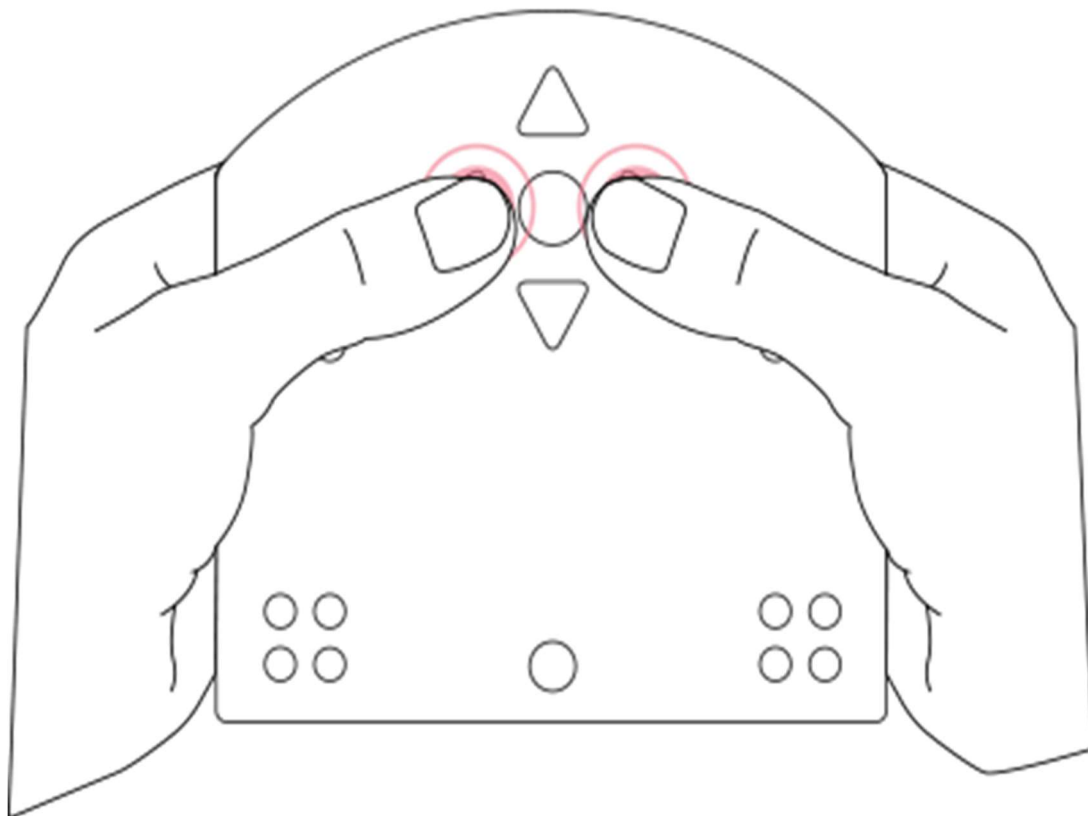


Podstawowe ustawienia Thymio:

1. Menu trybu ustawień:

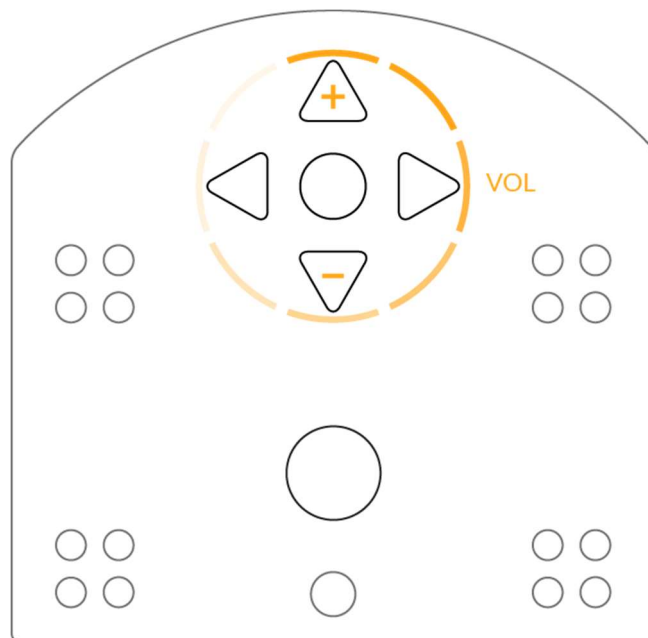
Dotknij jednocześnie lewego i prawego trójkątnego przycisku przez 3 sekundy aby wejść do menu ustawień. W menu wyboru dowolnym trójkątnym przyciskiem wybierz kolor i zatwierdź środkowym okrągłym przyciskiem:

