|  |  |
| --- | --- |
| Calibration successful  Calibration Fail  Bộ nhớ đệm lưu vịt trí 6 khớp về góc giới hạn  Gửi tín hiệu về Ảduino  Limit Switch Check  Di chuyển tới vị trí giới hạn  Gửi tin hiệu cho arduino | * Kích hoạt chức năng Auto Calibration trên giao diện điều khiển * Máy tính encode và gửi tín hiệu calib cho Arduino thông qua cổng COM * Arduino cấp xung điều khiển cho 6 drivers, động cơ hoạt động và đưa các khâu quay đến góc gới hạn * Công tắc hành trình kiểm tra xem cả 6 khâu đã tới vị trí giới hạn hay chưa  1. Nếu trong 6 khâu có ít nhất 1 khâu chưa về vị trí giới hạn ( Calibration Fail ) -> tiến hành calib lại 2. Nếu tất cả 6 khâu đều đã về tới vị trí giới hạn -> Calibration successful      * Arduino xác nhận quá trình calib đã thành công, tín hiệu sau đó sẽ được encode để gửi trả về chương trình điều khiển * Chương trình sẽ trả lại giá trị ở góc giới hạn, cập nhật bộ nhớ đệm lưu vị trí góc các khâu * Quá trình Robot calibration hoàn thành |