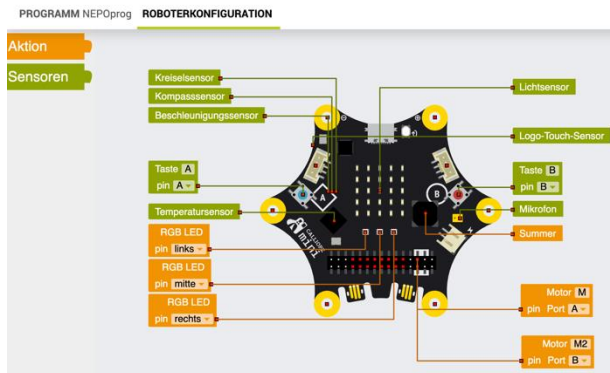
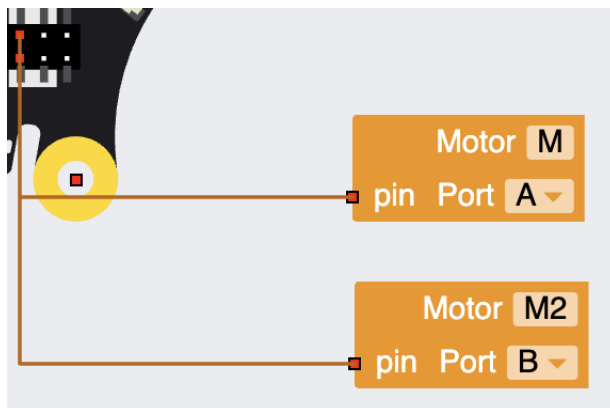


Roboterkonfiguration:



Konfiguration der Motoren:

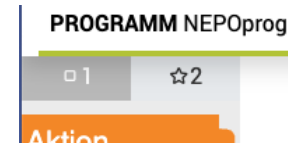


Information:

Der MiniBot basiert auf dem Calliope V3. Du programmierst also ganz normal mit dem Calliope und steuerst damit auch die Räder. Damit der Calliope Bescheid weiß, müssen wir ihn so einrichten, dass er seine Räder kennt.

Vorbereitung:

- Starte das Open Roberta Lab (lab.open-roberta.org)
- Wähle als Plattform Calliope V3 aus.
- In der Roboterkonfiguration müssen die beiden Motoren hinzugefügt werden. Diese findest du im Bereich Aktion an der linken Seite.
- Nun kannst du den Minibot programmieren.
- Nutze den Arbeitsbereich für Fortgeschrittene, der oben links mit einer 2 und einem Stern gekennzeichnet ist.



Programm auf dem MiniBot speichern:

1. Klicke auf den „Play“-Button unten rechts im Fenster.
2. Wähle im nächsten Fenster den Calliope mini aus, der angeschlossen sein muss. Klicke auf „Verbinden“.
3. Das Programm wird nun auf den Calliope übertragen.



Lade dein Programm auf den »Calliope mini v3«

26%

