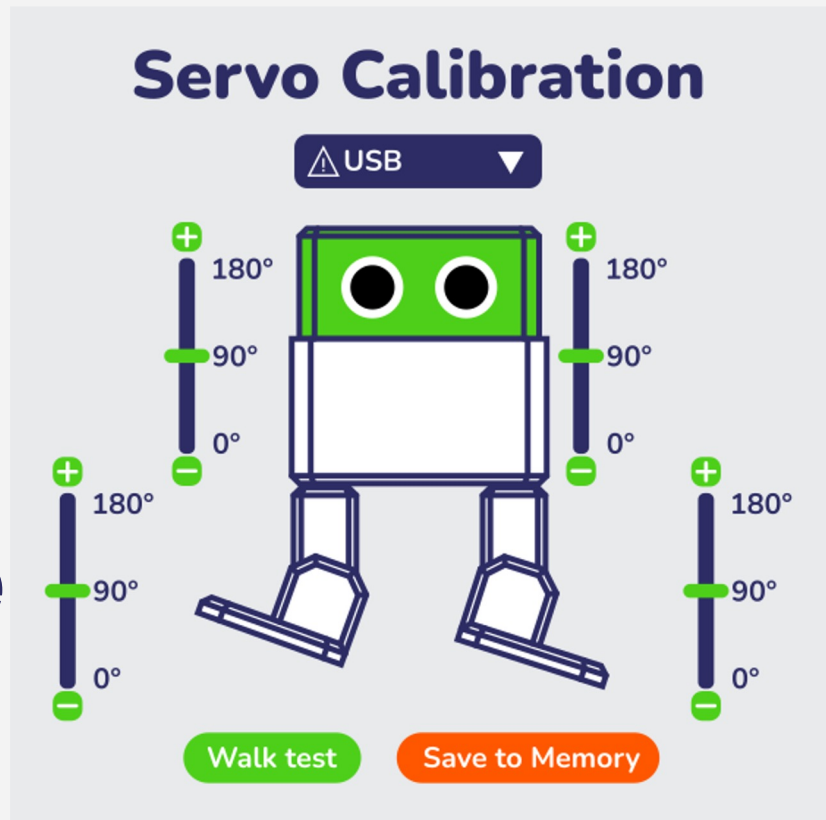
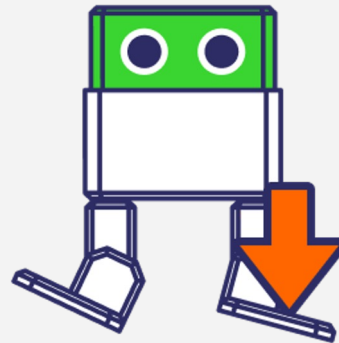


Otto Ghid de calibrare Servo-Motoare



Descarcă aplicația de calibrare Servo

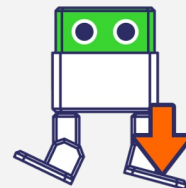
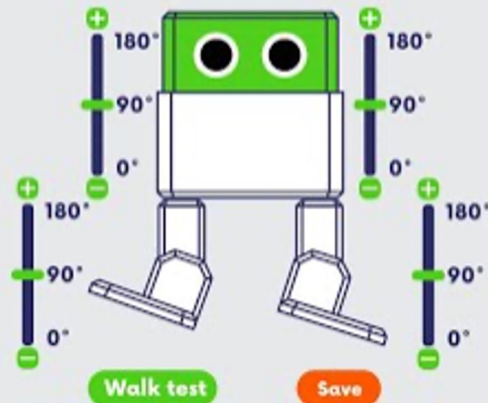


calibration

Să-l
facem
să
meargă!





