

HOOFDSTUK 8

FAQ

De meest gestelde vragen worden in dit hoofdstuk beschreven. Elke vraag wordt gevolgd door het bijbehorende antwoord.

Waarom start de installatie van de software niet?

- Indien er gebruik gemaakt wordt van een Bluetoothadapter:
 - Wordt de adapter in Windows herkend?
 - Is er voldoende harde schijf ruimte?
- Indien er geen gebruik gemaakt wordt van een Bluetoothadapter:
 - Is het extra venster weg geklikt, zoals aangegeven bij de software installatie?

Waarom wordt de robot niet herkend in LEGO Mindstorms NXT?

- Controleer of de robot aan staat.
- Is de robot aangesloten met USB?
 - Zijn beide stekkers goed aangesloten?
 - Wordt de robot herkend in Windows?
- Is de robot aangesloten met Bluetooth?
 - Staat de robot ingesteld op bluetooth ontvangen?

Mijn programma staat op de robot. Na het opstarten doet hij het echter niet. Hoe kan dit?

Dit kan meerdere redenen hebben.

- Zijn alle draden van de sensoren of motoren goed aangesloten?
- Als het vermogen van de motoren te laag is, dan reageert de robot pas op het moment dat de omwentelingen of het aantal graden is uitgevoerd.
- Wacht de robot op een reactie van een sensor?

Ik heb de sensor goed geprogrammeerd, maar hij reageert nu niet. Wat zijn de mogelijke oorzaken?

- Het draad van de sensor is niet goed aangesloten.
- De sensor is op een andere poort aangesloten. Verander de poort in LEGO Mindstorms NXT.
- De sensor staat niet in serie met het begin van het programma.
 - In LEGO Mindstorms NXT is de sensor *lichter* dan de andere programmeerblokken.

HOOFDSTUK 8

FAQ

Waarom rijdt de robot door als de ultrasonesensor ingesteld is op 10 cm?

De ultrasonesensor bepaald de afstand vanaf de sensor. Indien de sensor bovenop de robot is gebouwd, dan kan het voorkomen dat voor de sensor nog 10 cm robot zit. Het gevolg hiervan is dat de robot geen voorwerp herkent.

Bij het instellen van de afstand dient dus rekening gehouden te worden met de afstand van de sensor tot en met de voorkant van de robot.

Op welke manier kan de " korte introductie" opgestart worden?

Tijdens het werken met LEGO Mindstorms NXT wordt er gebruik gemaakt van tabbladen. Het tabblad dat voor het eerste programma staat is de *home*. De *home* laat het startscherm zien.

Waarom geeft de robot aan dat het geheugen vol zit?

De robot heeft een beperkt geheugen dat gebruikt kan worden. Door het toevoegen van programma's op de robot raakt het geheugen steeds voller. Als een programma groter is, dus uit meerdere blokken bestaat, dan kost het programma meer ruimte op de programmeerbare steen. Vooral de functies met het afspelen van geluid en het spelen van geluid en plaatjes op het beeldscherm kosten veel ruimte op de robot. Deze functies zetten geluidsfragmenten en/of afbeeldingen extra op de robot.

Hoe wis ik de bestanden van de robot?

In het menu van de programmeerbare steen zit de optie *bestanden wissen*. Het is mogelijk om één bestand te wissen of alle bestanden tegelijk.

Voor het wissen van een bestand dient eerst het bestand te worden geselecteerd. Daarna kan de optie *wissen* geselecteerd worden. Na de bevestiging wordt het bestand verwijderd.

Voor het wissen van alle bestanden tegelijk is er een optie in het menu. Door deze optie te selecteren en te bevestigen worden alle bestanden op de robot gewist.

Als ik meer vragen heb, waar kan ik dan terecht?

Op de onderstaande website is een uitgebreidere FAQ terug te vinden:

http://www.mindstormscompleet.nl/index.php?option=com_smf&Itemid=75&action=help