

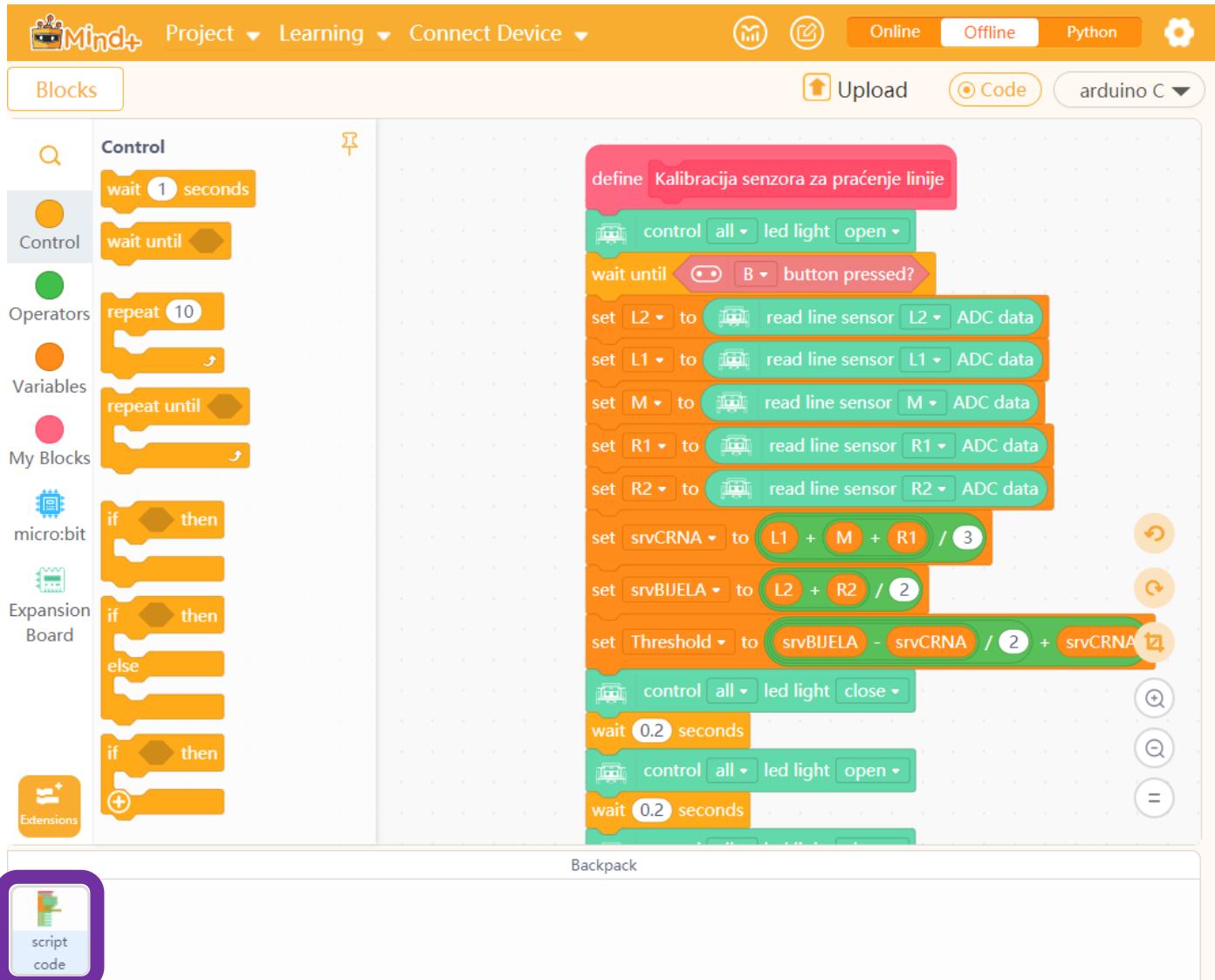
Neispravno kalibracijsko tipkalo na robotu

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.

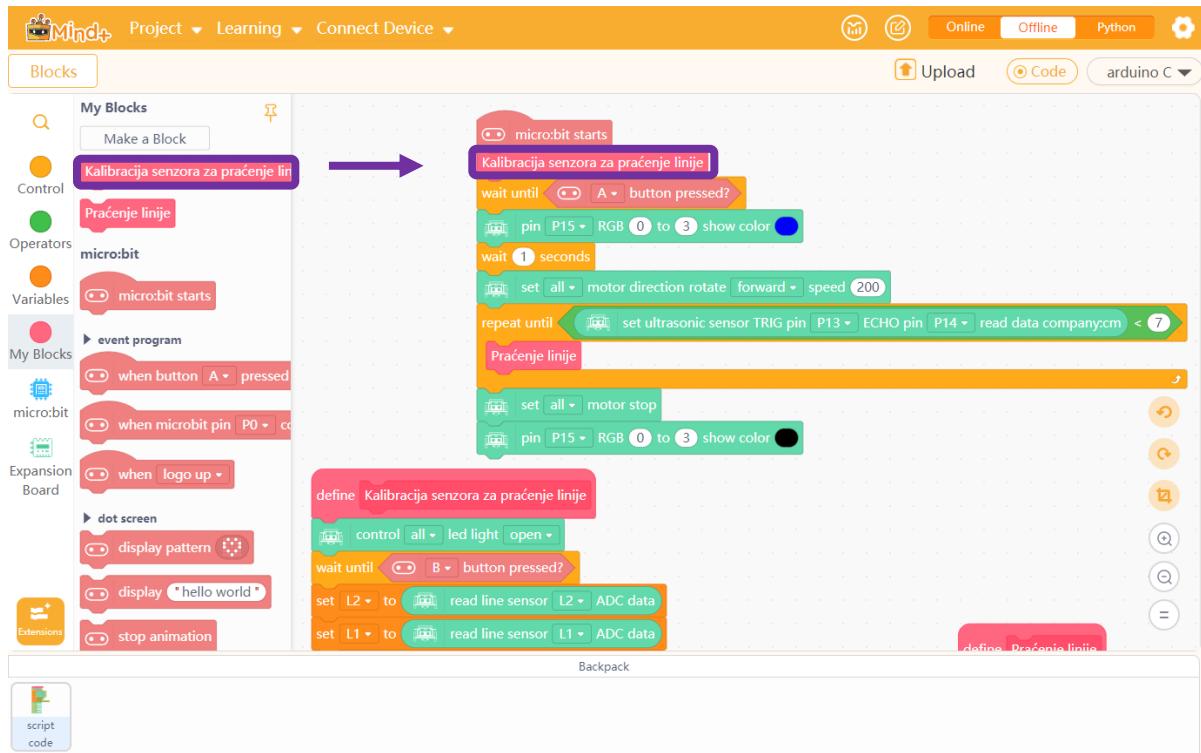


3. Zatvorite taj program i otvorite novi ili već postojeći Mind+ program za programiranje robota. Kreirajte program koji želite za praćenje linije.

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.



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.