

Calibración de los motores

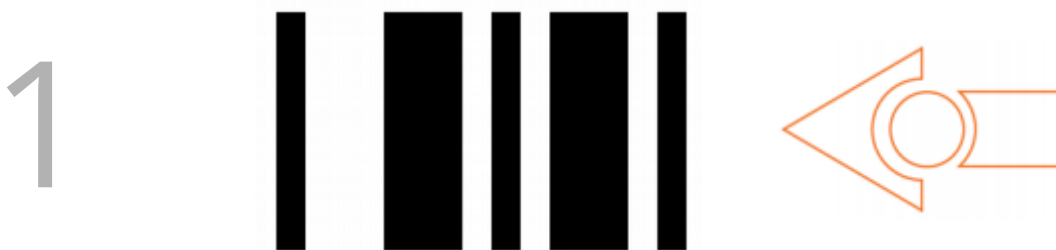
En caso de que tu robot se desvíe (normal con el uso).

1. Escanea el código
2. Una vez escaneado coloca el robot en una superficie plana ¡y amplia!
3. Presiona el botón triángulo dos veces. El robot se moverá varias veces adelante y atrás e incluso en círculos
4. Cuando termine los movimientos (puede llevar un rato) el robot ya está listo de nuevo



Calibración detector de obstáculos

1. Escanea el código
2. Coloca el robot sin que tenga ningún obstáculo a la vista e inicia el programa con el botón triángulo
3. Coloca un obstáculo y pulsa el botón triangular para aumentar la sensibilidad/distancia (parpadea el LED rojo) o el botón redondo para disminuir (deja de parpadear el LED rojo)
4. Se calibra primero el lado izquierdo. Sin mover el robot ni el obstáculo, pulsa el botón cuadrado y repite el paso 3 para calibrar el lado derecho



1. Coloca el robot sobre la flecha
2. Pulsa tres veces el botón redondo
3. ¡Listo! Ejecuta el programa con el triángulo