

# CHECKLISTE MATCH

## ***Les points sensibles à contrôler régulièrement***

- Les cosses des batteries
- Les vis de serrage des poulies crantées
- La propreté des roues
- La position des barrières du réservoir

## ***Dans le stand, avant de partir***

- Débrancher les fils des batteries
- Tester les 3 tensions : les valeurs acceptées sont xx V & xx V
- Attacher le pantographe avec la pince du jack
- Vider les balles du réservoir
- Positionner l'interrupteur sur « match »
- Poser le robot dans sa caisse
- Le caler avec les blocs de bois
- Préparer un sac avec :
  - les batteries supplémentaires
  - les planches de calibration caméra

## ***Sur la zone de préparation***

- Resserrer les vis des roues
- Mettre le sélectionneur en position « X »
- Lancer le robot et valider les enchainements
- Mettre le sélectionneur en position « Y »
- Resserrer le mat de balise

## ***Calibration Caméra***

- Poser le robot a sa position de départ
- Valider visuellement que la caméra n'a pas bougé
- Allumer le robot, la led « W » s'allume
- Vérifier qu'il n'y a pas d'ombre parasite dans le cone de vision de la caméra
- Appuyer sur le bouton « W » : balance des blancs
- La led « X » s'allume
- Positionner la mire jaune verticale à la place des totems de devant
- Appuyer sur le bouton « X » : calibration du jaune
- La led « Y » s'allume
- Positionner la mire rouge horizontale juste devant l'objectif
- Appuyer sur le bouton « X » : calibration du rouge
- La led « Z » s'allume
- Positionner la mire bleue horizontale juste devant l'objectif
- Appuyer sur le bouton « X » : calibration du bleu
- Toutes les leds s'éteignent, calibration terminée.