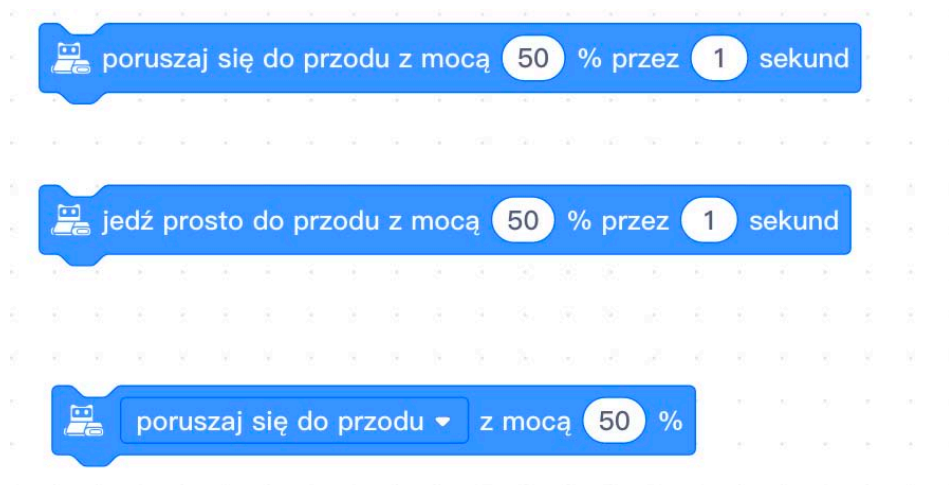


Co zrobić, gdy Codey Rocky skręca lekko w lewo lub prawo w trakcie jazdy do przodu?

W programie mBlock są dostępne 3 bloki odpowiedzialne za jazdę do przodu.



Z racji ułożenia silników napędzających gąsienice robota, ciężko jest uzyskać 100% precyzję i możliwe są nieznaczne odchylenia.

Jeżeli jednak zależy ci na precyzji użyj 2 lub 3 bloczka.

Codey Rocky stara się utrzymać prostą linię poruszania opierając się na odczytach z wbudowanego żyroskopu.

Jeżeli zastosowanie alternatywnych bloczków kodu nie przynosi efektów, skalibruj żyroskop. Pamiętaj też o zaktualizowaniu oprogramowania!

Żyroskop w Codey Rocky może ulegać rozkalibrowaniu ze względu na potrząsanie i zmiany pozycji robota. Jeżeli zauważysz różnice w działaniu należy ponownie skalibrować żyroskop robota!

Kalibracja żyroskopu.

