

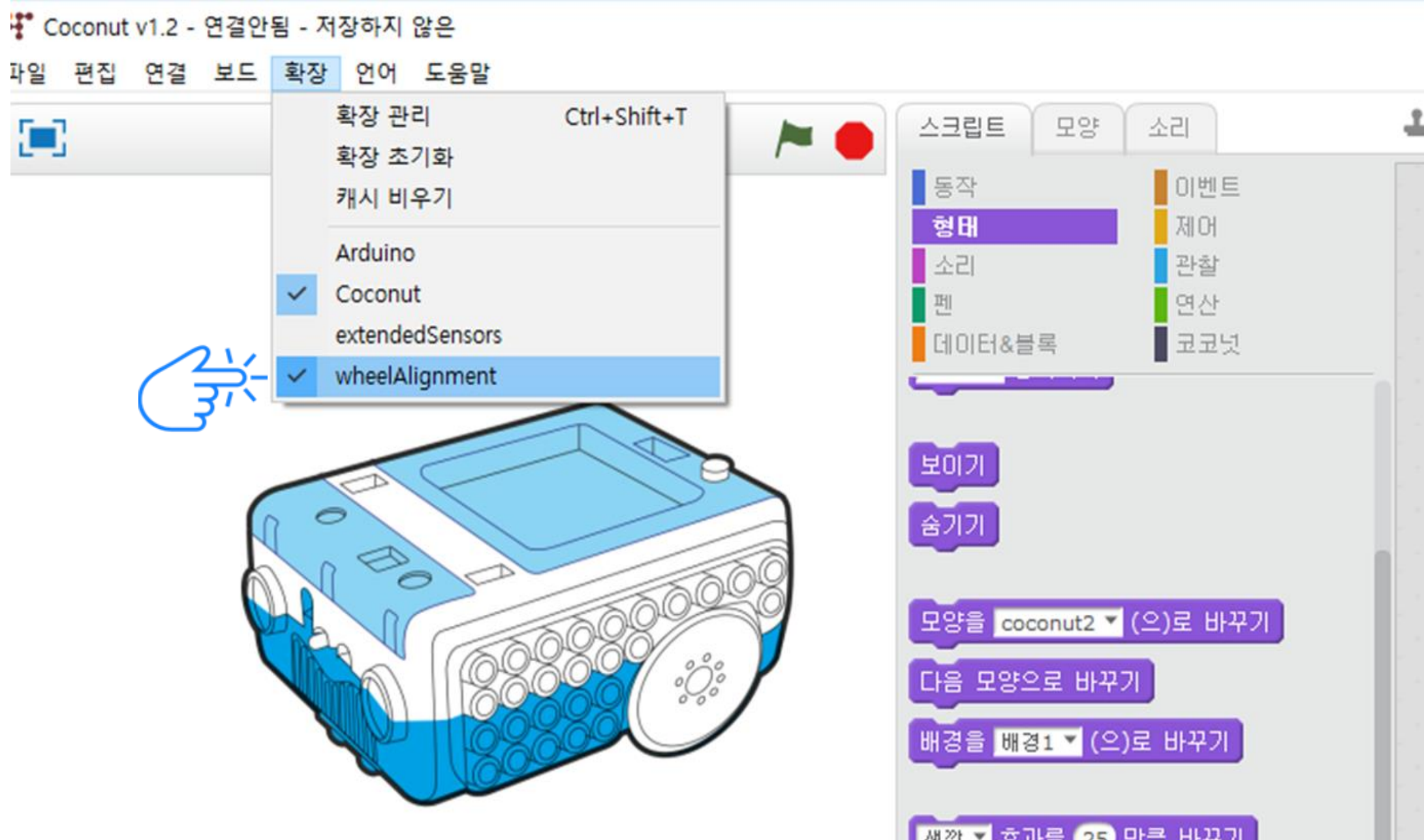
소프트웨어 교육용 코딩 로봇 “코코넛” 직진보정가이드

1 코코넛 직진 보정 설명서

- ◇ 모터의 특성상 같은 RPM이라 해도 소모적인 내구성의 특성에 의해 직진에 대한 오차가 발생함
- ◇ 사용자의 직진보정을 통해 코코넛의 모터값을 수정할 수 있음

1) 코코넛 코딩 프로그램을 이용한 직진보정

- PC에 블루투스 동글을 연결하고 코코넛 로봇 전원을 On 시킵니다.
- 코코넛 코딩 프로그램을 실행하고 연결 포트를 선택합니다.
- 프로그램 상단 메뉴창 확장을 선택하고 WheelAlignment를 체크합니다.



2) 직진보정 블록을 통한 모터보정

- 코코넛 블록을 선택하고 명령블록존 스크롤을 아래로 하여 직진보정 블록을 보이게 합니다.



- 먼저 코코넛 로봇의 직진성을 확인하기 위해 **1 초동안 직진** 블록을 더블클릭 합니다. 코코넛이 구동하면서 왼쪽 또는 오른쪽으로 휘어지며 진행하게 되면 방향 보정블록을 이용하여 직진 보정을 합니다.
- **방향보정 왼쪽 -10** 블록을 통해 모터값을 보정할 수 있으며, -10 문자 옆 ▼을 클릭하면 보정값을 선택 할 수 있습니다.
- 코코넛이 왼쪽으로 휘어지게 되면 왼쪽 모터가 오른쪽 모터에 비해 회전속도가 늦는 것으로 방향보정 블록 왼쪽 값(+1, +5, +10)을 선택 후 왼쪽 모터의 회전속도를 보정해 줍니다.
- +1 씩 늘려서 수정을 권유하며 심하게 휘어져 진행되면 +1 이상의 값으로 회전속도를 보정해 줍니다.
- 수정이 완료되면 **보정값 저장** 블록을 더블클릭하여 보정 값을 저장합니다.
- 임의로 수정한 모터 보정 값은 **보정값 초기화** 블록을 통해 초기화 할 수 있습니다.