

Kalibracja czujników przeszkód Edison V2.0

Roboty Edison V2.0 są wyposażone w czujniki przeszkód, aby odnajdywać się w labiryntach lub omijać przeszkody i unikać kolizji z innymi robotami.

Po wyjęciu zestawu z opakowania może się okazać, że potrzebna będzie kalibracja czujników aby robot skutecznie wykrywał obiekty przed sobą.

Ten kod kreskowy aktywuje program kalibracji czujników przeszkód Edisona.

Program uruchamia tryb kalibracji czujników w skali czułości od 1 (min) do 7 (max).

Odczytywanie kodu kreskowego

1. Umieść Edisona przodem w stronę kodu kreskowego, na jego prawej stronie (na strzałce)
2. Naciśnij przycisk "Nagraj" (kółko) trzy razy
3. Edison pojedzie do przodu i odczyta kod kreskowy



Kod kreskowy - Kalibracja Czujników Przeszkód

Co robić dalej

Po prawidłowym odczytaniu kodu przez robota, przygotuj sobie odpowiednią przeszkodę i połóż Edisona na dużej, równej, płaskiej powierzchni. Następnie naciśnij przycisk "Uruchom" (trójkąt). Robot przejdzie w tryb kalibracji.

Pierwszym kalibrowanym czujnikiem będzie **lewy czujnik** przeszkód Edisona.

Zwiększaj czułość przy pomocy przycisku "Uruchom" lub zmniejszaj ją przy pomocy przycisku "Nagraj". Możesz ustawić czułość w skali od 1 do 7. Stan wykrycia przeszkody jest sygnalizowany przy pomocy migających diod LED robota. Ustal odległość czujnika od przeszkody i sprawdź czy czujnik "widzi" przeszkodę. Wyreguluj czułość czujnika według własnego uznania lub ustaw czułość na maksimum (np. naciskając 7 razy przycisk "Nagraj").

Aby przejść do kalibracji **prawego czujnika** i zatwierdzić ustawienia dla lewego czujnika, naciśnij kwadratowy przycisk.

Ustaw czułość dla prawego czujnika przeszkód Edisona według własnego uznania. Zwiększaj czułość przy pomocy przycisku "Uruchom" lub zmniejszaj ją przy pomocy przycisku "Nagraj". Zatwierdź ustawienia przyciskiem kwadratowym.