## Contrôle manette TAOTIE BOT 1/3



Bas → allumage led ir : la led bleue indique si les led sont on ou off

# Contrôle manette TAOTIE BOT 2/3

# MODE MANUEL ON



# Contrôle manette TAOTIE BOT 3/3

BOUTON R2 APPUYÉ → réglage camera



select → mode fond blanc / fond noir-

Gauche droite → choix paramètre

Haut bas → + - paramètre sélectionné

home → image source / image noir et blanc

#### Mise en route

- 1/ placer le bot sur une surface unie (qui sera la même sur chaque redémarrage avec même condition lumineuse)
- 2/ brancher batterie
- 3/ brancher câble HDMI sur le port HDMI 0 de la raspberry (si besoin de réglage vidéo)
- 4/ interrupteur sur on
- 5/ attendre que les led clignotent avant de prendre le contrôle du bot avec la manette

### Réglage camera

- 1/ passer la camera sur l'image source (R2 + home)
- 2/ déplacer le bot sur le scotch, de façon a voir du sol et du scotch sur le retour vidéo
- 3/ régler la luminosité et le contraste de l'image de façon avoir l'image la plus contrastée possible
- 4/ passer la camera sur l'image noir et blanc (R2 + home)
- 4bis / si le sol est sombre et le scotch blanc, changer le mode (R2 + select)
- 5/ régler le thresh de façon a avoir une image ou le sol est blanc et le scotch noir, avec le moins parasitage possible.
- 6/ enregistrer les réglages (R2 + start)

### **Enregistrement parcours**

- 1/ « select » pour passer en mode manuel (led verte s'allume)
- 2/ « home » pour placer le bot sur son point zero (led bleu s'allume)
- 3/ « start » pour démarrer l'enregistrement (led jaune s'allume)
- 4/ déplacer le bot (chaque déplacement et retour point zero est enregistré)
- 5/ « start » pour terminer l'enregistrement (led jaune éteinte)

### lecture parcours

- 1/ « select » pour sortir du mode manuel (led verte éteinte)
- 2/ « start » pour démarrer la lecture (le bot commence par faire une mise a zéro) (led jaune s'allume)

### Sortir du mode lecture

« select » pour passer en mode manuel pour sortir du mode lecture (led jaune éteinte / led verte s'allume)