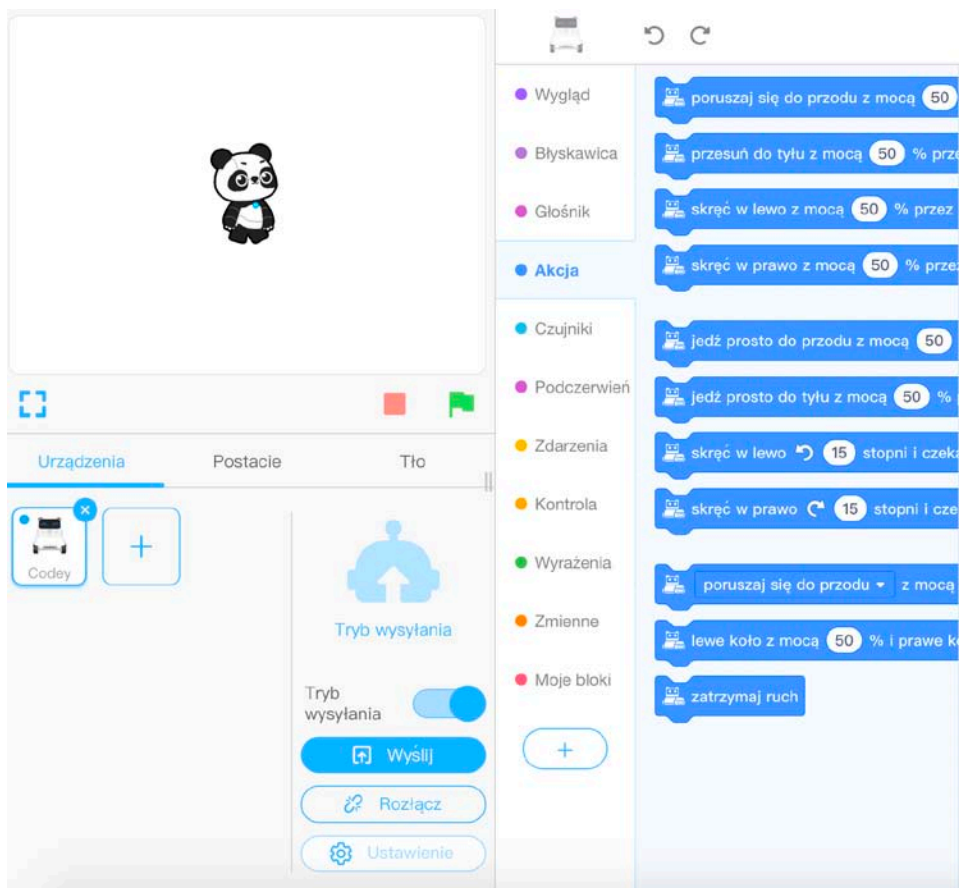
Do kalibracji żyroskopu robota będzie potrzebny komputer z zainstalowaną aplikacją mBlock5 oraz adapter lub kabel do połączenia robota i komputera.

Aplikację pobierzesz pod adresem:

