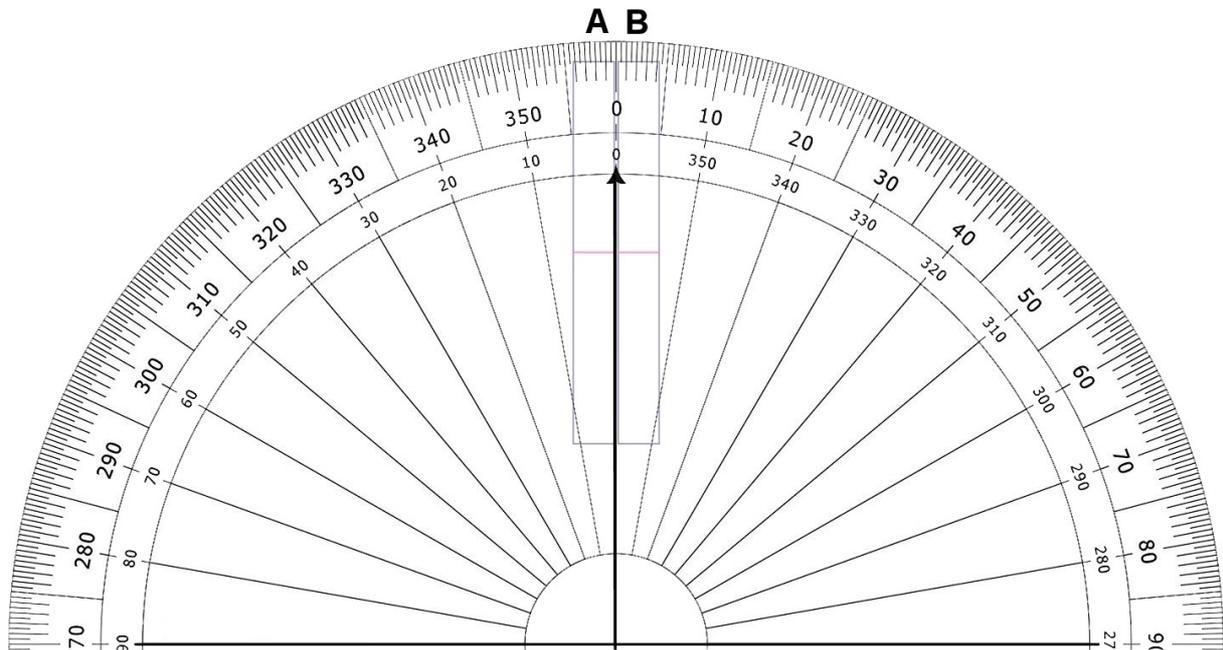


## PLANTILLA DE CALIBRACIÓN DE GIRO DEL ROBOT K-BOT V.2



La utilización de esta plantilla se explica a continuación, usar además la app para mover el robot.

1. Comprobar si al robot le faltan o le sobran grados al girar. Para hacerlo girar en cualquier sentido 360 grados
2. Colocación del robot sobre la plantilla y calibración
  1. **En caso de que el robot se pase de los 360 grados** colocar la **rueda izquierda** del robot sobre el **rectángulo B** de la plantilla de forma que se puede ver la flecha vertical negra a la izquierda. Ahora pulsar 4 veces el botón amarillo de giro a la derecha para que gire en teoría 360 grados, no lo hará correctamente y se podrá ver sobre la plantilla los grados que ha girado de más.  
A continuación entrar en la ventana de calibración de la app y usar los botones de -x grados para quitar estos grados de más. En caso de que el giro sea superior a 4 grados se podrá obtener valores mayores simplemente entrando varias veces en esta pantalla
  2. **En caso de que el robot no gire los 360 grados** colocar la **rueda derecha** sobre el **rectángulo A** de la plantilla, la flecha vertical negra deberá verse justo a la derecha de esta rueda. Presionar 4 veces del botón amarillo de giro a la derecha y comprobar sobre la plantilla los grados que faltan. Se podrá usar la pantalla de calibración para usar los botones de +X grados para aumentar los grados que faltan, pudiendo entrar varias veces en esta pantalla en caso de que falten más de 4 grados.

A veces será necesario repetir varias veces el proceso anterior para conseguir una óptima calibración