**How to
calibrate?**





calibration


otto blockly


Level: 1 2 3 English 


06 |  Serial measure distance I


07 |  Theremin I


08 |  Color LEDs I

09 |  RGB LED Functions I



10 |  RGB LED Clockfun I

11 |  Servo centering I

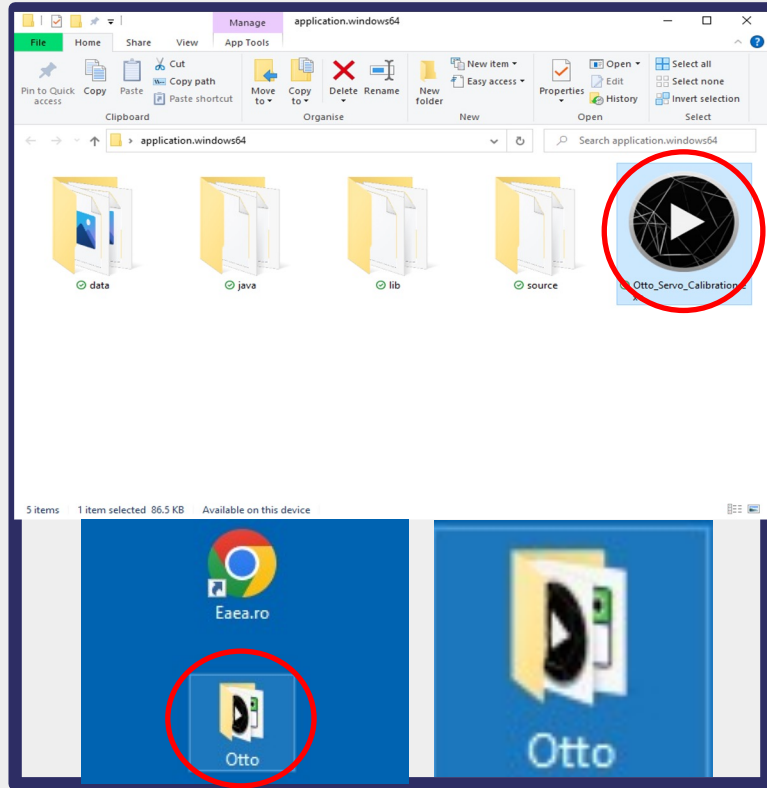
12 |  Servo sweep I

13 |  Biped calibration I

Calibrarea corectă a lui Otto

1. Deschide "Otto Blockly",
dă click pe exemple  și
deschide exemplul de
calibrare  Biped calibration I .

**Conectează USB-ul în Arduino
apoi apasă pe upload .**



Calibrare Servo

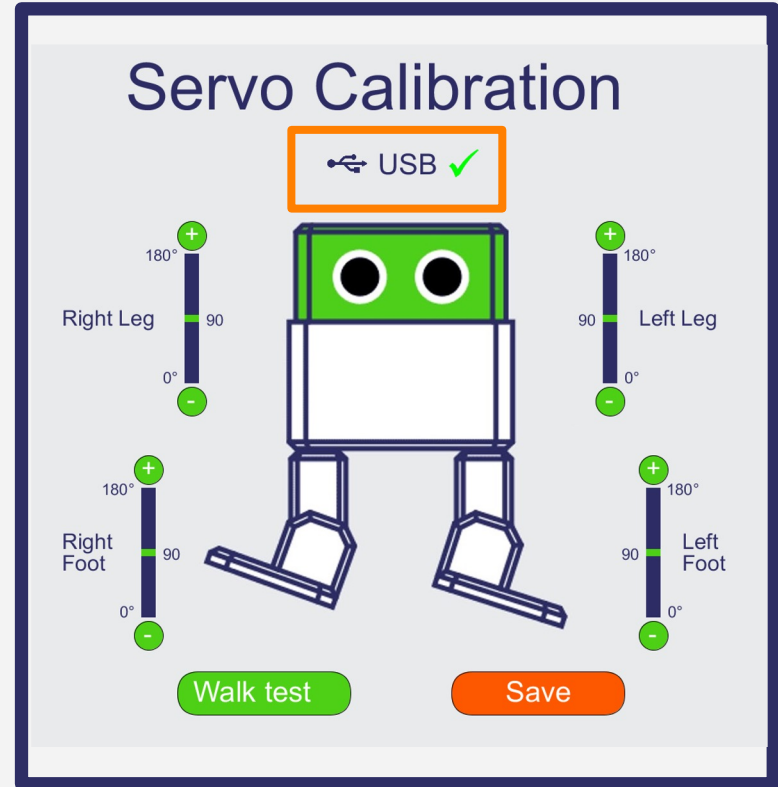
2. După upload, scoate USB-ul din Arduino

3. Deschide programul: **Otto_Servo_Calibration** din folder-ul de pe calculator.

Calibrare Servo

4. Conectează din nou USB-ul în Arduino după ce ai deschis programul de calibrare. Când se conectează, o să apară pe ecran o **bifă verde**.

