do tape e depois aperte o botão do meio do EV3.
- Então, será pedido que você posicione o robô no BRANCO e aperte o botão do meio do EV3.

Créditos

- Essa aula foi escrita por Sanjay e Arvind Seshan da Droids Robotics
- E-mail dos autores: team@droidsrobotics.org
- Mais aulas em www.ev3lessons.com
- Tradução por equipes GEETec e P.E.A.R.



Esse trabalho está licenciado em [Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License](https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/).