

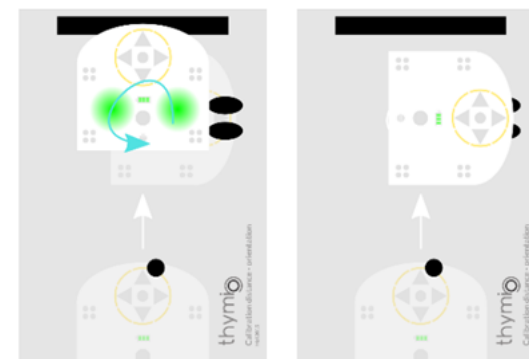
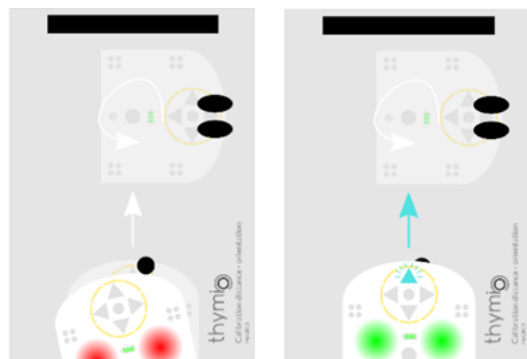
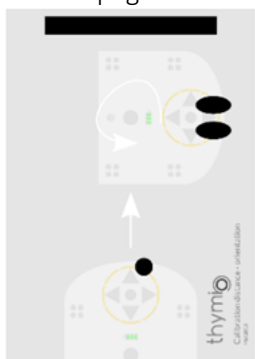


## MODE D'EMPLOI POUR LA CALIBRATION EN DISTANCE ET ORIENTATION POUR LES ACTIVITÉS DU PROJET THOOL

Certaines activités du projet Thool demandent d'être démarrées par 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.

### MARCHE À SUIVRE

1. Mettez le programme de l'activité dans Thymio (voir la fiche « Programme » sur la page *Matériel auxiliaire* du site *thool.ch*)
2. Lancez ce programme avec Thymio
3. Posez le robot sur la feuille qui est donnée dans cette fiche sur la page 2
4. Veillez à bien aligner le robot avec la silhouette. Si l'alignement est bon, il clignotera en vert
5. 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 la silhouette du haut.



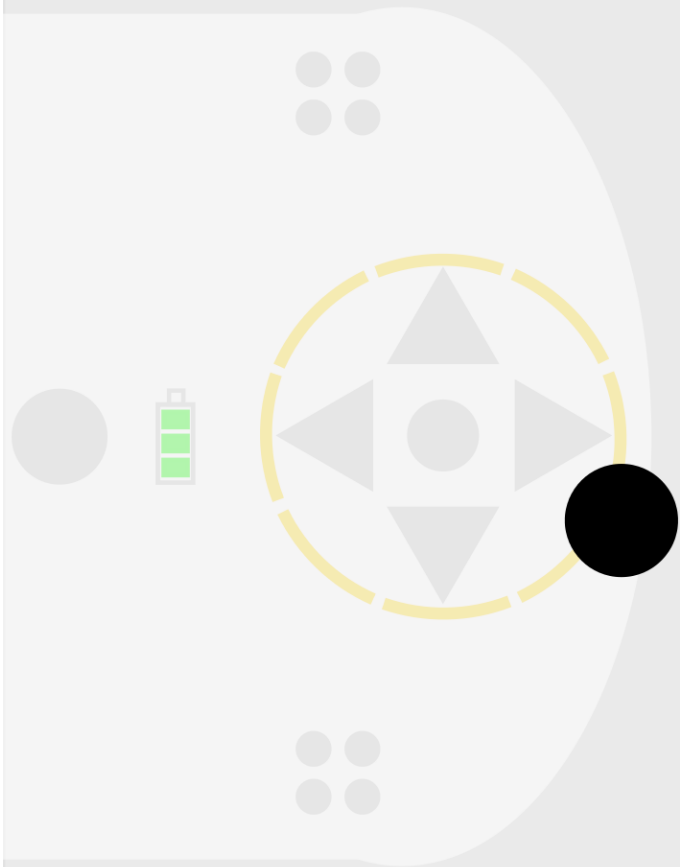
6. La calibration est terminée et enregistrée. Si l'enregistrement a fonctionné, vous devriez avoir entendu un « tut ».
7. Si le robot n'a pas suivi ce schéma (s'il ne s'est pas arrêté après  $\frac{3}{4}$  de tour par exemple), retournez au point 2 et recommencez la calibration.

### 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.



thymi

Calibration distance - orientation

Mai 2015