

# SPHERO

## Základní ovládání

## Pohyb - Movements

Robotická koule Sphero je vybavena dvěma motory. Jejich ovládání je ve většině bloků společné, je však k dispozici i příkaz pomocí kterého můžete ovládat každý motor nezávisle.

roll 0° at 0 speed for 0s

```
await roll(0, 0, 0)
```

Základní příkaz, pomocí kterého určíte směr, rychlost a dobu, po kterou se má koule pohybovat

speed 0

```
setSpeed(0)
```

heading 0°

```
setHeading(0)
```

Tyto příkazy nastaví rychlost a směr robotické koule a ponechají je takto nastavené až do další změny, nebo do ukončení programu.

spin 0° for 0s

```
await spin(0, 0)
```

Příkaz, který robotickou kouli otočí o zadaný úhel za určený čas.

raw motor left 0 right 0 for 0s

```
await rawMotor(0, 0, 0)
```

Ovládání jednotlivých motorů. Zadáváte rychlost a čas, po který se má motor otáčet.

stabilization on

Vypnutí/zapnutí stabilizačního systému robotické koule. V základním nastavení je stabilizace zapnutá. Vypnutím vyřadíte z činnosti systém IMU a robot se nedokáže stabilizovat a poskytovat správné hodnoty z vnitřních čidel.

```
setStabilization(true)
```

reset aim

Změní výchozí hodnotu základního směru dle aktuální pozice robota.

```
resetAim()
```