- pomarańczowy - regulacja poziomu dźwięku,
- zielony - kalibracja prędkości silników (lewy i prawy), tak żeby robot jechał prosto.
- fioletowy - parowanie modułów bezprzewodowych.



a) Pomarańczowy - regulacja poziomu dźwięku:

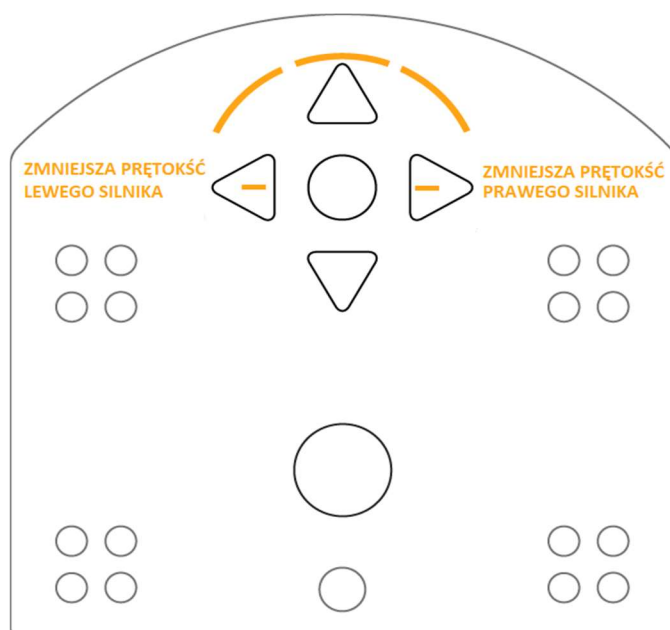
- Dotykając przycisku "przód" lub "tył" zmienisz poziom głośności. Rzeczywista głośność jest widoczna podświetlonym na pomarańczowym kółku. Aby zapisać wybór i wyjść z trybu ustawień, wystarczy wyłączyć Thymio, dotykając środkowego przycisku przez 3 sekundy.



b) Zielony - kalibracja prędkości silników:

- Przyciski "lewo" i "pravo" regulują korekcję kierunku jazdy: Jeśli robot skręca w prawo, dotknij lewego przycisku, aby skorygować kierunek jazdy, aż do momentu, gdy będzie jechał prosto, i odwrotnie, jeśli skręca w lewo, to dotknij prawego przycisku.
- Gdy robot jedzie już prosto, dotknij centralnego przycisku. Spowoduje to zatrzymanie silników i zapisanie wartości korekcji w robocie.

Wyłącz robota, a następnie go włącz ponownie i sprawdź wynik kalibracji, uruchamiając zaprogramowany Tryb Posłuszny (fioletowy kolor).



c) Fioletowy - parowanie modułów bezprzewodowych:

Po wyjęciu z pudełka, robot Thymio jest od razu poprawnie skonfigurowany i gotowy do użycia wraz ze związanym z nim kluczem sprzętowym, nie ma potrzeby konfigurowania czegokolwiek do normalnego użytkownika! (poniższą instrukcję należy zastosować również jeśli występują problemy w komunikacji między robotem a modulem USB)

Jednak jeśli wszystkie Twoje roboty mają komunikować się razem przy użyciu jednego modułu USB, to:

- Podłącz moduł USB do komputera.
- Włącz robota Thymio (jeśli był już włączony, wyłącz go i włącz ponownie.)
- Uruchom w Aseba oprogramowanie "Wireless Thymio Network Configurator"
- Naciśnij w programie przycisk " Włącz Parowanie" = "Enable paring"
- Przełącz Thymio w tryb konfiguracji, dotknij jednocześnie lewego i prawego przycisku przez 3 sekundy.
- Wybierz tryb fioletowy, dowolnym trójkątnym przyciskiem , a następnie naciśnij środkowy przycisk, aby potwierdzić wybór.
- Diody na module USB i Thymio zaczną migać. Przybliż Thymio do modułu USB i poczekaj aż diody na robocie i module USB zaczną migać z tą samą częstotliwością.
- Wyjdź z trybu Thymio purple, wyłączając robota (dotknij środkowego przycisku na kilka sekund), aby zapisać konfigurację.
- W programie naciśnij przycisk "Pamięć w Module" = "Flash into dongle".
- Przejdź do następnego robota Thymio i powtórz procedurę.

2. Kalibracja detektora linii:

- Uruchom robota i za pomocą dowolnego trójkątnego przycisku włącz tryb niebieski, a następnie zatwierdź środkowym przyciskiem.
- Aby skalibrować poziom czerni, za pomocą czujników masy umieszczonych nad torem, naciśnij jednocześnie przyciski strzałek do przodu i do tyłu.
- Aby skalibrować poziom bieli, z czujnikami podłoża umieszczonymi nad białym obszarem, naciśnij jednocześnie przyciski strzałek w lewo i w prawo.