Neispravno kalibracijsko tipkalo na robotu

Ako kalibracijsko tipkalo na robotu ne radi ili je otkinuto, u nastavku pogledajte kako programski dodati mogućnost kalibracije senzora za praćenje linije pomoću tipkala B na micro:bitu.

1. Preuzmite program Funkcija za kalibraciju senzora za praćenje linije.

2. **Otvorite program**, zatim **povucite i ispustite cijeli blok naredbi** *Kalibracija senzora za praćenje linije* u **Backpack** dio unutar Mind+ aplikacije.

U Backpacku će se kreirati kopija funkcije *Kalibracija senzora za praćenje linije* (ljubičasto označena), koja će od sada biti dostupna u svakom Mind+ programu koji koristite na tom računalu.

É Mi	nolt Project 🗸	Learning 👻	Connect Device 🖣	Conline Offline Python
Blocks	;			Ipload Ocde Ocde Ocde Ocde Ocde Ocde Ocde Ocd
Q	Control	[*] 주 [*]		
	wait 1 seconds			define Kalibracija senzora za praćenje linije
Control	wait until			control all - led light open - base services and a service service service service service service services and a service
				wait until 💿 🕒 button pressed?
Operators	repeat 10			set L2 • to 🚎 read line sensor L2 • ADC data
Variables				set L1 • to im read line sensor L1 • ADC data
Valiables	repeat until			set M • to read line sensor M • ADC data
My Blocks	9			set R1 • to read line sensor R1 • ADC data
	if then			set R2 • to main read line sensor R2 • ADC data
micro:bit				set srvCRNA \bullet to $L1 + M + R1 / 3$ set set set 2 .
				set srvBIJELA • to L2 + R2 / 2
Board	if then			set Threshold - to srvBIJELA - srvCRNA / 2 + srvCRNA 2
	else			Control all - led light close -
				wait (0.2) seconds
	if then			control all • led light open •
Extensions	(wait 0.2 seconds
			Ba	ackpack
script code				

3. **Zatvorite taj program** i otvorite novi ili već postojeći Mind+ program za programiranje robota. **Kreirajte program koji želite za praćenje linije**.

4. Iz Backpacka povucite funkciju Kalibracija senzora za praćenje linije u radni prostor svog programa. Na taj način ste dodali funkciju za kalibraciju senzora.

5. U kategoriji naredbi *My Blocks*, pronađite naredbu funkcije *Kalibracija senzora za praćenje linije* i smjestite ju **na početak svog programa** kako je prikazano na slici u nastavku.

Ova se naredba uvijek postavlja prije svih ostalih blokova u programu.

M i	ଲ ି ନ୍ Project 👻 Learning 👻	Connect Device 👻			Online	Offline	Python	٥
Blocks	s			1 Up	load	(Code	arduing	• C ▼
Q	My Blocks 자 Make a Block	micro:bit starts						
Control	Kalibracija senzora za praćenje lin	Kalibracija senzora za praćenje linije wait until Co A J button pressed?	· · · · ·					
Operators	micro:bit	pin P15 • RGB (0) to (3) show color wait (1) seconds						
Variables	micro:bit starts	reneat until	rd • speed 20		14 ▼ rea	d data compa	nv:cm <	
My Blocks	event program	Praćenje linije						
micro:bit	• when microbit pin P0 • co	set all • motor stop			 			9
Expansion Board	when logo up •	define Kalibracija senzora za praćenje linije						ন্দ হ
	 dot screen display pattern 	control all • led light open • wait until • B • button pressed?						
Extensions	display • hello world •	set 12 • to read line sensor 12 • ADC data						
	stop animation	Backpack			define	Draćenie lini		
script code								

6. **Preuzmite program na micro:bit** pritiskom na **Upload**. Uključite robota na prekidaču – prednja crvena svjetla će se uključiti kao podsjetnik da je prvo potrebno izvršiti kalibraciju.

7. **Postavite robota na stazu** tako da su unutarnji senzori **L1, M i R1** na crnoj podlozi, a vanjski **L2 i R2** na bijeloj.

Nakon što ste robot postavili na ovu poziciju, jednom, kratko pritisnite tipkalo B na micro:bitu. Prednja crvena svjetla će zatreperiti dva puta te se potom isključiti. To je znak da je kalibracija bila uspješna.



8. **Pokrenite robota** kako ste mu zadali u svom programu. Robot će započeti s izvršavanjem programa i praćenjem linije.