



## HOME

Home

## CRÉATIONS

Kreationen

Thymio Discovery  
kits

## FORUM

Forum

## BEITRÄGE

R2T2

Thool

Contributor center

## DOKUMENTATION

Aseba Studio

## Starte mit Thymio II » Kalibrierung der Motoren

Die Motoren müssen kalibriert werden, wenn ein Roboter nicht geradeaus fährt, d.h. wenn die beiden Motoren (Räder) nicht synchron arbeiten. Es kann leider vorkommen, dass die Motoren des Thymio keine vollkommen identische Geschwindigkeit erreichen; nachfolgend wird beschrieben, wie man den Unterschied, den die beiden Motoren aufweisen, korrigieren kann.

Wie bereits beschrieben muss ihr Roboter mindestens die [Firmware V.9](#) installiert haben (gehen Sie zu der [Upgrade-Seite](#), um ihren Roboter zu aktualisieren).

Benutzen Sie [diese PDF Datei](#) um visuell zu überprüfen, ob ihr Roboter geradeaus fährt oder nicht. Drucken Sie die Datei mit 100% der Grösse zweimal auf ein A4 Blatt oder einmal auf ein A3 Blatt aus. Der Roboter fährt geradeaus, wenn er 40 cm weit zwischen den Linien bleibt. Sie können das mit dem "gehorsamen" Verhaltensmodus (lila) testen. Sollte der Roboter nicht geradeaus fahren, gilt folgende Vorgehensweise:



- Wählen Sie die hellgrüne Modus im Konfigurationsmenü (mit dem mittleren Knopf bestätigen).
- Die Vorwärts- und Rückwärtstasten lassen den Roboter vorwärts und rückwärts fahren. Drücken Sie diese ein oder zweimal um die Geschwindigkeit einzustellen. Versuchen Sie unterschiedliche Geschwindigkeiten, (Schritt 1 und 2) um den Roboter zu kalibrieren.
- Die Nachlinks- und Nachrechtstasten erhöhen oder verringern die Kurvenkorrektur. Wenn der Roboter nach rechts zieht, drücken Sie die linke Taste, um die Richtung zu korrigieren bis er geradeaus fährt, und umgekehrt.
- Wenn der Roboter geradeaus fährt, berühren Sie die mittlere Taste, dies wird die Motoren stoppen und den Korrekturwert im Roboter (Flash-Speicher) speichern.
- Schalten Sie den Roboter aus - damit werden die neuen Werte gespeichert.
- Kontrollieren Sie die Ergebnisse des Verfahrens mit dem gehorsamen (lila) Modus.

Hier ist ein Video, das beispielsweise eine Kalibrierung zeigt (bezogen auf [Firmware V.8](#)):