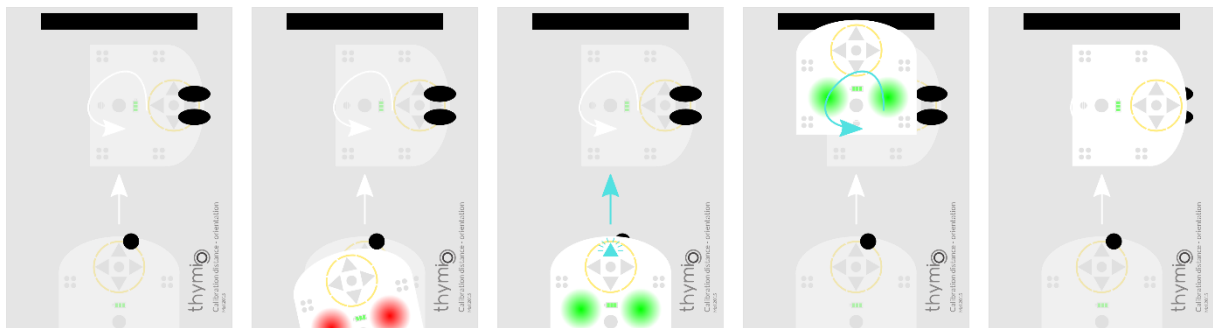




CALIBRATION EN DISTANCE ET ORIENTATION MODE D'EMPLOI

Avant de commencer l'activité, il faut effectuer la calibration des robots. En effet, chaque moteur possède ses propres caractéristiques. Ils donnent tous des résultats différents, cela peut suffire pour faire échouer cette expérience.



Pour calibrer Thymio, vous aurez besoin de la fiche « Thymio, Calibration distance – orientation » (mai 2015, à la page suivante).

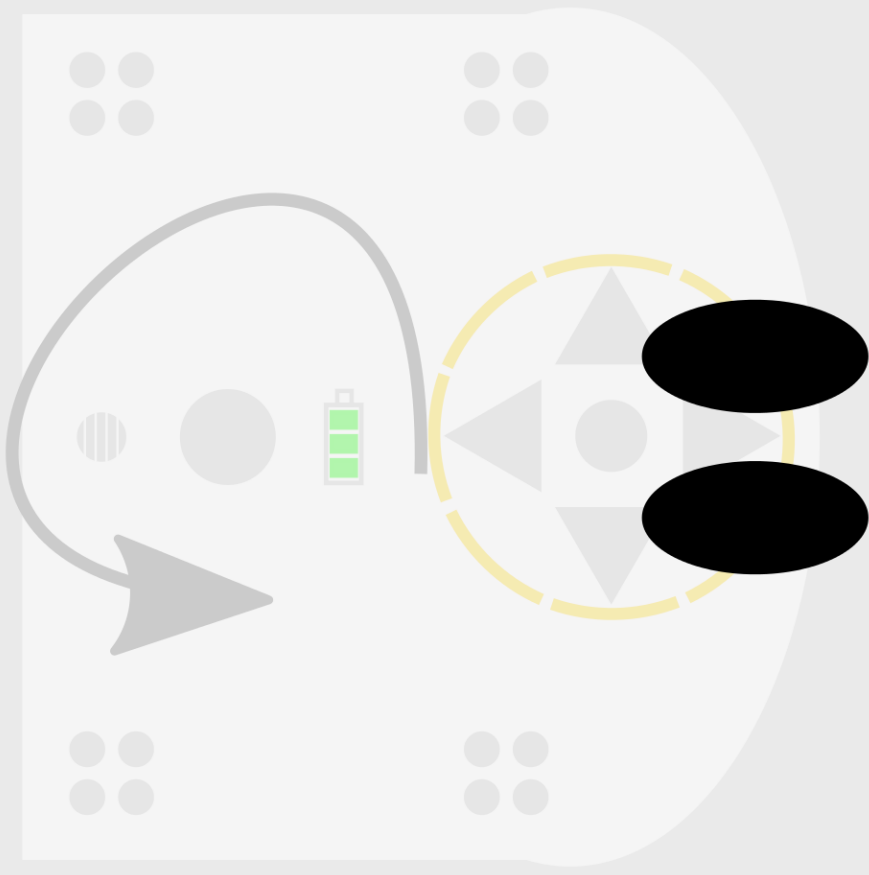
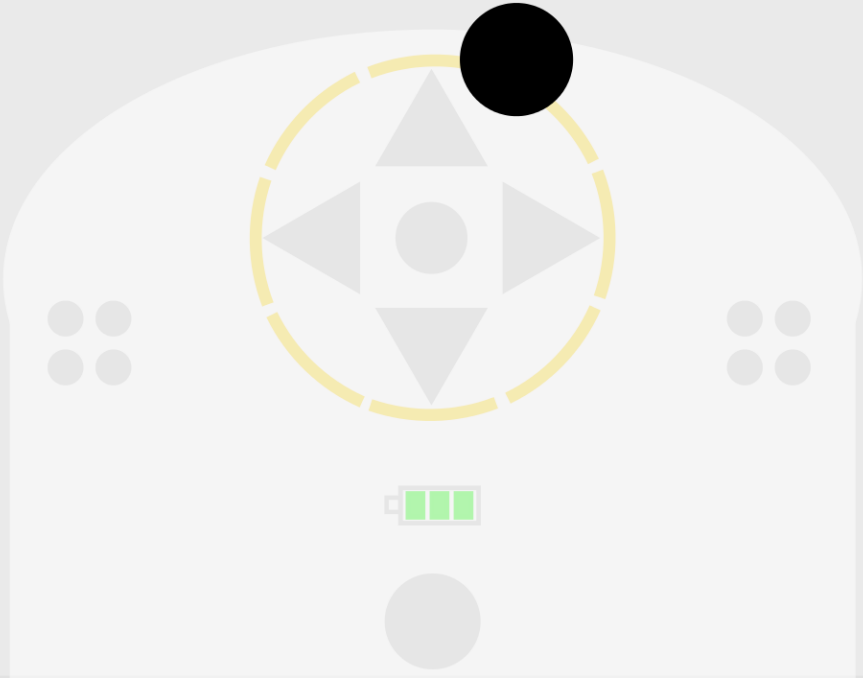
1. Mettez le programme Thymio de l'activité dans Thymio (voir fiche « Programme Thymio et carte microSD »)
2. Appuyez simultanément sur les flèches gauche et droite de Thymio durant 3 secondes. Le robot clignotera en rouge.
3. Posez le robot sur la fiche « Thymio, Calibration position – orientation ». Veillez à bien aligner le robot avec à la silhouette. Si l'alignement est bon, il clignotera en vert.
4. En pressant le bouton avant du robot, il se mettra à avancer jusqu'à la ligne noire du haut. Ensuite il tournera sur lui-même. Il s'arrêtera finalement sur le dessin du haut.
5. La calibration est terminée et enregistrée sur le robot ou sur la carte microSD. Si l'enregistrement a fonctionné, vous devriez avoir entendu un « tut ».
6. Si le robot n'a pas suivi ce schéma (s'il ne s'est pas arrêté après $\frac{3}{4}$ de tour par exemple), retournez au point 2 et recommencez la calibration.

Si vous utilisez une carte microSD

Tant que vous laissez la carte microSD dans le robot, il sera calibré. Si vous changez de carte microSD, il faudra recommencer la calibration.

Si vous n'utilisez pas de carte microSD

Le robot est calibré tant qu'il reste allumé. Si vous l'éteignez, il faudra le calibrer à nouveau.



thymio®

Calibration distance - orientation

Mai 2015