



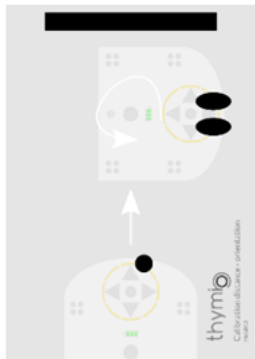
ANLEITUNG FÜR DIE FERNKALIBRIERUNG UND ORIENTIERUNG FÜR DIE AKTIVITÄTEN DES THOOL-Projekts

Einige Aktivitäten des Projekts Thool müssen mit der Kalibrierung des Roboters begonnen werden. Jeder Motor besitzt seine eigenen Eigenschaften. Diese führen zu verschiedenen Ergebnissen, was zum Misserfolg der Übung führen kann.

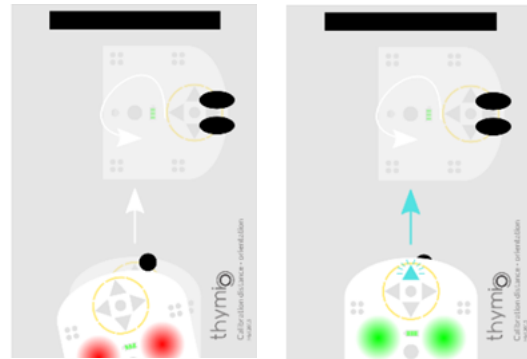
ANLEITUNG

1. Laden Sie das Programm der Aktivität auf Thymio (siehe Dokument « Programme » auf der Seite *Hilfsmaterial* der Website *thool.ch*)
2. Starten Sie das Programm mit Thymio.

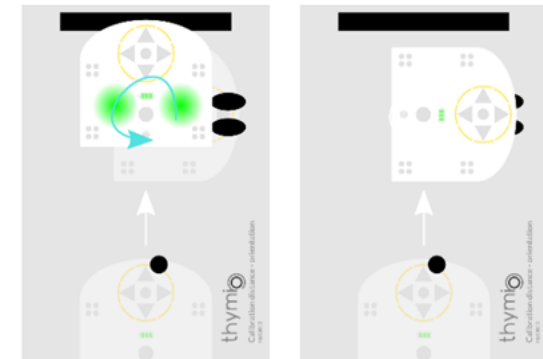
3. Stellen Sie den Roboter auf die Abbildung, welche auf Seite 2 angegeben ist.



4. Achten Sie darauf den Roboter gut mit dem Schattenbild auszurichten. Sobald die Ausrichtung gut ist, blinkt der Roboter grün.



5. Indem Sie den Vorwärts-Knopf des Roboters drücken, wird er sich bis zur schwarzen oberen Linie vorwärts bewegen. Danach wird er sich um die eigene Achse drehen. Er hält schliesslich auf dem oberen Schattenbild.



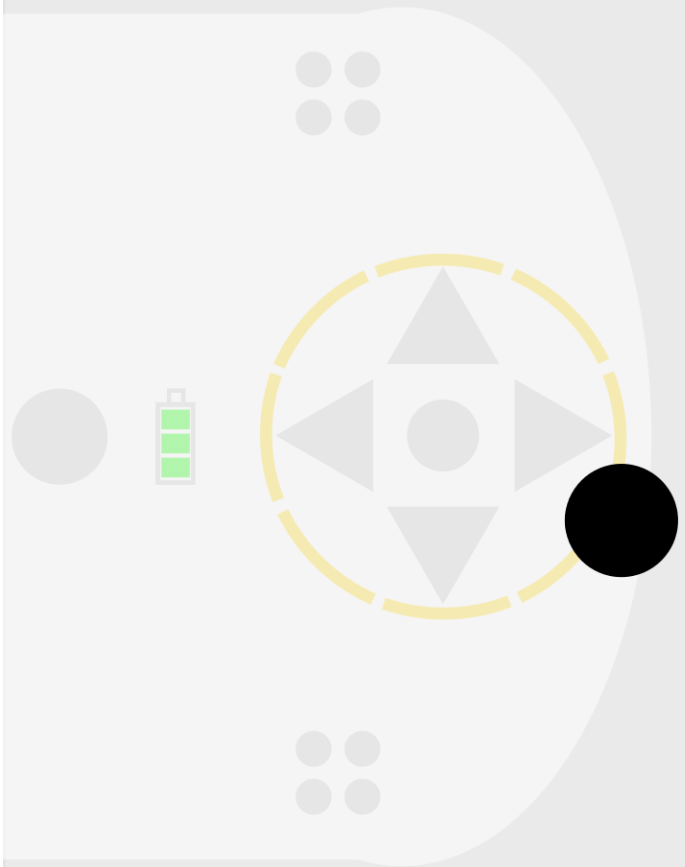
6. Der Roboter ist nun kalibriert. Wenn die Speicherung funktioniert hat, piept der Roboter einmal.
7. Falls der Roboter den beschriebenen Ablauf nicht vollständig durchsoffen hat (z.B., wenn er nach $\frac{3}{4}$ der Drehung nicht angehalten hat), gehen Sie zu Punkt 2 zurück und beginnen Sie die Kalibration noch einmal.

WENN SIE EINE MICROSD-KARTE BENUTZEN

Der Roboter bleibt kalibriert solange die MicroSD-Karte im Roboter bleibt. Wenn Sie die MicroSD-Karte wechseln, müssen Sie den Roboter wieder neu kalibrieren.

WENN SIE KEINE MICROSD-KARTE BENUTZEN

Der Roboter bleibt kalibriert solange er eingeschaltet ist. Wenn Sie ihn ausschalten, müssen Sie ihn danach wieder neu kalibrieren.



thymi^o

Calibration distance - orientation

Mai 2015