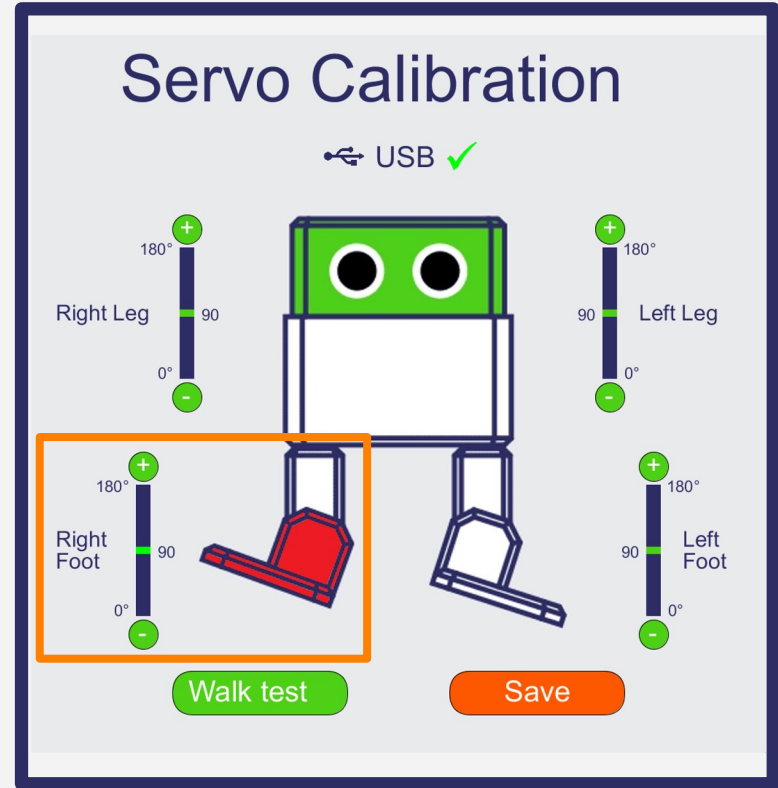
5. Dacă ai uitat să scoți USB-ul, va trebui să închizi programul, să scoți USB-ul și să pornești din nou programul.



Calibrare Servo

6. Acum așează, **din program**, pozițiile servo-urilor astfel încât picioarele și tălpile să fie aliniate corect cu robotul de pe masă.

Slider-ul ne permite să facem schimbări mari în unghi, iar butoanele + și - controlează mult mai precis poziția fiecărui servo.

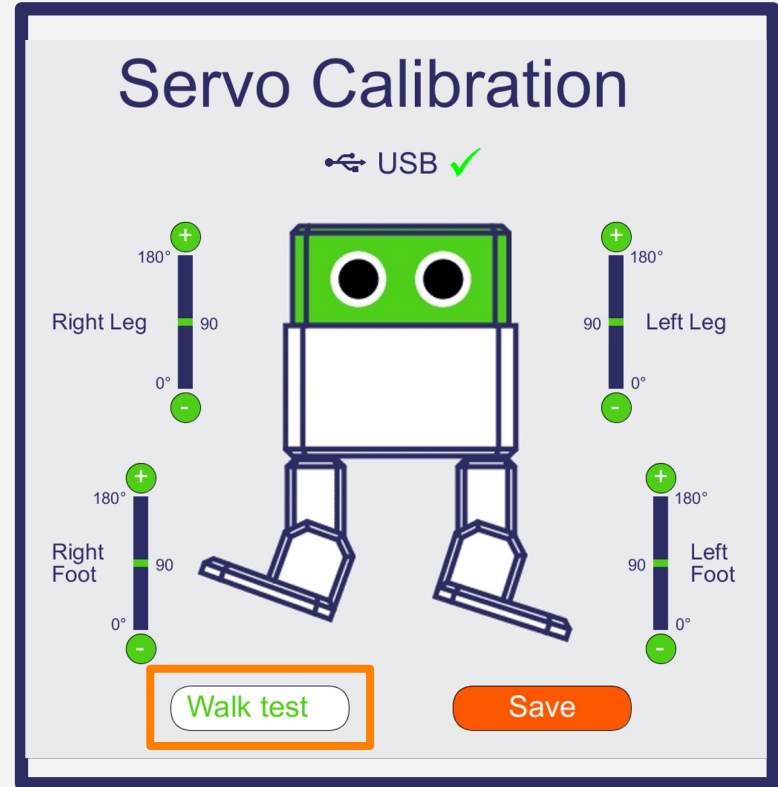


Calibrare Servo

7. Când servo-urile lui Otto sunt aliniat corect, dă click pe "Walk Test" pentru a vedea cum se mișcă Otto.

Dacă trebuie să mai fine ajustat, continuă până reușește să meargă corect.

Fi atent la cablul USB să nu încurce mișcarea lui Otto și să nu se deconecteze."



Calibrare Servo

8. Odată ce ești mulțumit de calibrare, dă click pe "Save". Va apărea o bifă și Otto corect aliniat pe interfață.

Otto va produce un sunet fericit (dacă ai conectat buzzer-ul) și va dansa puțin.

Acum îl poți deconecta și lăsa pe Otto să funcționeze liber, calibrat."

The screenshot shows the 'Servo Calibration' interface. At the top, it says 'USB' with a green checkmark and a USB icon. In the center is a drawing of Otto the robot. Surrounding the robot are four vertical sliders for calibration:

- Right Leg:** Range 0° to 180°, current value 110.
- Left Leg:** Range 0° to 180°, current value 112.
- Right Foot:** Range 0° to 180°, current value 78.
- Left Foot:** Range 0° to 180°, current value 79.

At the bottom, there are two buttons: 'Walk test' (green) and 'Save' (white with an orange border). The 'Save' button has a green checkmark next to it. A small icon of Otto the robot is in the bottom right corner.

Felicitări!