

Calibración de los motores

En caso de que tu robot se desvíe (normal con el uso).

1. Escanea el código
2. Una vez escaneado coloca el robot en una superficie plana ¡y amplia!
3. El robot se moverá varias veces adelante y atrás
4. Cuando termine los movimientos el robot ya está listo de nuevo



1. Coloca el robot sobre la flecha
2. Pulsa tres veces el botón redondo
3. ¡Listo! Ejecuta el programa con el triángulo

