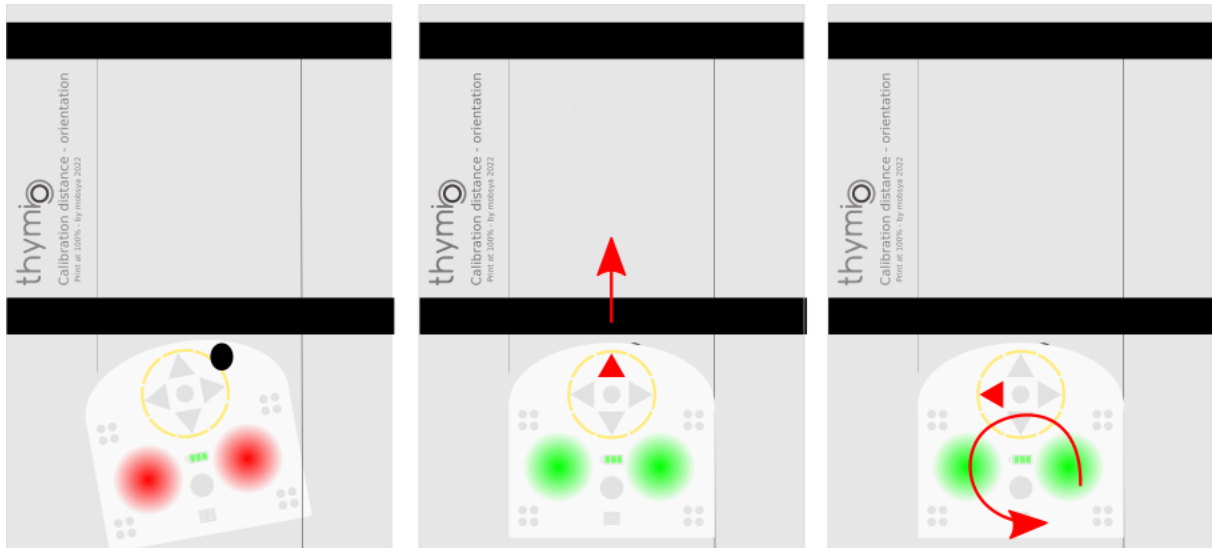


CALIBRATION EN DISTANCE ET ORIENTATION

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



Pour calibrer Thymio, vous aurez besoin de la fiche « Thymio, Calibration distance – orientation »

Etalonnage de la distance :

1. Appuyez simultanément sur les flèches gauche et droite de Thymio durant 3 secondes.
2. Le robot clignotera en rouge. 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.
3. En pressant le bouton avant du robot, il se mettra à avancer jusqu'à la ligne noire du haut.

Etalonnage de l'orientation :

1. Appuyez simultanément sur les flèches gauche et droite de Thymio durant 3 secondes.
2. Le robot clignotera en rouge. 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.
3. En appuyant sur le bouton de la flèche gauche, le robot fait un tour complet.

Si vous trouvez que l'une des étapes n'était pas précise, vous pouvez la refaire. La calibration est stockée dans la mémoire du Thymio ou sur la carte microSD si elle est présente.

Adapté par l'association Mobsya, sous licence , créé à l'origine par EPFL-MOBOTS (mobots.epfl.ch), fichiers sources sur www.thool.ch.