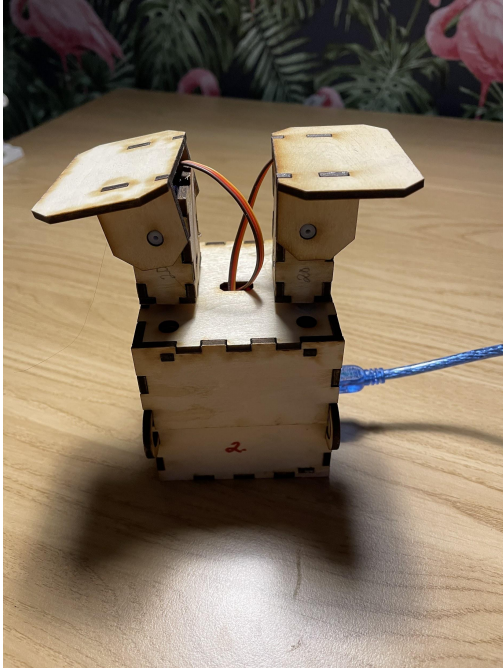


Otto-robotin jalkojen kalibrointi

Robotin jalat tulee kalibroida (säätää) suoraksi ennen kuin robotti voi toistaa eri liikeratoja mahdollisimman puhtaasti. Aseta robotti suoralle alustalle jalat ylöspäin.



Valitse Otto Blocklystä Esimerkit ja sieltä Legs Calibration.

Setup

- calibrate leg left 0 right 0
foot left 0 right 0
- save Trims on EEPROM

Loop

- home

Muuta jalkojen arvoja asteittain pienin arvoin (+5 tai -5 astetta)

Sinun on tarkistettava ja ladattava koodi useita kertoja, kunnes Otton jalat näyttävät täysin suorilta.

Vasta sitten kun robotti näyttää suoralta, voit aktivoida tämän lohkon, ja poistaa sen sitten käytöstä. Muuten muistiin voi jäädä pysyvä vaurio.

Vasta kun Oton jalat ovat täysin suorassa, voit aloittaa liikeratojen ohjelmoinnin.