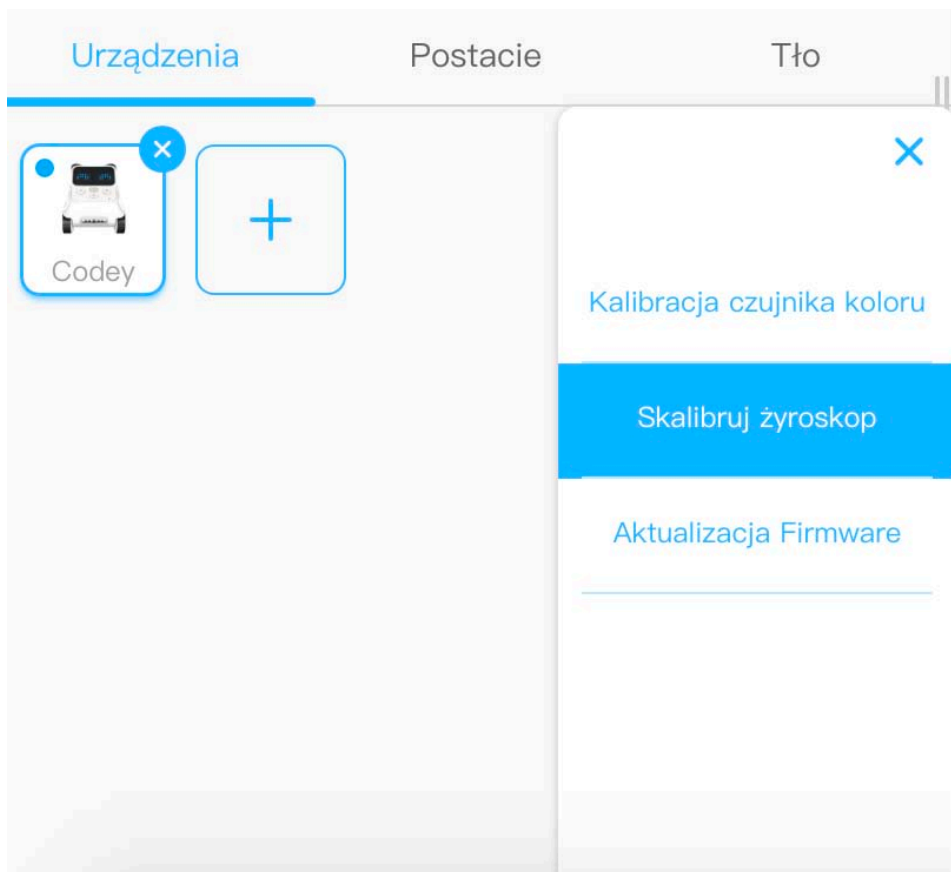
<http://www.mblock.cc/mblock-software/>

Otwórz aplikację mBlock5 i kliknij "Nowy projekt".

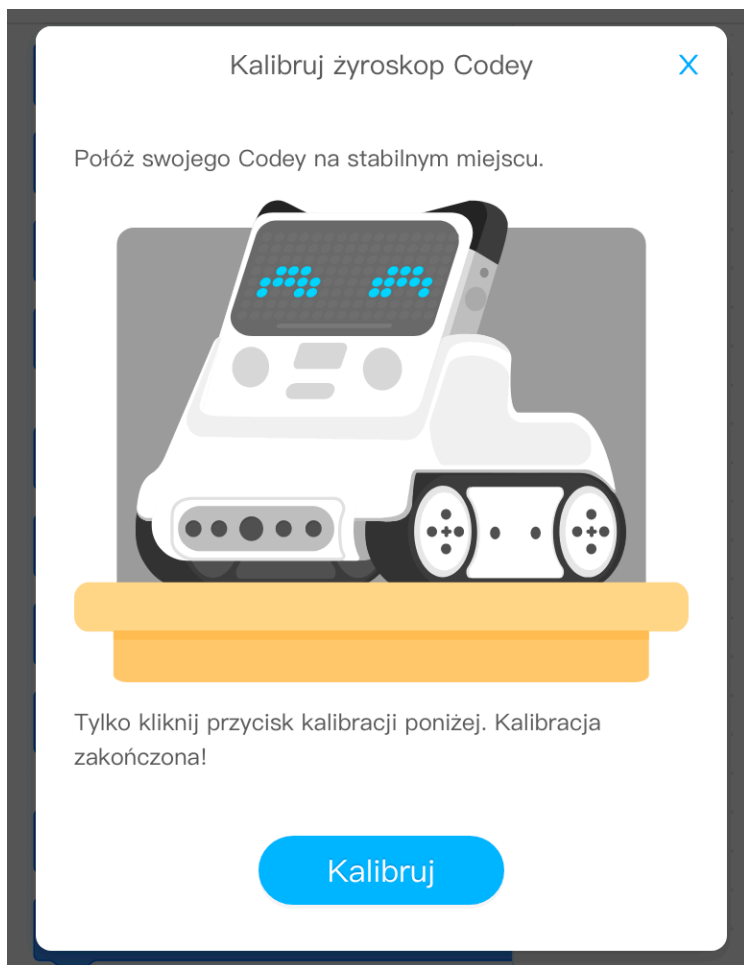
Połącz robota klikając "Połącz" (Łącząc adapterem pamiętaj o sparowaniu robota, klikając migający na niebiesko przycisk adaptera – po sparowaniu przycisk zaświeci się na stałe).



Po połączeniu wejdź w ustawienia, przycisk znajdujący się pod przyciskami Wyślij i Rozłącz.



Następnie wybierz skalibruj żyroskop. Pamiętaj aby przed kalibracją położyć robota na twardym i stabilnym podłożu. Dobrze aby robotostał 5 min nieruszany przed kalibracją celem uspokojenia czujnika żyroskopu.



Następnie kliknij przycisk Kalibruj i poczekaj na zakończenie procesu kalibracji (okienko kalibracji zniknie).

Ustawianie precyzyjnych wartości dla silników.

Oprócz wcześniej pokazanych blozków kodu, możesz ustawiać indywidualną wartość dla każdego silnika (koła).

